



animeo

Motor Controller 6 AC KNX DRM

Bedienungsanleitung



Ref. 1870398

Inhaltsverzeichnis

1	Definitionen.....	3
1.1	Manuellbefehl	3
1.2	Automatikbefehl.....	3
1.3	Lamellenpositionen	3
2	Installation	4
3	Anschlussplan.....	5
4	Voreinstellungen bei Auslieferung.....	6
4.1	Funktion der Reset/Prog-Taste	6
5	Kommunikationsobjekte.....	7
5.1	Überblick über die Objekte	7
6	Parameter	13
6.1	Menüindexkarte „Generell“	13
6.2	Menüindexkarte „Motor 1-6“	15
6.3	Menüindexkarte „Funktionen für Motor 1-6“	17
6.4	Menüindexkarte „Sperrern, Sicherheit, Rückmeldung 1-6“	21
7	Technische Daten.....	25



Vor Beginn jeder Tätigkeit sind die Sicherheitshinweise in dieser Anleitung zu berücksichtigen. SOMFY übernimmt keinerlei Verantwortung für Schäden und Defekte, die aufgrund von Nichtbeachtung der Anleitung entstehen (fehlerhafte Installation, Wartung, Reparatur etc.). Installation, Prüfung und Inbetriebnahme der Anlage darf nur von einer Fachkraft (gemäß VDE 0100) durchgeführt werden! Schalten Sie alle zu montierenden Leitungen spannungslos. Ergreifen Sie geeignete Maßnahmen, um ein unbeabsichtigtes Einschalten der Anlage zu vermeiden.

Somfy Produkte sind stets an leicht zugänglichen Orten zu installieren. Wenn der Zugang für Wartung und Reparatur beschränkt ist (z. B. verklebte oder großflächig verklebte Böden, Installation hinter Lampen oder Blenden), werden hierdurch entstehende zusätzliche Kosten nicht vom Verkäufer getragen. Technische Änderungen vorbehalten.

Der Motor Controller 6 AC KNX DRM ist für die Ansteuerung von bis zu sechs individuell konfigurierbaren Motoren für Jalousien, Rollläden, Markisen und Fenster geeignet.

Funktionen und Vorteile

- Die einfache Installation spart Zeit, zum Beispiel durch Federklemmen.
- Die Laufrichtung der Motoren kann ohne die ETS-Software getestet werden.
- Die Parameter lassen sich über die ETS-Software einfach und benutzerfreundlich einstellen.
- Der intelligente Wechsel zwischen manuellem und automatischem Betrieb gewährleistet hervorragende Benutzerfreundlichkeit und spart Energie.
- Die Position der Motoren wird während der Fahrt und beim Erreichen der oberen oder unteren Endlage übermittelt.
- Für jeden individuellen Motorausgang können zwei verschiedene Sicherheitspositionen frei festgelegt werden.
- Die Sicherheitsposition bei Netzspannungswiederkehr ist frei definierbar, die Rückmeldung erfolgt über das Objekt.
- Die automatische Kaskadierung der Ausgänge bei Wiederkehr der Netzspannung und die Bussicherheitsfunktionen minimieren Leistungsspitzen.



Die vollständige Inbetriebnahme ist möglich, wenn der KNX Motor Controller an den KNX Bus angeschlossen und von diesem mit Spannung versorgt wird.

1 Definitionen

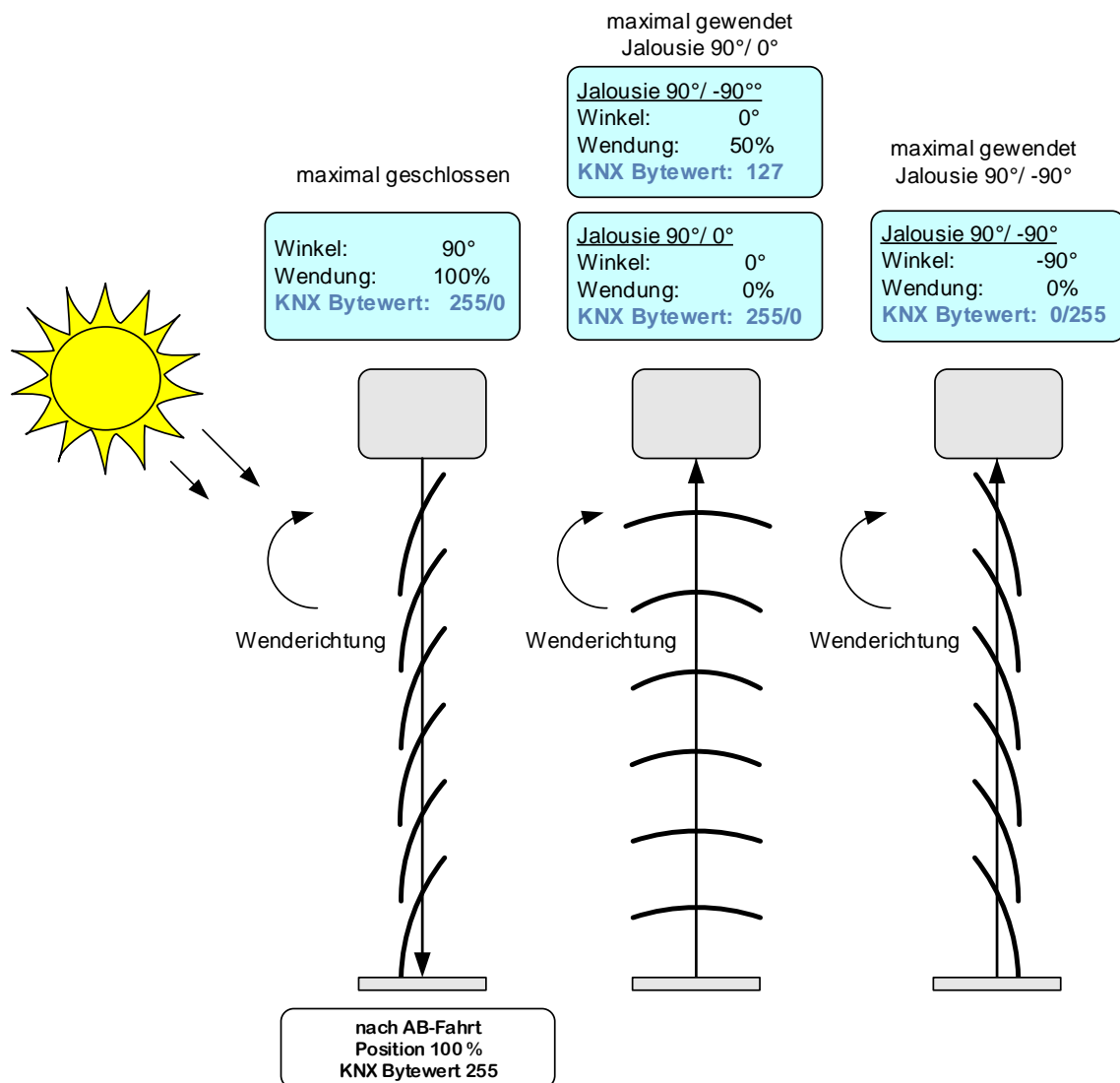
1.1 Manuellbefehl

Ein Telegramm, das auf den Objekten 1-12 (1 Bitbefehl), 25-36 (Bytebefehl) oder 37-42 (IP 1 Bitbefehl) eingeht, wird auch als manueller Fahrbefehl verstanden.

1.2 Automatikbefehl

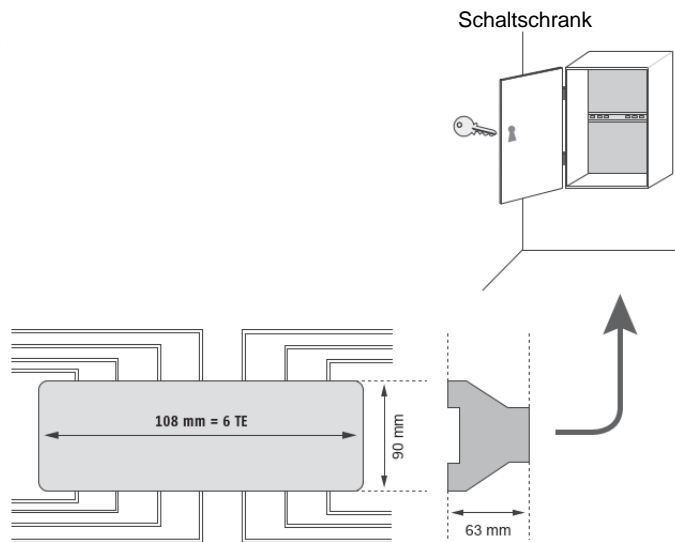
Ein Telegramm, das auf den Objekten 13–24 (Bytebefehl) oder 43-48 (IP 2 Bitbefehl) eingeht, wird als Automatikbefehl verstanden.

1.3 Lamellenpositionen

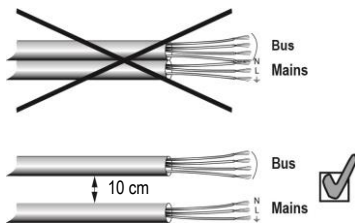


2 Installation

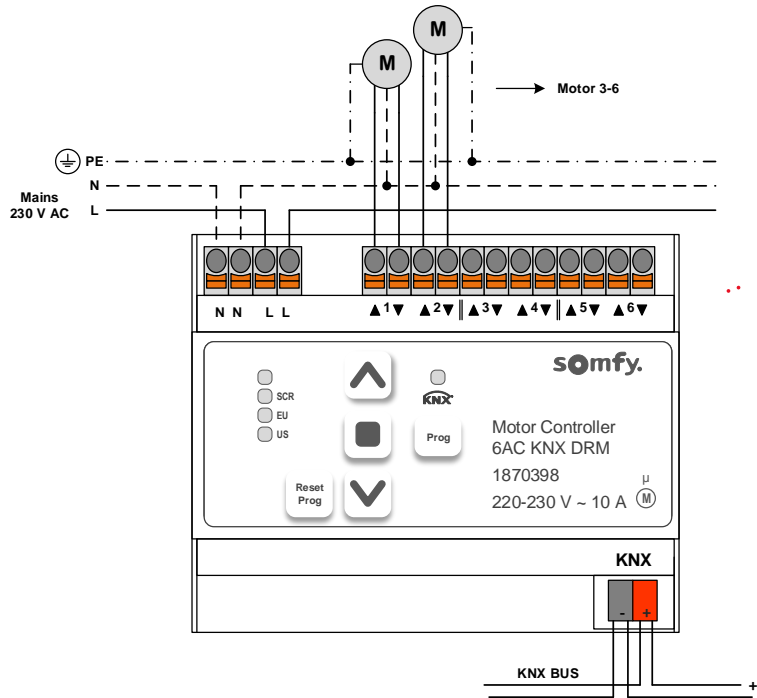
Hutschienen-Version Motor Controller 6 AC KNX DRM



Fertig verdrahten und Spannungsversorgung einschalten



3 Anschlussplan



Angeschlossen an...	Kabel	Verdrilltes Adernpaar	Abisolierlänge
Motoren	Min.: 4 x 0,75 mm ² /18 AWG Max.: 4 x 2,5 mm ² /13 AWG	-	6 mm
KNX-Bus	2 x 0,5 mm ² /20 AWG	Vorgeschrieben, gemäß KNX Topologie-Richtlinien	6 mm
220 - 230 V AC	Min.: 3 x 1,5 mm ² /15 AWG Max.: 3 x 2,5 mm ² /13 AWG		6 mm

4 Voreinstellungen bei Auslieferung

Der KNX Motor Controller kann im Lieferzustand auch ohne vorherige Programmierung mit der ETS-Software über die Bedientasten am Gerät verwendet werden. Das Gerät ist mit praktischen Standardeinstellungen vorprogrammiert. Diese Einstellungen gelten für alle sechs Motorenausgänge.

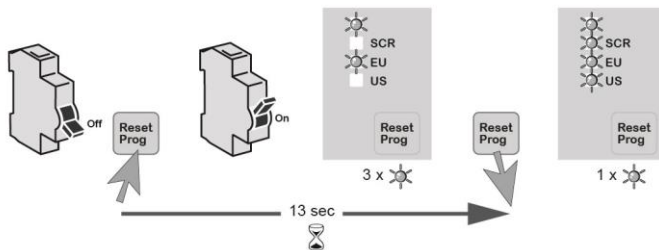
- Fahrzeit Auf/Ab, Zu/Auf = 2 Minuten

4.1 Funktion der Reset/Prog-Taste

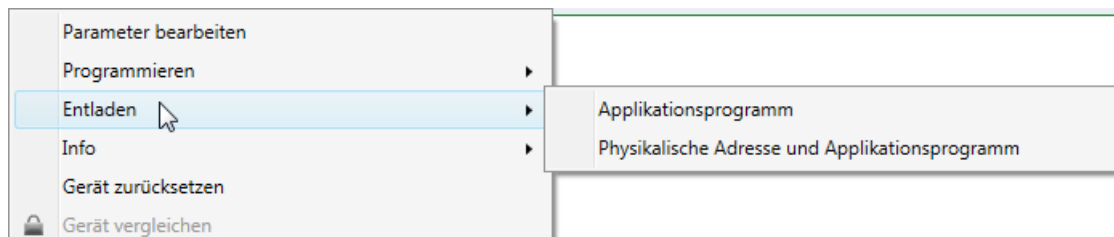
4.1.1 In den Auslieferungszustand zurücksetzen am Motor Controller

Schalten Sie den Motor Controller spannungsfrei. Drücken und halten Sie die Reset/Prog-Taste gedrückt. Schalten die Spannung wieder ein, und halten die Reset/Prog-Taste für 10 Sekunden gedrückt bis 2 LEDs 3mal blinken.

Nun ist der Motor Controller wieder im Auslieferungszustand.



4.1.2 In den Auslieferungszustand zurücksetzen via ETS



Der Reset wird nach ca. 15 Sekunden durch kurzes Aufleuchten der LED's am Gerät angezeigt.

4.1.3 Motor Controller Status Check

Kurz auf Reset/Prog-Taste drücken und die LEDs SCR, US, und EU leuchten auf:

Wenn die LEDs SCR, US und EU 3-mal für 1 Sekunde blinken, dann ist der Motor Controller noch nicht via KNX programmiert.

Wenn die LEDs SCR, US, und EU nur einmal für 3 Sekunden aufleuchten, dann ist der Motor Controller via KNX programmiert.

! Ein schnelles Blinken der KNX LED bedeutet, dass am KNX Bus keine Spannung vorhanden ist.

5 Kommunikationsobjekte

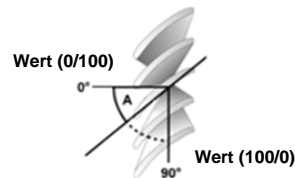
5.1 Überblick über die Objekte

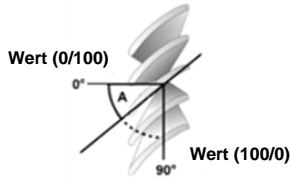
Maximal stehen 114 Kommunikationsobjekte zur Verfügung: Sie können jedoch nicht alle gleichzeitig verwendet werden. Insgesamt können maximal 250 Gruppenadressen angeschlossen werden.

5.1.1 Objektliste

Nr.	Objektbezeichnung	Typ	DPT_ID	Beschreibung
1	Motor 1 Auf/Ab	1 Bit	1.008	Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf diesem Kommunikationsobjekt wird der entsprechende Behang nach oben gefahren oder das Fenster schließt. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ wird der entsprechende Behang nach unten gefahren oder das Fenster öffnet. Bei Ablauf der eingestellten Fahrzeit für die Richtung Auf und Ab werden die Relais der Ausgänge deaktiviert.
2	Motor 2 Auf/Ab	1 Bit	1.008	
3	Motor 3 Auf/Ab	1 Bit	1.008	
4	Motor 4 Auf/Ab	1 Bit	1.008	
5	Motor 5 Auf/Ab	1 Bit	1.008	
6	Motor 6 Auf/Ab	1 Bit	1.008	
7	Motor 1 Wendeschritt/Stopp	1 Bit	1.007	<p>Bei Jalousien:</p> <p>Wenn eine Jalousie sich bewegt, wird bei Eingang eines Telegramms auf einem dieser Kommunikationsobjekte die Fahrt gestoppt, unabhängig davon ob „0“ oder „1“ eingeht. Wenn die Jalousie sich nicht bewegt, wird eine Wendung durchgeführt. Darüber hinaus schließen sich die Lamellen, wenn ein Telegramm mit dem Wert „1“ eingeht und bewegen sich nach oben, wenn ein Telegramm mit dem Wert „0“ eingeht. Die Wendeschrittdauer wird in den Parametereinstellungen festgelegt.</p> <p>Bei Senkrechtmarkisen, Rollläden, Markisen und Fenster:</p> <p>Wenn eines der Endgeräte sich bewegt, wird bei Eingang eines Telegramms bei einem dieser Kommunikationsobjekte die Fahrt gestoppt, unabhängig davon ob „0“ oder „1“ eingeht. Wenn eines der Endgeräte sich nicht bewegt und ein Telegramm auf einem dieser Kommunikationsobjekte eingeht, wird kein Vorgang ausgeführt.</p>
8	Motor 2 Wendeschritt/Stopp	1 Bit	1.007	
9	Motor 3 Wendeschritt/Stopp	1 Bit	1.007	
10	Motor 4 Wendeschritt/Stopp	1 Bit	1.007	
11	Motor 5 Wendeschritt/Stopp	1 Bit	1.007	
12	Motor 6 Wendeschritt/Stopp	1 Bit	1.007	

Nr.	Objektbezeichnung	Typ	DPT_ID	Beschreibung
13	Motor 1 Position Auf/Ab Automatik	1 Byte	5.001	Bei Eingang eines Telegramms auf einem dieser Kommunikationsobjekte bewegt sich der entsprechende Behang in die Position, die vom empfangenen Wert (%) abhängig ist: „0“ = obere Endlage, „100“ = untere Endlage. Bei Jalousien: Wenn die Position erreicht ist, werden die Lamellen in dieselbe Stellung gewendet, in der sie zuvor waren.
14	Motor 2 Position Auf/Ab Automatik	1 Byte	5.001	
15	Motor 3 Position Auf/Ab Automatik	1 Byte	5.001	
16	Motor 4 Position Auf/Ab Automatik	1 Byte	5.001	
17	Motor 5 Position Auf/Ab Automatik	1 Byte	5.001	
18	Motor 6 Position Auf/Ab Automatik	1 Byte	5.001	
19	Motor 1 Wendung Automatik	1 Byte	5.001	Bei Jalousien: Bei Eingang eines Telegramms auf einem dieser Kommunikationsobjekte bewegen sich die entsprechenden Lamellen in die Position, die vom empfangenen Wert vorgegeben ist. Wenn eine Jalousie sich bewegt und einen Wert am entsprechenden Objekt erhält, wird die Position der Lamellen erst eingestellt, nachdem die Bewegung abgeschlossen ist. Je nach den Parametereinstellungen auf der Indexkarte „Generell“ ist die Position wie folgt definiert: „100“ = Lamellen maximal geschlossen/ „0“ = Lamellen maximal gewendet oder „0“ = Lamellen maximal geschlossen/ „100“ = Lamellen maximal gewendet
20	Motor 2 Wendung Automatik	1 Byte	5.001	
21	Motor 3 Wendung Automatik	1 Byte	5.001	
22	Motor 4 Wendung Automatik	1 Byte	5.001	
23	Motor 5 Wendung Automatik	1 Byte	5.001	
24	Motor 6 Wendung Automatik	1 Byte	5.001	
25	Motor 1 Position Auf/Ab Manuell	1 Byte	5.001	Bei Eingang eines Telegramms auf einem dieser Kommunikationsobjekte bewegt sich der entsprechende Behang in die Position, die vom empfangenen Wert abhängig ist: „0“ = obere Endlage, „100“ = untere Endlage. Bei Jalousien: Wenn die Position erreicht ist, werden die Lamellen in dieselbe Stellung gewendet, in der sie zuvor waren.
26	Motor 2 Position Auf/Ab Manuell	1 Byte	5.001	
27	Motor 3 Position Auf/Ab Manuell	1 Byte	5.001	
28	Motor 4 Position Auf/Ab Manuell	1 Byte	5.001	
29	Motor 5 Position Auf/Ab Manuell	1 Byte	5.001	
30	Motor 6 Position Auf/Ab Manuell	1 Byte	5.001	



Nr.	Objektbezeichnung	Typ	DPT_ID	Beschreibung
31	Motor 1 Wendung Manuell	1 Byte	5.001	Bei Jalousien: Bei Eingang eines Telegramms auf einem dieser Kommunikationsobjekte bewegen sich die entsprechenden Lamellen in die Position, die vom empfangenen Wert vorgegeben ist. Wenn eine Jalousie sich bewegt und einen Wert am entsprechenden Objekt erhält, wird die Position der Lamellen erst eingestellt, nachdem die Bewegung abgeschlossen ist. Je nach den Parametereinstellungen auf der Indexkarte „Generell“ ist die Position wie folgt definiert: „100“ = Lamellen maximal geschlossen/ „0“ = Lamellen maximal gewendet oder „0“ = Lamellen maximal geschlossen/ „100“ = Lamellen maximal gewendet 
32	Motor 2 Wendung Manuell	1 Byte	5.001	
33	Motor 3 Wendung Manuell	1 Byte	5.001	
34	Motor 4 Wendung Manuell	1 Byte	5.001	
35	Motor 5 Wendung Manuell	1 Byte	5.001	
36	Motor 6 Wendung Manuell	1 Byte	5.001	
37	Motor 1 Zwischenposition IP 1	1 Bit	1.008	Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte bewegt sich der entsprechende Behang in die Zwischenposition 1, die in der ETS-Software konfiguriert ist. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte bewegt sich der entsprechende Behang in die obere Endlage. (Manueller Befehl)
38	Motor 2 Zwischenposition IP 1	1 Bit	1.008	
39	Motor 3 Zwischenposition IP 1	1 Bit	1.008	
40	Motor 4 Zwischenposition IP 1	1 Bit	1.008	
41	Motor 5 Zwischenposition IP 1	1 Bit	1.008	
42	Motor 6 Zwischenposition IP 1	1 Bit	1.008	
43	Motor 1 Zwischenposition IP 2	1 Bit	1.008	Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte bewegt sich der entsprechende Behang in die Zwischenposition 2, die in der ETS-Software konfiguriert ist. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte bewegt sich der entsprechende Behang in die obere Endlage. (Automatik-Befehl)
44	Motor 2 Zwischenposition IP 2	1 Bit	1.008	
45	Motor 3 Zwischenposition IP 2	1 Bit	1.008	
46	Motor 4 Zwischenposition IP 2	1 Bit	1.008	
47	Motor 5 Zwischenposition IP 2	1 Bit	1.008	
48	Motor 6 Zwischenposition IP 2	1 Bit	1.008	
49	Motor 1 IP 1 Speichern/Löschen	1 Bit	1.002	Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte wird die aktuelle Position des entsprechenden Behangs als Zwischenposition 1 gespeichert Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte wird die Zwischenposition 1 gelöscht.
50	Motor 2 IP 1 Speichern/Löschen	1 Bit	1.002	
51	Motor 3 IP 1 Speichern/Löschen	1 Bit	1.002	
52	Motor 4 IP 1 Speichern/Löschen	1 Bit	1.002	
53	Motor 5 IP 1 Speichern/Löschen	1 Bit	1.002	
54	Motor 6 IP 1 Speichern/Löschen	1 Bit	1.002	

Nr.	Objektbezeichnung	Typ	DPT_ID	Beschreibung
55	Motor 1 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte bewegt sich der entsprechende Behang in die Position, die in der ETS-Software konfiguriert ist (Sicherheit, niedrige Priorität). Alle weiteren Fahrbefehle werden gesperrt. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte wird die Sicherheit deaktiviert und Fahrbefehle wieder angenommen. Wenn in den ETS-Parametern „Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen (Ja)“ ausgewählt ist, bewegt sich der Behang in die Position, in der sie sich vor Aktivierung der Sicherheitsfunktion befand. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte 61–66 (Sicherheit, hohe Priorität) bewegt sich der entsprechende Behang in die Position, die in der ETS-Software konfiguriert ist (Sicherheit, hohe Priorität).
56	Motor 2 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	
57	Motor 3 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	
58	Motor 4 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	
59	Motor 5 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	
60	Motor 6 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	
61	Motor 1 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte bewegt sich der entsprechende Behang in die Position, die in der ETS-Software konfiguriert ist (Sicherheit, hohe Priorität). Alle weiteren Fahrbefehle werden gesperrt. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte wird die Sicherheit deaktiviert und Fahrbefehle wieder angenommen, wenn das entsprechende Objekt 56-60 (Sicherheit, niedrige Priorität) den Wert „0“ hat. Andernfalls wird die konfigurierte Maßnahme für niedrige Sicherheit ausgeführt. Wenn in den ETS-Parametern „Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen (Ja)“ ausgewählt ist und beide Sicherheitseinstellungen für den entsprechenden Kanal den Wert „0“ haben, bewegt sich der Behang in die Position, in der sie sich vor Aktivierung der Sicherheitsfunktion befand.
62	Motor 2 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	
63	Motor 3 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	
64	Motor 4 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	
65	Motor 5 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	
66	Motor 6 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	
67	Motor 1 Funktionen sperren	1 Bit	1.001	Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte werden die Funktionen, die in der ETS-Software für der entsprechende Behang konfiguriert sind, gesperrt. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte werden die Funktionen, die in der ETS-Software für der entsprechende Behang konfiguriert sind, nicht mehr gesperrt und sind wieder freigegeben.
68	Motor 2 Funktionen sperren	1 Bit	1.001	
69	Motor 3 Funktionen sperren	1 Bit	1.001	
70	Motor 4 Funktionen sperren	1 Bit	1.001	
71	Motor 5 Funktionen sperren	1 Bit	1.001	
72	Motor 6 Funktionen sperren	1 Bit	1.001	

Nr.	Objektbezeichnung	Typ	DPT_ID	Beschreibung
73	Motor 1 Vorrang Automatik/ Manuell	1 Bit	1.001	Mit diesen Kommunikationsobjekten kann der Vorrang von automatischer und manueller Funktion umgeschaltet werden. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte werden die automatischen Funktionen für der entsprechende Behang vorrangig aktiviert. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte werden die manuellen Funktionen für der entsprechende Behang vorrangig aktiviert.
74	Motor 2 Vorrang Automatik/ Manuell	1 Bit	1.001	
75	Motor 3 Vorrang Automatik/ Manuell	1 Bit	1.001	
76	Motor 4 Vorrang Automatik/ Manuell	1 Bit	1.001	
77	Motor 5 Vorrang Automatik/ Manuell	1 Bit	1.001	
78	Motor 6 Vorrang Automatik/ Manuell	1 Bit	1.001	
79	Motor 1 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ oder „0“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte wird die Umschaltung des Vorrangs für der entsprechende Behang zurückgesetzt. Automatische Funktionen oder manuelle Funktionen werden dann wieder auf vorrangig aktiv umgeschaltet. Welcher Vorrang aktiv ist, ist vom Status der Kommunikationsobjekte 73-78 bzw. dem in der ETS-Software konfigurierten Vorrang abhängig.
80	Motor 2 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	
81	Motor 3 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	
82	Motor 4 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	
83	Motor 5 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	
84	Motor 6 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	
85	Motor 1 Position anfordern	1 Bit	1.017	Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ oder „0“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte wird, wenn in den ETS Parametern die Art der Rückmeldung auf „Anfordern“ gestellt ist, die aktuelle Position über die Objekte 91-102 an den Bus gesendet.
86	Motor 2 Position anfordern	1 Bit	1.017	
87	Motor 3 Position anfordern	1 Bit	1.017	
88	Motor 4 Position anfordern	1 Bit	1.017	
89	Motor 5 Position anfordern	1 Bit	1.017	
90	Motor 6 Position anfordern	1 Bit	1.017	
91	Motor 1 Rückmeldung Position	1 Byte	5.001	Mit diesen Kommunikationsobjekten wird, basierend auf der eingelernten Fahrzeit (Richtung Auf/ Ab) des entsprechenden Behangs, die Ist-Position an den Bus gesendet. Diese Art von Mitteilungen (Anfordern, bei Positionswechsel oder zyklisch) wird in den ETS-Parametern konfiguriert. „0“ = obere, „100“ = untere Endlage.
92	Motor 2 Rückmeldung Position	1 Byte	5.001	
93	Motor 3 Rückmeldung Position	1 Byte	5.001	
94	Motor 4 Rückmeldung Position	1 Byte	5.001	
95	Motor 5 Rückmeldung Position	1 Byte	5.001	
96	Motor 6 Rückmeldung Position	1 Byte	5.001	

Nr.	Objektbezeichnung	Typ	DPT_ID	Beschreibung
97	Motor 1 Rückmeldung Lamelle	1 Byte	5.001	Mit diesen Kommunikationsobjekten wird, basierend auf der eingelernten Wendezeit, die Ist-Position der Lamellen an den Bus gesendet. Diese Art von Mitteilungen (auf Anfrage, bei Positionswechsel oder zyklisch) wird in den ETS-Parametern konfiguriert. Je nach den Parametereinstellungen auf der Indexkarte „Generell“ ist die Position (%) wie folgt definiert: „100“ = Lamellen maximal geschlossen/ „0“ = Lamellen maximal gewendet oder „0“ = Lamellen maximal geschlossen/ „100“ = Lamellen maximal gewendet
98	Motor 2 Rückmeldung Lamelle	1 Byte	5.001	
99	Motor 3 Rückmeldung Lamelle	1 Byte	5.001	
100	Motor 4 Rückmeldung Lamelle	1 Byte	5.001	
101	Motor 5 Rückmeldung Lamelle	1 Byte	5.001	
102	Motor 6 Rückmeldung Lamelle	1 Byte	5.001	
103	Motor 1 Rückmeldung obere Endlage	1 Bit	1.002	Über dieses Kommunikationsobjekt wird ein Telegramm mit dem Wert „1“ für der entsprechende Behang versendet, wenn die obere Endlage erreicht ist. Wenn die obere Endlage des entsprechenden Behangs verlassen wird, wird ein Telegramm mit dem Wert „0“ versendet. Die obere und untere Endlage wird durch die konfigurierten Laufzeiten festgelegt.
104	Motor 2 Rückmeldung obere Endlage	1 Bit	1.002	
105	Motor 3 Rückmeldung obere Endlage	1 Bit	1.002	
106	Motor 4 Rückmeldung obere Endlage	1 Bit	1.002	
107	Motor 5 Rückmeldung obere Endlage	1 Bit	1.002	
108	Motor 6 Rückmeldung obere Endlage	1 Bit	1.002	
109	Motor 1 Rückmeldung untere Endlage	1 Bit	1.002	Über dieses Kommunikationsobjekt wird ein Telegramm mit dem Wert „1“ für der entsprechende Behang versendet, wenn die untere Endlage erreicht ist. Wenn die untere Endlage des entsprechenden Behangs verlassen wird, wird ein Telegramm mit dem Wert „0“ versendet. Die obere und untere Endlage wird durch die konfigurierten Laufzeiten festgelegt.
110	Motor 2 Rückmeldung untere Endlage	1 Bit	1.002	
111	Motor 3 Rückmeldung untere Endlage	1 Bit	1.002	
112	Motor 4 Rückmeldung untere Endlage	1 Bit	1.002	
113	Motor 5 Rückmeldung untere Endlage	1 Bit	1.002	
114	Motor 6 Rückmeldung untere Endlage	1 Bit	1.002	

6 Parameter

Die Auswahloptionen für die einzelnen Parameter werden fallweise erläutert. In den folgenden Abbildungen der verschiedenen Parameterkarten sind möglichst viele Parameter dargestellt. Darüber hinaus sind je nach den Parametereinstellungen nicht erforderliche Objekte ausgeblendet.

6.1 Menüindexkarte „Generell“

2.1.11 Motor Controller 6 AC KNX DRM > Generell		
Generell	Grundeinstellung der Motoren	<input checked="" type="radio"/> Gemeinsam <input type="radio"/> Einzel
Motor 1-6	Gruppensteuerung	<input type="radio"/> Deaktiviert <input checked="" type="radio"/> Aktiviert
Funktionen Motor 1-6	Lamellenwendung geschlossen/gewendet NUR BEI JALOUSIE	<input checked="" type="radio"/> Max. geschlossen (100) / Max. gewendet (0) <input type="radio"/> Max. geschlossen (0) / Max. gewendet (100)
Sperren, Sicherheit, Rückmeldu...	Automatische Kaskadierung verringert Leistungsspitzen	<input type="radio"/> Nein <input checked="" type="radio"/> Ja
	Referenzfahrt nach Download	<input type="radio"/> Nein <input checked="" type="radio"/> Ja

6.1.1 Grundeinstellung der Motoren

Standardwert:

- Gemeinsam

Wahlmöglichkeiten:

- Gemeinsam
- Einzel

Mit diesem Parameter wird festgelegt, ob die Konfiguration der Motorausgänge „Gemeinsam“ oder „Einzel“ erfolgt. Wenn der Parameter „Gemeinsam“ gewählt wird, ist nur eine Menüindexkarte für die Grundeinstellung aller sechs Motorausgänge (Motor 1–6) sichtbar.

Die Option „Gemeinsam“ empfiehlt sich für Vorhaben, bei denen die Konfiguration der Motorausgänge gleich ist.

Wenn der Parameter „Einzel“ gewählt wird, werden sechs einzelne Menüindexkarten für die Konfiguration der Motorausgänge (Motor 1, Motor 2, etc.) sichtbar.

6.1.2 Gruppensteuerung

Standardwert:

- Aktiviert

Wahlmöglichkeiten:

- Aktiviert
- Deaktiviert

- **Aktiviert**

Bedientasten auf dem Motor Controller sind aktiviert. Alle 6 Motorausgänge können gleichzeitig bedient werden.

- **Deaktiviert**

Bedientasten auf dem Motor Controller sind gesperrt.

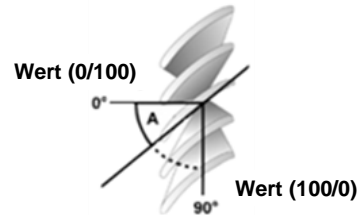
6.1.3 Lamellenwendung geschlossen/gewendet NUR BEI JALOUSIE

- Standardwert: • Max. geschlossen (100)/Max. gewendet (0)
- Wahlmöglichkeiten: • Max. geschlossen (100)/Max. gewendet (0)
• Max. geschlossen (0)/Max. gewendet (100)

• **Max. geschlossen (100)/Max. gewendet (0)**

Wenn der Wert „100“ an das entsprechende Objekt (19-24, 31-36) übermittelt wird, werden die Lamellen ganz geschlossen.

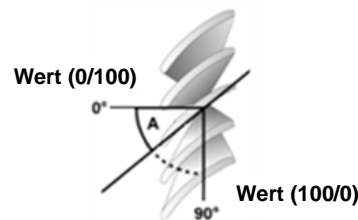
Wenn der Wert „0“ an das entsprechende Objekt (19-24, 31-36), übermittelt wird, werden die Lamellen gewendet oder ganz geöffnet.



• **Max. geschlossen (0)/Max. gewendet (100)**

Wenn der Wert „0“ an das entsprechende Objekt (19-24, 31-36), übermittelt wird, werden die Lamellen ganz geschlossen.

Wenn der Wert „100“ an das entsprechende Objekt (19-24, 31-36), übermittelt wird, werden die Lamellen gewendet oder ganz geöffnet.



6.1.4 Automatische Kaskadierung verringert Leistungsspitzen

- Standardwert: • Nein
- Wahlmöglichkeiten: • Nein
• Ja

Wenn dieser Parameter auf „Ja“ eingestellt wird, bewegen sich die Motorausgänge mit jeweils 1 Sekunde Verzögerung in die entsprechende Position. Diese Verzögerungszeit wird beim Starten der Positionen berücksichtigt, die basierend auf den Einstellungen „Reaktion bei Netzspannungswiederkehr“, generiert werden.

△ **Vorteil: Bei größeren Anlagen lassen sich so Leistungsspitzen reduzieren.**

6.1.5 Referenzfahrt nach Download

- Standardwert: • Ja
- Wahlmöglichkeiten: • Nein
• Ja

Wenn dieser Parameter auf „Ja“ eingestellt wird, wird nach jedem ETS Download eine Referenzfahrt von 5 Minuten in die obere Endlage ausgeführt. Die Referenzfahrt kann jederzeit gestoppt werden.

6.2 Menüindexkarte „Motor 1-6“

2.1.11 Motor Controller 6 AC KNX DRM > Motor 1-6		
Generell	Art des Endprodukts	Jalousie ▼
Motor 1-6	Fahrzeit auf	120 0,1 s
Funktionen Motor 1-6	Fahrzeit ab	120 0,1 s
Sperrn, Sicherheit, Rückmelde...	Vollständige Lamellenwendung	9 0,1 s
	Wendeschrittdauer	2 0,05 s
	Kompensation Leiterkordel	0 0,1 s
	Kompensation von Getriebespiel	1 0,1 s
	Anlaufverzögerung	1 0,05 s

Wenn im Menü der Grundeinstellung „Motoren“ die Parametereinstellung „Einzel“ gewählt wird, werden sechs einzelne Menüindexkarten (Motor 1...6) sichtbar. Wenn im Menü der Grundeinstellung „Motoren“ die Parametereinstellung „Gemeinsam“ gewählt wird, ist eine Menüindexkarte sichtbar (Motor 1–6).

6.2.1 Art des Endprodukts

- Standardwert:
 - Jalousie
- Wahlmöglichkeiten:
 - Jalousie
 - Senkrechtmarkise, Rollladen, Markise
 - Fenster

• Jalousie

Mit diesem Parameter wird festgelegt, dass der Behang über das jeweilige Objekt Motor 1-6 Auf/Ab und über das Objekt Motor 1-6 Wendeschritt/Stop gesteuert werden können.

• Senkrechtmarkise, Rollladen, Markise

Mit diesem Parameter wird festgelegt, dass die entsprechende Senkrechtmarkise, der Rollladen, die Markise über das jeweilige Objekt Motor 1-6 Auf/Ab und über das Objekt Motor 1-6 Stopp gesteuert werden kann.

• Fenster

Mit diesem Parameter wird festgelegt, dass das entsprechende Fenster über das jeweilige Objekt Motor 1-6 Schließen/Öffnen und über das Objekt Motor 1-6 Stopp gesteuert werden kann.

6.2.2 Fahrzeit Auf/Fenster schließen

- Standardwert:
 - 120 Sekunden
- Wahlmöglichkeiten:
 - 0,1–320 Sekunden

Die hier konfigurierte Zeit entspricht der maximalen Fahrzeit von der unteren bis zur oberen Endlage bzw. der maximalen Fahrzeit, die ein Fenstermotor benötigt, um das entsprechende Fenster zu schließen. Es wird immer eine Zusatzzeit von 5 Sekunden hinzugefügt, mit Ausnahme von Positionstelegrammen (Objekte 13–16).

6.2.3 Fahrzeit Ab/Fenster öffnen

- Standardwert: • 120 Sekunden
 Wahlmöglichkeiten: • 0,1–320 Sekunden

Die hier konfigurierte Zeit entspricht der maximalen Fahrzeit von der unteren bis zur oberen Endlage bzw. der maximalen Fahrzeit, die ein Fenstermotor benötigt, um das entsprechende Fenster zu öffnen. Es wird immer eine Zusatzzeit von 5 Sekunden hinzugefügt, mit Ausnahme von Positionstelegrammen (Objekte 13–16).

6.2.4 Vollständige Lamellenwendung

- Standardwert: • 1,3 Sekunden
 Wahlmöglichkeiten: • 0–20 Sekunden

Die hier konfigurierte Zeit entspricht der maximalen Wendezeit der Lamelle. Dieser Parameter ist nur sichtbar, wenn „Art des Endprodukts“ auf „Jalousie“ eingestellt ist.

6.2.5 Wendeschrittdauer

- Standardwert: • 0,2 Sekunden
 Wahlmöglichkeiten: • 0,1–10 Sekunden

Die hier konfigurierte Zeit entspricht der Dauer eines Wendeschritts. Dieser Parameter ist nur sichtbar, wenn „Art des Endprodukts“ auf „Jalousie“ eingestellt ist.

6.2.6 Kompensation Leiterkordel

- Standardwert: • 0 Sekunden
 Wahlmöglichkeiten: • 0–5 Sekunden

Die mechanische Kompensationszeit ist aktiv, sobald ein höherer Wert als „0“ eingegeben wird. Die hier konfigurierte Zeit entspricht der Zeit, die zur Wendezeit der Lamellen insgesamt hinzugefügt wird, um mechanische Toleranzen zu berücksichtigen. Diese Zeit wird immer dem ersten Wendeschritt der Lamellen in der unteren Endlage des Behangs nach oben zugerechnet, wenn „Art des Endprodukts“ auf „Jalousie“ eingestellt ist.

6.2.7 Kompensation von Getriebespiel

- Standardwert: • 0 Sekunden
 Wahlmöglichkeiten: • 0–20 Sekunden

Die mechanische Kompensationszeit ist aktiv, sobald ein höherer Wert als „0“ eingegeben wird. Die hier konfigurierte Zeit entspricht der Zeit, die zur Wendezeit der Lamellen insgesamt hinzugefügt wird, um mechanische Toleranzen zu berücksichtigen. Diese Zeit wird immer dem ersten Wendeschritt der Lamellen nach oben oder unten zugerechnet, wenn „Art des Endprodukts“ auf „Jalousie“ eingestellt ist.

6.2.8 Anlaufverzögerung

- Standardwert: • 0 Sekunden
 Wahlmöglichkeiten: • 0–100 Sekunden

Dieser Parameter definiert die benötigte Anlaufzeit eines verwendeten elektronischen Motors, wie z.B. Somfy WT Motor 200 ms.

Um eine korrekte Lamellenposition zu erreichen muss bei elektronischen Motoren, die mit diesem Motor Controller angesteuert werden, die Anlaufverzögerungszeit des Motors in den Einstellungen des Motor Controllers parametrisiert werden.

Wenn eine Anlaufverzögerung > 0 s eingestellt ist, kann der Behang in der oberen Endlage kein weiteres Mal nach oben bewegt werden.

6.3 Menüindexkarte „Funktionen für Motor 1-6“

2.1.11 Motor Controller 6 AC KNX DRM > Funktionen Motor 1-6		
Generell	Zwischenposition 1 (IP 1)	50 %
Motor 1-6	IP 1 Lamellenposition	50 %
Funktionen Motor 1-6	Zwischenposition 2 (IP 2)	80 %
	IP 2 Lamellenposition	80 %
Sperren, Sicherheit, Rückmeldu...	Sicherheitsposition niedrige Priorität	Obere Endlage
	Sicherheitsposition hohe Priorität	Obere Endlage
	Zyklische Überwachungszeit	1 Minuten
	Nach Sicherheit letzte Position wieder anfahren	<input type="radio"/> Nein <input checked="" type="radio"/> Ja
	Automatik/Manuell Funktion	Keine

Wenn auf der Menüindexkarte „Generell“ die Grundeinstellung „Einzel“ für die Motoren gewählt wird, werden sechs einzelne Menüindexkarten (Funktionen der Motoren 1-6) sichtbar. Wenn auf der Menüindexkarte „Generell“ die Grundeinstellung „Gemeinsam“ für die Motoren gewählt wird, wird eine Menüindexkarte (Funktionen Motor 1–6) sichtbar.

6.3.1 Zwischenposition 1 (IP 1)

6.3.1.1 Auf/Ab-Position (0–100 %)

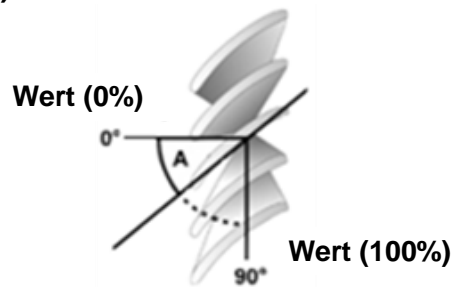
- Standardwert: • 0 % (Funktion deaktiviert)
 Wahlmöglichkeiten: • 0–100 %

Mit diesem Parameter wird die Zwischenposition 1 „Auf/Ab“ konfiguriert. Der Sollwert in % bezieht sich auf die konfigurierten Laufzeiten des entsprechenden Behangs auf der Menüindexkarte Motor 1...6/Motor 1–6.

Wenn die Auf/Ab-Zwischenposition auf 0 % eingestellt ist, dann ist die Funktion deaktiviert.

6.3.1.2 IP 1 Lamellenposition (0–100 %)

- Standardwert: • 0 %
 Wahlmöglichkeiten: • 0–100 %



Mit diesem Parameter wird die Zwischenposition 1 „Lamelle“ konfiguriert. Der Sollwert in % bezieht sich auf die konfigurierten vollständigen Lamellenwendungen des entsprechenden Behangs auf der Menüindexkarte Motor 1...6/Motor 1–6.

6.3.2 Zwischenposition 2 (IP2)

6.3.2.1 Auf/Ab-Position (0–100 %)

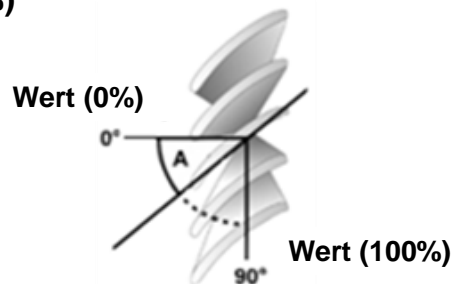
- Standardwert: • 0 % (Funktion deaktiviert)
 Wahlmöglichkeiten: • 0–100 %

Mit diesem Parameter wird die Zwischenposition 2 „Auf/Ab“ konfiguriert. Der Sollwert in % bezieht sich auf die konfigurierten Laufzeiten des entsprechenden Behangs auf der Menüindexkarte Motor 1...6/Motor 1–6.

Wenn die Auf/Ab-Zwischenposition auf 0 % eingestellt ist, dann ist die Funktion deaktiviert.

6.3.2.2 IP 2 Lamellenposition (0–100 %)

- Standardwert: • 0 %
 Wahlmöglichkeiten: • 0–100 %



Mit diesem Parameter wird die Zwischenposition 2 „Lamelle“ konfiguriert. Der Sollwert in % bezieht sich auf die konfigurierten vollständigen Lamellenwendungen des entsprechenden Behangs auf der Menüindexkarte Motor 1...6/Motor 1–6.

6.3.3 Sicherheitsposition niedrige Priorität

- Standardwert: • Sicherheit ignorieren
 Wahlmöglichkeiten: • Obere Endlage
 • Untere Endlage
 • Zwischenposition 1 (IP 1)
 • Zwischenposition 2 (IP 2)
 • Ignorieren
 • Stopp
 • Fenster schließen
 • Fenster öffnen
 • Nur Auf möglich (ZIP Behang)

Die „Sicherheitsposition niedrige Priorität“ für der entsprechende Behang wird mit diesem Parameter konfiguriert. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ bei einem dieser Kommunikationsobjekte (Objekte 55-60) bewegt sich der entsprechende Behang in die Position, die in der ETS-Software konfiguriert ist. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ bei einem dieser Kommunikationsobjekte wird kein Vorgang ausgeführt. Wenn die Funktion „Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen“ auf der Menüindexkarte „Funktionen Motor 1...6“ auf „Ja“ eingestellt ist, bewegt sich der Behang nach Ende der „Niedrigen Priorität“ (Wert „0“) wieder in die Position und den Winkel, in der sie vor Aktivierung dieser Priorität war.

6.3.4 Sicherheitsposition hohe Priorität

- Standardwert: • Obere Endlage
- Wahlmöglichkeiten: • Obere Endlage
• Untere Endlage
• Ignorieren
• Fenster schließen
• Fenster öffnen
• Stopp

Die „Sicherheitsposition hohe Priorität“ für der entsprechende Behang wird mit diesem Parameter konfiguriert. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ bei einem dieser Kommunikationsobjekte (Objekte 61-66) bewegt sich der entsprechende Behang in die Position, die in der ETS-Software konfiguriert ist. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ bei einem dieser Kommunikationsobjekte wird kein Vorgang ausgeführt.

Wenn die Funktion „Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen“ auf der Menüindexkarte „Funktionen Motor 1...6“ auf „Ja“ eingestellt ist, wird dies überprüft, unabhängig davon, ob die „Niedrige Priorität“ aktiv oder inaktiv ist. Wenn „Niedrige Priorität“ (Wert „1“) aktiv ist, bewegen sich der Behang in die konfigurierte „Sicherheitsposition niedrige Priorität“ (siehe vorhergehender Punkt). Wenn „Niedrige Priorität“ (Wert „0“) ebenfalls inaktiv ist, bewegt sich der Behang wieder in die letzte Position mit dem letzten Winkel, in der sie vor Aktivierung der hohen und niedrigen Priorität war.

6.3.5 Zyklische Überwachungszeit (in Minuten 0–255)

- Standardwert: • 0
- Wahlmöglichkeiten: • 0–255 Minuten

Die zyklische Überwachungszeit ist aktiv und gilt für die Sicherheitsobjekte der hohen und niedrigen Priorität. Der zyklische Sender muss etwa viermal schneller als die zyklische Überwachung sein. Wenn zum Beispiel die zyklische Nachricht des Senders auf 1 Minute eingestellt ist, muss die zyklische Überwachungszeit auf ≥ 4 Minuten eingestellt sein.

6.3.6 Nach Sicherheit letzte Position wieder anfahren

- Standardwert: • Nein
- Wahlmöglichkeiten: • Nein
• Ja

Die Parametereinstellung „Ja“ bewirkt, dass der zuletzt aktive Fahrbefehl wiederholt wird, nachdem die Sicherheitsfunktion beendet ist. Das heißt, es wird die Position wieder angefahren, in der sich der Behang vor Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ an einem der entsprechenden Sicherheitsobjekte (niedrige oder hohe Sicherheit) befand.

6.3.7 Automatik/Manuell Funktion

- Standardwert: • Keine
- Wahlmöglichkeiten: • Keine
 • Vorrang Automatik-Funktionen
 • Vorrang Manuell-Funktionen

• **Keine**

Die Fahrbefehle werden in der Reihenfolge durchgeführt, in der sie eintreffen.

• **Vorrang Automatik-Funktionen**

Wenn ein Automatikbefehl (1-Byte-Fahrbefehl) oder IP 2 (1Bit) vor einem manuellen Befehl (1-Bit-Befehl) eintrifft, werden alle manuellen Befehle deaktiviert. Die Objekte bei Start der Zwischenpositionen 1 (Objekte 37–42) werden ebenfalls deaktiviert. Eine Zurücksetzung von Vorrang Automatik-Funktionen erfolgt, wenn „Vorrang zurücksetzen“ am entsprechenden Objekt (79-84) „1“ oder „0“ empfängt. Der Wechsel zwischen Vorrang Manuell-Funktionen (Wert „0“) und Vorrang Automatik-Funktionen (Wert „1“) erfolgt über die entsprechenden Objekte (73–78). Nach Umschaltung auf den entsprechenden Vorrang befindet sich die Funktion wieder im zurückgesetzten Status. Dies bedeutet für den Vorrang der Automatik-Funktionen, dass manuelle Befehle erst mit dem nächsten Automatik-Befehl blockiert werden.

△ Siehe Kapitel 1 Definitionen.

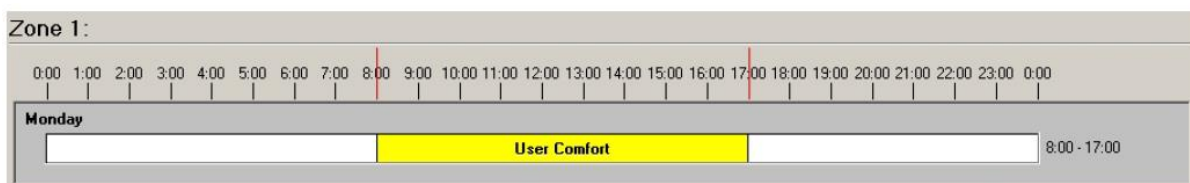
• **Vorrang Manuell-Funktionen**

Wenn ein Manuellbefehl (1 Bit oder Byte) vor einem Automatik-Befehl (1 Byte) eintrifft, werden alle Automatik-Befehle und IP 2 deaktiviert. Eine Zurücksetzung von Vorrang Manuell-Funktionen erfolgt, wenn „Vorrang zurücksetzen“ am entsprechenden Objekt (79-84) „1“ oder „0“ empfängt. Der Wechsel zwischen Vorrang Manuell-Funktionen (Wert „0“) und Vorrang Automatik-Funktionen (Wert „1“) erfolgt über die entsprechenden Objekte (73–78). Nach Umschaltung auf den entsprechenden Vorrang befindet sich die Funktion wieder im zurückgesetzten Status. Dies bedeutet für den Vorrang der Automatik-Funktion, dass manuelle Befehle erst mit dem nächsten Automatik-Befehl blockiert werden.

△ Siehe Kapitel 1 Definitionen.

△ Mithilfe von Vorrang Manuell-Funktion kann der Benutzer Automatik-Funktionen abschalten. So lässt sich beispielsweise der Benutzerkomfort mit einer Zeitschaltung festlegen. Um 8:00 Uhr wird Vorrang Manuell-Funktion über das entsprechende Objekt (73–78) aktiviert und der Benutzer kann mit den manuellen Funktionen die gewünschte Position wählen, bis etwa um 17:00 Uhr die Vorrang Automatik-Funktion aktiviert wird. Über das entsprechende Objekt (73–78) kann jederzeit zwischen Vorrang Automatik und Manuell gewechselt werden.

△ Siehe Kapitel 1 Definitionen.



Zur Einstellung des Timers verwenden Sie idealerweise die Steuerungen animeo KNX Master Control W2 (Art.-Nr. 1860187) oder animeo KNX Master Control W8 (Art.-Nr. 1860193).

6.4 Menüindexkarte „Sperren, Sicherheit, Rückmeldung 1-6“

2.1.11 Motor Controller 6 AC KNX DRM > Sperren, Sicherheit, Rückmeldung 1-6	
Generell	+++ Sperren +++
Motor 1-6	Automatische Fahrbefehle und IP 2 sperren <input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja
Funktionen Motor 1-6	Automatische Wendebefehle sperren <input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja
	Manuelle Wende/Stopp Befehle sperren <input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja
	Manuelle Fahrbefehle und IP 1 sperren <input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja
	+++ Bussicherheit +++
	Reaktion bei Netzspannungswiederkehr <input type="text" value="Untere Endlage"/>
	Reaktion bei Busspannungsausfall <input type="text" value="Untere Endlage"/>
	+++ Rückmeldung +++
	Rückmeldung obere/untere Endlage <input type="radio"/> Nein <input checked="" type="radio"/> Ja
	Art der Rückmeldung <input type="text" value="Keine"/>

6.4.1 Automatische Fahrbefehle und IP 2 sperren

Standardwert: Nein

Wahlmöglichkeiten: Nein
 Ja

Auf/Ab-Fahrbefehle (Bit) können mit diesem Parameter über das Objekt (51–54) blockiert werden. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ während einer Bewegung des Behangs beim entsprechenden Objekt wird dieser Vorgang bis zum Ende ausgeführt. Erst dann werden weitere Auf/Ab-Befehle (Bit) blockiert. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ beim entsprechenden Objekt werden die Auf/Ab-Befehle (Bit) wieder freigegeben.

6.4.2 Automatische Wendebefehle sperren

Standardwert: Nein

Wahlmöglichkeiten: Nein
 Ja

Wendebefehle (Byte) können mit diesem Parameter über das Objekt (67–72) blockiert werden. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ während des Wendens der Jalousie beim entsprechenden Objekt wird dieser Vorgang bis zum Ende ausgeführt. Erst dann werden weitere Wendebefehle (Byte) blockiert. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ beim entsprechenden Objekt werden die Wendebefehle (Byte) wieder freigegeben.

6.4.3 Manuelle Wende/Stopp Befehle sperren

- Standardwert:
 - Nein
- Wahlmöglichkeiten:
 - Nein
 - Ja

Schritt/Stopp- und Wendebefehle (Bit) können mit diesem Parameter über das Objekt (67-72) blockiert werden. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ während einer Wendung der Jalousie beim entsprechenden Objekt wird diese Wendung bis zum Ende ausgeführt. Erst dann werden weitere Wendebefehle (Bit) blockiert. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ beim entsprechenden Objekt werden die Schritt/Stopp-Befehle (Bit) wieder freigegeben.

6.4.4 Manuelle Fahrbefehle und IP 1 sperren

- Standardwert:
 - Nein
- Wahlmöglichkeiten:
 - Nein
 - Ja

Auf/Ab-Fahrbefehle (Bit) können mit diesem Parameter über das Objekt (67-72) blockiert werden. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ während einer Bewegung des Behangs beim entsprechenden Objekt wird dieser Vorgang bis zum Ende ausgeführt. Erst dann werden weitere Auf/Ab-Befehle (Bit) blockiert. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ beim entsprechenden Objekt werden die Auf/Ab-Befehle (Bit) wieder freigegeben.

6.4.5 Reaktion bei Netzspannungswiederkehr (230 V) (für alle Motoren)

- Standardwert:
 - Ignorieren
- Wahlmöglichkeiten:
 - Obere Endlage
 - Untere Endlage
 - Ignorieren
 - Fenster schließen
 - Fenster öffnen
 - Stopp

Dieser Parameter legt die Position fest, in die bei einer Wiederkehr der Netzspannung (230 V) gefahren wird.

6.4.5.1 Reaktion bei Busspannungsausfall

- Standardwert:
 - Ignorieren
- Wahlmöglichkeiten:
 - Obere Endlage
 - Untere Endlage
 - Ignorieren
 - Fenster schließen
 - Fenster öffnen
 - Stopp

Dieser Parameter legt die Position fest, in die bei einem Ausfall der Busspannung gefahren wird.

6.4.6 Rückmeldung obere/untere Endlage

- Standardwert: • Nein
- Wahlmöglichkeiten: • Nein
• Ja

Diese Option öffnet den Parameter „Art der Rückmeldung“.

6.4.7 Art der Rückmeldung

- Standardwert: • Keine
- Wahlmöglichkeiten: • Keine
• Anfordern
• Bei Positionswechsel
• Zyklisch

- **Anfordern**

Die aktuellen Positionen müssen über die Objekte 85-90 angefordert werden.

- **Bei Positionswechsel**

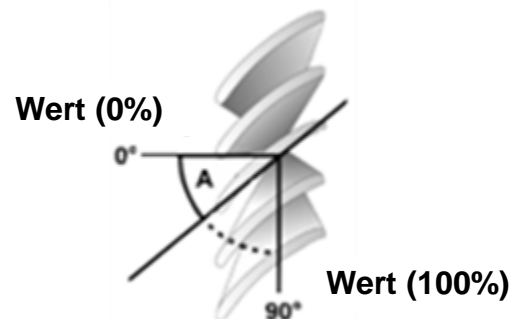
Die aktuelle Position des entsprechenden Behangs wird dem Bus nach jeder Positionsänderung mitgeteilt. Die Position wird dem Bus mitgeteilt, wenn die Zielposition erreicht ist.

- **Zyklisch**

Dieser Parameter öffnet einen weiteren Parameter („Rückmeldungszykluszeit“), in dem die Zeit für den zyklischen Versand konfiguriert wird.

6.4.8 Rückmeldungstyp

- Standardwert: • Position Auf/Ab und Lamelle
- Wahlmöglichkeiten: • Position Auf/Ab
• Position Lamelle
• Position Auf/Ab und Lamelle



- **Position Auf/Ab**

Mit diesem Parameter wird die Position Auf/Ab für den entsprechenden Motor in Abhängigkeit vom Parameter „Art der Rückmeldung“ „0“ = obere, „100“ = untere Endlage an den Bus gesendet.

- **Position Lamelle**

Mit diesem Parameter wird die Position der Lamellen für den entsprechenden Motor in Abhängigkeit vom Parameter „Art der Rückmeldung“ an den Bus gesendet. „0“ = Lamellen offen, „100“ = Lamellen geschlossen. Der Wert für die Lamellenposition, der über das entsprechende Objekt übermittelt wird, ist von den Parametereinstellungen auf der Menüindexkarte „Allgemein“ abhängig. Lamellenwendung geschlossen/gewendet NUR BEI JALOUSIE.

- **Position Auf/Ab und Lamelle**

Mit diesem Parameter wird die Position Auf/Ab und die Position der Lamellen für den entsprechenden Motor in Abhängigkeit vom Parameter „Art der Rückmeldung“ an den Bus gesendet. „0“ = obere, „255“ = untere Endlage, „0“ = Lamellen offen, „100“ = Lamellen geschlossen. Der Wert für die Lamellenposition, der über das entsprechende Objekt übermittelt wird, ist von den Parametereinstellungen auf der Menüindexkarte „Generell“ abhängig. Lamellenwendung geschlossen/gewendet NUR BEI JALOUSIE.

6.4.9 Rückmeldungszykluszeit

Standardwert: • 30 Sekunden

Wahlmöglichkeiten:

- 1 Sekunde
- 5 Sekunden
- 10 Sekunden
- 20 Sekunden
- 30 Sekunden
- 1 Minute
- 5 Minuten
- 10 Minuten
- 20 Minuten
- 30 Minuten
- 60 Minuten

Mit diesem Parameter wird festgelegt, in welchen Zeitabständen die aktuelle Position des entsprechenden Behangs mitgeteilt wird. Die aktuelle Position des entsprechenden Behangs wird dem Bus mitgeteilt.

7 Technische Daten

Spannungsversorgung	220 - 230 V AC / 50/60 Hz
Stromaufnahme im Stand-by (IEC 62301)	< 3 mA bei 230 V AC
Leistungsaufnahme im Stand-by (IEC 62301)	< 0,5 W bei 230 V AC
Versorgungsspannung KNX-Bus	KNX-Spannung 21...30 V DC, SELV
Nennstromaufnahme KNX	Gemäß KNX-Richtlinien, 12,5 mA
Max. Strom je Motorausgang	3 A, $\cos \varphi = 0,95$
Max. Gesamtstrom für alle Motorausgänge	10 A, $\cos \varphi = 0,95$
Überstromschutz	16 A-Sicherung erforderlich
Relais	Mikrospalt: μ
Anschlüsse	Federzugklemmen
KNX-Anschlussklemmen	KNX-Anschlussklemmen (schwarz/rot)
Laufzeit je Ausgang	Max. 5 Minuten
Betriebstemperatur	-5° C bis + 50° C
Relative Luftfeuchtigkeit	Max. 85 % (nicht kondensierend) bei 30° C
Gehäusematerial	PC-ABS
Gehäuseabmessungen (B x H x T)	108 x 90 x 60 mm
Gewicht	245 g
Schutzklasse	II
Schutzgrad	IP 20
Verschmutzungsgrad	2
Konformität	www.somfy.com/ce

Somfy Activites SA

50 Avenue du Nouveau Monde

74300 Cluses

Frankreich

www.somfy.com/projects

A BRAND OF **SOMFY** GROUP