

5.1 Applikation 2fach Rollo/Jalousie 5210/2a Version 2

Funktion

Die Steuerung der Jalousien/ Rollos über den Bus erfolgt mit Hilfe zweier Kommunikations-Objekte. Die Bewegung wird über ein „Beweg-Objekt“ direkt gesteuert. Ein „0“-Telegramm bewirkt eine Aufwärts- und ein „1“-Telegramm eine Abwärts-Bewegung der Antriebe. Die Jalousien/Rollos fahren bis zu den Endschaltern. Nach der eingestellten Laufzeit wird die Spannung abgeschaltet. Über das „Stop/Schritt-Objekt“ können Bewegungen gestoppt und schrittweise Bewegungen zur Lamellenverstellung bei Jalousien eingeleitet werden. Die Lamellendrehzeit kann für Jalousien parametrisiert werden.

● Umschaltzeit (Pausenzeit für Richtungswechsel):

Bei einem Wechsel der Fahrrihtung direkt in die entgegengesetzte Richtung wird zuerst die Bewegung gestoppt und nach der eingestellten Umschaltzeit die Jalousien/Rollos in gewünschte Bewegungsrichtung gestartet.

Die Angaben des Motorenherstellers für die minimale Wechselzeit sind unbedingt zu beachten.

● Sicherheit:

Zum Schutz der angetriebenen Geräte kann das „Sicherheits-Objekt“ genutzt werden. Bei freigegebener Sicherheitsfunktion werden innerhalb der einstellbaren Überwachungszeit Telegramme vom Binäreingang (BE) oder anderen Sensoren zyklisch erwartet. Man berechnet die Überwachungszeit aus einem Basiswert multipliziert mit einem Faktor. Empfängt das Gerät innerhalb dieser Zeit keine Telegramme vom BE oder Sensor, fahren die Jalousien in die parametrisierte sichere Endposition (Oben/Unten) und lassen sich nicht mehr mit Telegrammen auf dem „Beweg-Objekt“ bewegen. Der BE (Sensor) muß zyklisch Telegramme (sowohl „1“-Telegramme für Sturm als auch „0“-Telegramme bei Windstille) mit einer Zykluszeit kleiner als die Überwachungszeit senden können (ca. Faktor 3). Ein „1“-Telegramm auf dem „Sicherheits-Objekt“ aktiviert die Sicherheitsfunktion bei Sturm (Windsensor muß bei Sturm ein „1“-Telegramm senden).

Die Zykluszeit des Binäreingangs ist so einzustellen, daß die Busbelastung nicht zu groß wird (ca. 10 min).

Kommunikationsobjekte

Folgende Kommunikationsobjekte können ausgewählt werden:

Obj	Funktion	Kom.Objekte	Typ	Prio	Flags	Verhalten
0	Kanal A	Beweg-Objekt	1 Bit	Auto	SK	Empfangen
1	Kanal A	Stop-/Schritt-Objekt	1 Bit	Auto	SK	Empfangen
2	Kanal B	Beweg-Objekt	1 Bit	Auto	SK	Empfangen
3	Kanal B	Stop-/Schritt-Objekt	1 Bit	Auto	SK	Empfangen
4	Sicherheit	Sicherheits-Objekt	1 Bit	Auto	SK	Empfangen zyklisch

Dynamische Verwaltung der Gruppenadressen
Maximale Gruppenadressen und Zuordnungen : 23

Parameter

Sicherheit (gemeinsam für A und B)

Parameter	Einstellung
Sicherheit (z.B. Windalarm)	gesperrt freigegeben
Sicherheitsstellung:	Position auf Position ab
Überwachungszeit: Basis	Zeitbasis 130; 260; 520 ms Zeitbasis 34 sec 1; 2,1; 4,2; 8,4; 17; sec Zeitbasis 1,1; 2,2; 4,5; 9; 18; 35 min Zeitbasis 1,2 std
Überwachungszeit: Faktor (10-127)	106

Kanal A (Kanal B)

Parameter	Einstellung
Betriebsart:	Rollo ohne Lamellenverstellung Jalousie mit Lamellenverst.
Basis Schrittzeit	8 msec 130 msec 2,1 sec
Umschaltzeit 130ms*Faktor (Pausenzeit für Richtungswechsel)	4 (4-80)
Faktor Schrittzeit [18-255]	25
Basis Laufzeit	130 ms 2,1 sec 33 sec
Faktor Laufzeit	32