

5.1 Applikation Jalousie 5300 Version 3

Funktion

Die Steuerung der Jalousien über den Bus erfolgt mit Hilfe zweier Kommunikations-Objekte. Die Bewegung wird über ein „Beweg-Objekt“ direkt gestartet oder gestoppt und in die umgekehrte Richtung fortgesetzt. Ein „0“-Telegramm bewirkt eine Aufwärts- und ein „1“-Telegramm eine Abwärts-Bewegung der Jalousien. Die Jalousien 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 eingeleitet werden. Die Lamellendrehzeit kann parametrisiert werden.

Bei einem Wechsel der Fahrrihtung direkt in die entgegengesetzte Richtung wird zuerst die Bewegung gestoppt und nach der festen Umschaltzeit von 500 ms die Jalousien/Rollos in gewünschte Bewegungsrichtung gestartet.

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

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 sichere Endposition (Aufwärts) 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	Jalousie-Antrieb	Beweg-Objekt	1 Bit	Auto	SK	Empfangen
1	Jalousie-Antrieb	Stop-/Schritt-Objekt	1 Bit	Auto	SK	Empfangen
2	Sicherheit	Sicherheits-Objekt	1 Bit	Auto	SK	Empfangen zyklisch

Dynamische Verwaltung der Gruppenadressen
Maximale Gruppenadressen und Zuordnungen : 20

Parameter

Jalousie-Antrieb

Parameter	Einstellung
Basis Laufzeit	130 msec
	2,1 sec
	33 sec
Faktor Laufzeit	32
Basis Schrittzeit	8 msec
	130 msec
	2,1 sec
Faktor Schrittzeit	20

Sicherheit

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

5.2 Applikation Rollo 5200 Version 3,

Funktion

Die Steuerung der Rollos über den Bus erfolgt mit Hilfe zweier Kommunikations-Objekte. Die Bewegung wird über ein „Beweg-Objekt“ direkt gestartet oder gestoppt und in die umgekehrte Richtung fortgesetzt. Ein „0“-Telegramm bewirkt eine Aufwärts- und ein „1“-Telegramm eine Abwärts-Bewegung der Rollos. Die Rollos fahren bis zu den Endschaltern. Nach der eingestellten Laufzeit wird die Spannung abgeschaltet. Über das „Stop-Objekt“ können Bewegungen gestoppt.

Bei einem Wechsel der Fahrrihtung direkt in die entgegengesetzte Richtung wird zuerst die Bewegung gestoppt und nach der festen Umschaltzeit von 500 ms die Rollos in gewünschte Bewegungsrichtung gestartet.

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

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 Rollos in die sichere Endposition (parametrierbar Aufwärts oder Abwärts) 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	Rollo-Antrieb	Beweg-Objekt	1 Bit	Auto	SK	Empfangen
1	Rollo-Antrieb	Stop-Objekt	1 Bit	Auto	SK	Empfangen
2	Sicherheit	Sicherheits-Objekt	1 Bit	Auto	SK	Empfangen zyklisch

Dynamische Verwaltung der Gruppenadressen

Maximale Gruppenadressen und Zuordnungen : 22

Parameter

Rollo-Antrieb

Parameter	Einstellung
Basis Laufzeit	130 msec
	2,1 sec
	33 sec
Faktor Laufzeit	32

Sicherheit

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

Es kann parametrierbar werden ob die sichere Lage bei der Sicherheitsfunktion oben oder unten sein soll.