

KNX AQS-B-UP

Sensor per calidad del aire

Número de artículo 70229, 70230, 70231, 70232



1. Descripción	3
1.0.1. Alcance del suministro	3
1.1. Información técnica	4
1.1.1. Exactitud de la medición	4
2. Instalación y puesta en marcha	5
2.1. Instrucciones de instalación	5
2.2. Lugar de montaje	6
2.3. Estructura del sensor	6
2.3.1. Gabinete	6
2.3.2. Vista trasera de la placa sensorial con conexión	7
2.4. Montaje del sensor	7
2.5. Instrucciones de montaje y de puesta en marcha	7
3. Protocolo de transmisión	9
3.1. Listado de todos los objetos de comunicación	9
4. Ajuste de parámetros	14
4.1. Comportamiento en caída/retorno de tensión	14
4.2. Ajustes generales	15
4.3. Valores de medición: CO2	15
4.4. Umbral: CO2	16
4.4.1. Umbral 1/2/3/4: CO2	16
Umbral	16
Salida de comutación	17
Bloqueo	18
4.5. Control PI de CO2	18
Control general	18
Valor de consigna del controlador	19
Control de la ventilación	20
4.6. Comparador de variables de control	21
4.6.1. Comparador de variables de control 1/2:	21
4.7. Lógica	22
Lógica AND	22
Lógica OR	22
4.7.1. Lógica AND y OR 1 / 2 / 3 / 4 / 5 / 6 / 7 / 8	22
Bloqueo	23
4.7.2. Entradas de unión de la lógica AND	24
4.7.3. Entradas de unión de la lógica OR	25
4.8. Ajustes de pantalla	26
4.9. Interfaz de pulsador 1/2	26
4.9.1. Modos de control para el control de accionamiento	29



La instalación, el control, la puesta en servicio y la eliminación de fallos pueden llevarse a cabo únicamente por un electricista profesional.

Este manual está sujeto a cambios y se adaptará a las versiones de software más recientes. Las últimas modificaciones (versión de software y fecha) pueden consultarse en la línea al pie del índice.

Si tiene un aparato con una versión de software más reciente, consulte en www.elsner-elektronik.de en la sección del menú "Servicio" si hay disponible una versión más actual del manual

Leyenda del manual



Advertencia de seguridad.



Advertencia de seguridad para el trabajo en conexiones, componentes eléctricos, etc.

¡PELIGRO!

... hace referencia a una situación peligrosa inminente que provocará la muerte o graves lesiones si no se evita.

¡ADVERTENCIA!

... hace referencia a una situación potencialmente peligrosa que puede provocar la muerte o graves lesiones si no se evita.

¡PRECAUCIÓN!

... hace referencia a una situación potencialmente peligrosa que puede provocar lesiones leves si no se evita.



¡ATENCIÓN! ... hace referencia a una situación que puede provocar daños materiales si no se evita.

ETS

En las tablas ETS, los ajustes por defecto de los parámetros aparecen subrayados.

1. Descripción

El **Sensor KNX AQS-B-UP** mide la concentración de CO₂ de la sala. El sensor puede recibir un valor externa de CO₂ mediante el bus y procesarlas con sus propios datos obteniendo un valore global (valore mixto, p. ej. promedio del ambiente). El **KNX AQS-B-UP** tiene dos pulsadores que se pueden utilizar para cambiar la temperatura ambiente (temperatura de consigna), para alternar entre los modos de funcionamiento o como botones pulsadores programables libremente.

El **KNX AQS-B-UP** ofrece cuatro salidas de conmutación con umbrales configurables. Las salidas de conmutación y otros objetos de comunicación se pueden conectar mediante las puertas lógicas AND y OR. Además, un comparador de variables de control integrado permite comparar y emitir valores que se recibieron mediante objetos de comunicación.

Un controlador PI integrado controla una ventilación (según la concentración de CO₂).

En la pantalla integrada se muestran los valores propios y los datos transmitidos mediante el bus (p. ej. fecha, hora). El gabinete se completa con un marco del cuadro de interruptores utilizado en el local y se integra en la instalación interior de una manera armónica y uniforme.

Funciones:

- Medición de la **concentración de CO₂** del aire
- **Valore mixto** obtenidos de valores de medición propios y valore externo (participación ajustable a porcentaje).
- **Pantalla** 1-3 líneas (valores medidos o valores transmitidos mediante el bus)
- **2 pulsadores**
- **Controlador PI para ventilación** según la humedad y la concentración de CO₂; Aireación/ventilación (de un nivel) o aireación (de uno o dos niveles)
- **4 salidas de conmutación** con umbrales ajustables. Los umbrales se configuran alternativamente mediante parámetros u objetos de comunicación
- **8 puertas lógicas AND y 8 puertas lógicas OR** con 4 entradas, respectivamente. Como entradas para las puertas lógicas se pueden utilizar todos los eventos de conmutación y las 16 entradas lógicas en forma de objetos de comunicación. La salida de cada puerta puede configurarse como 1 bit o 2 x 8 bits.
- **2 comparadores de variables de control** para emitir valores mínimos, máximos o promedio. 5 entradas respectivamente para valores recibidos a través de objetos de comunicación

La configuración se realiza a través del Software ETC de KNX. El **archivo de producto** está disponible para descargar en la página principal de Elsner Elektronik en www.elsner-elektronik.de en el menú „Descargas“.

1.0.1. Alcance del suministro

- Gabinete con pantalla, teclado y placa sensorial
- Unidad sensor de CO₂
- Placa de base

Adicionalmente (no se incluye en el suministro), se requiere:

- Caja del dispositivo Ø 60 mm, 42 mm de profundidad
- Marco (para uso de 55 x 55 mm), adecuado para el programa de conmutación utilizado en el edificio.

1.1. Información técnica

Gabinete	Plástico (parcialmente lacado)
Colores	<ul style="list-style-type: none"> • Blanco (similar a RAL 9016, blanco tráfico) • Aluminio mate • Gris antracita mate • Acero inoxidable • Colores especiales a petición
Montaje	Empotrado en pared (en pared en la caja del dispositivo Ø 60 mm, 42 mm de profundidad)
Grado de protección	IP 20
Dimensiones	Gabinete de aprox. 55 x 55 (ancho x alto, mm) Profundidad de armado aprox. 15 mm Placa de base de aprox. 71 x 71 (ancho x alto, mm)
Peso total	Aprox. 72 g
Temperatura ambiente	En funcionamiento -10...+50 °C, en almacenamiento -20...+60 °C
Humedad atmosférica ambiente	Máx. 95 % HR, evitar la acción del rocío
Tensión de servicio	Tensión de bus KNX
Intensidad del bus	Máx. 10 mA
Salida de datos	Borne de sujeción del bus KNX +/-
Tipo de BCU	Microcontrolador propio
Tipo de PEI	0
Direcciones del grupo	Máx. 254
Asignaciones	Máx. 254
Objetos de comunicación	157
Rango de medición de CO ₂	0...2000 ppm
Resolución de CO ₂	1 ppm
Precisión* de CO ₂	± 50 ppm ± 3 % del valor medido

* Tenga en cuenta las instrucciones de *Exactitud de la medición*, página 4.

El producto satisface las disposiciones de las directivas de la UE.

1.1.1. Exactitud de la medición

Las diferencias en los valores de medición a causa de interferencias (véase el capítulo *Lugar de montaje*) deben corregirse en ETS para lograr la precisión indicada del sensor

(compensación). Para una correcta medición de CO₂ es necesaria la instalación del equipo en una caja a prueba de viento.

La **exactitud de la medición de CO₂** indicada se alcanza tras una fase de funcionamiento inicial de 24 horas (sin corte de la tensión del bus), cuando el sensor se pone en contacto al menos una vez con aire fresco (350...450 ppm) durante ese periodo.

A continuación, el sensor de CO₂ efectúa cada dos semanas una autocalibración en la que el mínimo valor de CO₂ medido dentro de ese periodo (sin corte de energía bus) se toma como referencia de aire fresco.

Con objeto de velar por la continuidad de la precisión, debería suministrarse aire fresco al sensor como mínimo cada dos semanas. Esto se logra mediante una ventilación del ambiente.

2. Instalación y puesta en marcha

2.1. Instrucciones de instalación



La instalación, el control, la puesta en marcha y la eliminación de fallos pueden llevarse a cabo únicamente por un electricista profesional.



¡PRECAUCIÓN!

¡Tensión eléctrica!

En el interior del aparato hay componentes conductores de tensión no protegidos.

- Han de observarse las disposiciones locales.
- Cortar la tensión a todos los cables que haya que montar y tomar medidas de seguridad contra una conexión accidental.
- No poner en funcionamiento el aparato si éste presenta daños.
- Poner fuera de funcionamiento el aparato o la instalación y protegerlo contra la activación accidental cuando se considere que ya no existan garantías de un funcionamiento exento de peligro.

El dispositivo está pensado únicamente para un uso adecuado. En caso de que se realice cualquier modificación inadecuada o no se cumplan las instrucciones de uso, se perderá todo derecho sobre la garantía.

Tras desembalar el dispositivo, reviselo inmediatamente por si tuviera algún desperfecto mecánico. Si se hubiera producido algún desperfecto durante el transporte, deberá informarlo inmediatamente al distribuidor.

El dispositivo sólo se puede utilizar en una instalación fija, es decir sólo cuando está montado y tras haber finalizado todas las labores de instalación y puesta en marcha y sólo en el entorno para el que está previsto.

Elsner no se hace responsable de las modificaciones de las normas posteriores a la publicación de este manual.

2.2. Lugar de montaje

El **Sensor KNX AQS-B-UP** se instala empotrado en una caja de dispositivo (\varnothing 60 mm, 42 mm de profundidad).



**Instálese y opérese únicamente en ambientes secos.
Evite la acción del rocío.**

Para analizar el contenido de CO_2 del aire, elija un lugar de instalación aproximadamente a la altura de la cabeza (parado o sentado, dependiendo del uso del espacio). La concentración de CO_2 en interiores es más alta a nivel del suelo y disminuye hacia el techo.

A la hora de escoger el lugar para montarlo, asegúrese de que los resultados de las mediciones se vean lo menos alterados posible por las influencias del exterior. Posibles fuentes de interferencia:

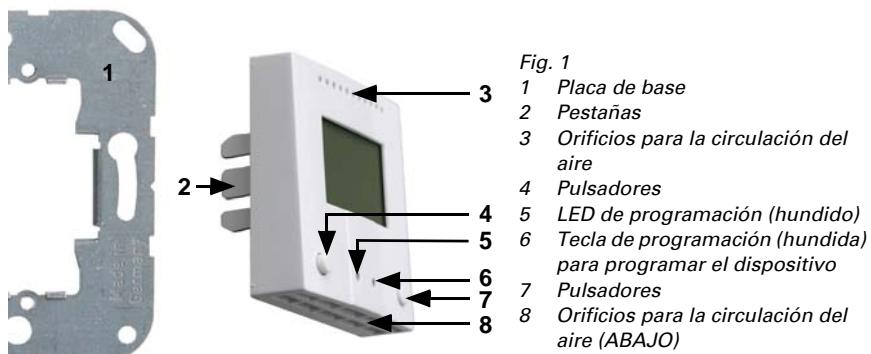
- Corriente de aire de ventanas y puertas
- Corriente de aire de tuberías, que conducen al sensor desde otras áreas o del exterior

Las diferencias en los valores de medición a causa de esas fuentes de interferencia deben corregirse en ETS para lograr la precisión indicada del sensor (compensación).

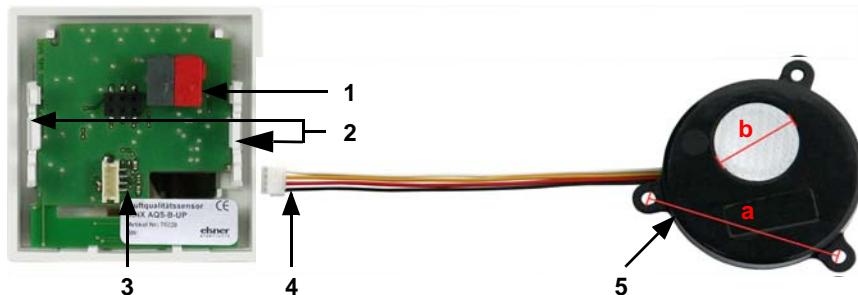
Para una correcta medición de CO_2 es necesaria la instalación del equipo en una caja a prueba de viento.

2.3. Estructura del sensor

2.3.1. Gabinete



2.3.2. Vista trasera de la placa sensorial con conexión



2.4. Montaje del sensor

Monte primero la caja a prueba de viento con la línea de alimentación. Selle también los tubos de entrada, para evitar la entrada de aire adicional.

Coloque la unidad sensora de CO₂ en la caja. El lado con el diafragma del sensor debe señalar hacia delante.



Atornille la placa de base en la caja y coloque el marco del programa de conmutación. Conecte la unidad de sensores de CO₂ y la línea de bus +/- (conector macho negro-rojo) en las ranuras para bornes de la placa provistas para ello.

Coloque la carcasa del sensor con la pestaña fijada en el marco de metal, de modo que tanto el sensor como el marco estén fijos.

2.5. Instrucciones de montaje y de puesta en marcha

No someta nunca el dispositivo a la acción del agua (lluvia) o del polvo. Se podría dañar la electrónica. No se debe superar una humedad ambiental relativa del 95%. Evitar la acción del rocío.

Tras la conexión a la tensión del bus, el dispositivo se encontrará durante algunos segundos en la fase de inicialización. Durante este tiempo, no se podrá recibir o enviar información a través del bus. Tras la conexión a la tensión del bus, el dispositivo se en-

contrará durante algunos segundos en la fase de inicialización. Durante este tiempo, no se podrá recibir o enviar información a través del bus.

3. Protocolo de transmisión

Unidades:

Concentración de CO₂ en ppm

Variables de control en %

3.1. Listado de todos los objetos de comunicación

Abreviaturas de las marcas:

C Comunicación

L Lectura

E Escritura

T Transmisión

A Actualización

N.º	Nombre	Función	DPT	Marcas
0	Versión del software	legible	217.001	C L T
2	Error del sensor de CO2	Salida	1.001	C L T
98	CO2 valor de medición externo	Entrada	9.008	C E
99	Valor de medición de CO2 interno	Salida	9.008	C L T
100	Valor total de medición CO2	Salida	9.008	C L T
101	Requisitos valor máximo CO2	Entrada	1.017	C E
102	Valor máximo de medición de CO2	Salida	9.008	C L T
103	Reinicio valor máximo CO2	Entrada	1.017	C E
104	Umbral 1 CO2: Valor absoluto	Entrada / Salida	9.008	C L E T A
105	Umbral 1 CO2: (1:+ 0:-)	Entrada	1.002	C E
106	Umbral 1 CO2: Retraso de conmutación de 0 a 1	Entrada	7.005	C E
107	Umbral 1 CO2: Retraso de conmutación de 1 a 0	Entrada	7.005	C E
108	Umbral 1 CO2: Salida de conmutación	Salida	1.001	C L T
109	Umbral 1 CO2: Salida de conmutación bloqueo	Entrada	1.002	C E
110	Umbral 2 CO2: Valor absoluto	Entrada / Salida	9.008	C L E T A
111	Umbral 2 CO2: (1:+ 0:-)	Entrada	1.002	C E
112	Umbral 2 CO2: Retraso de conmutación de 0 a 1	Entrada	7.005	C E
113	Umbral 2 CO2: Retraso de conmutación de 1 a 0	Entrada	7.005	C E

N.º	Nombre	Función	DPT	Marcas
114	Umbral 2 CO2: Salida de conmutación	Salida	1.001	C L T
115	Umbral 2 CO2: Salida de conmutación bloqueo	Entrada	1.002	C E
116	Umbral 3 CO2: Valor absoluto	Entrada / Salida	9.008	C L E T A
117	Umbral 3 CO2: (1:+ 0:-)	Entrada	1.002	C E
118	Umbral 3 CO2: Retraso de conmutación de 0 a 1	Entrada	7.005	C E
119	Umbral 3 CO2: Retraso de conmutación de 1 a 0	Entrada	7.005	C E
120	Umbral 3 CO2: Salida de conmutación	Salida	1.001	C L T
121	Umbral 3 CO2: Salida de conmutación bloqueo	Entrada	1.002	C E
122	Umbral 4 CO2: Valor absoluto	Entrada / Salida	9.008	C L E T A
123	Umbral 4 CO2: (1:+ 0:-)	Entrada	1.002	C E
124	Umbral 4 CO2: Retraso de conmutación de 0 a 1	Entrada	7.005	C E
125	Umbral 4 CO2: Retraso de conmutación de 1 a 0	Entrada	7.005	C E
126	Umbral 4 CO2: Salida de conmutación	Salida	1.001	C L T
127	Umbral 4 CO2: Salida de conmutación bloqueo	Entrada	1.002	C E
128	Controlador de CO2: Objeto de bloqueo	Entrada	1.002	C E
129	Controlador de CO2: Valor de consigna	Entrada / Salida	9.008	C L E T
130	Controlador de CO2: Valor de consigna (1:+ 0:-)	Entrada	1.002	C E
131	Controlador de CO2: Variable de control ventilación (1.er nivel)	Salida	5.001	C L T
132	Controlador de CO2: Variable de control ventilación (2.º nivel)	Salida	5.001	C L T
133	Controlador de CO2: Estado ventilación 1 (1=ON 0=OFF)	Salida	1.001	C L T
134	Controlador de CO2: Estado ventilación 2 (1=ON 0=OFF)	Salida	1.001	C L T
135	Comparador de variables de control 1: Entrada 1	Entrada	5.010	C E

N.º	Nombre	Función	DPT	Marcas
136	Comparador de variables de control 1: Entrada 2	Entrada	5.010	C E
137	Comparador de variables de control 1: Entrada 3	Entrada	5.010	C E
138	Comparador de variables de control 1: Entrada 4	Entrada	5.010	C E
139	Comparador de variables de control 1: Entrada 5	Entrada	5.010	C E
140	Comparador de variables de control 1: Salida	Salida	1.001	C L T
141	Comparador de variables de control 1: Bloqueo	Entrada	1.002	C E
142	Comparador de variables de control 2: Entrada 1	Entrada	5.010	C E
143	Comparador de variables de control 2: Entrada 2	Entrada	5.010	C E
144	Comparador de variables de control 2: Entrada 3	Entrada	5.010	C E
145	Comparador de variables de control 2: Entrada 4	Entrada	5.010	C E
146	Comparador de variables de control 2: Entrada 5	Entrada	5.010	C E
147	Comparador de variables de control 2: Salida	Salida	1.001	C L T
148	Comparador de variables de control 2: Bloqueo	Entrada	1.002	C E
149	AND lógica 1: Salida de conmutación 1 Bit	Salida	1.002	C L T
150	AND lógica 1: Salida A 8 Bit	Salida	5.010	C L T
151	AND lógica 1: Salida B 8 Bit	Salida	5.010	C L T
152	AND lógica 1: Bloqueo	Entrada	1.002	C E
153	AND lógica 2: Salida de conmutación 1 Bit	Salida	1.002	C L T
154	AND lógica 2: Salida A 8 Bit	Salida	5.010	C L T
155	AND lógica 2: Salida B 8 Bit	Salida	5.010	C L T
156	AND lógica 2: Bloqueo	Entrada	1.002	C E
157	AND lógica 3: Salida de conmutación 1 Bit	Salida	1.002	C L T
158	AND lógica 3: Salida A 8 Bit	Salida	5.010	C L T
159	AND lógica 3: Salida B 8 Bit	Salida	5.010	C L T
160	AND lógica 3: Bloqueo	Entrada	1.002	C E

N.º	Nombre	Función	DPT	Marcas
161	AND lógica 4: Salida de conmutación 1 Bit	Salida	1.002	C L T
162	AND lógica 4: Salida A 8 Bit	Salida	5.010	C L T
163	AND lógica 4: Salida B 8 Bit	Salida	5.010	C L T
164	AND lógica 4: Bloqueo	Entrada	1.002	C E
165	AND lógica 5: Salida de conmutación 1 Bit	Salida	1.002	C L T
166	AND lógica 5: Salida A 8 Bit	Salida	5.010	C L T
167	AND lógica 5: Salida B 8 Bit	Salida	5.010	C L T
168	AND lógica 5: Bloqueo	Entrada	1.002	C E
169	AND lógica 6: Salida de conmutación 1 Bit	Salida	1.002	C L T
170	AND lógica 6: Salida A 8 Bit	Salida	5.010	C L T
171	AND lógica 6: Salida B 8 Bit	Salida	5.010	C L T
172	AND lógica 6: Bloqueo	Entrada	1.002	C E
173	AND lógica 7: Salida de conmutación 1 Bit	Salida	1.002	C L T
174	AND lógica 7: Salida A 8 Bit	Salida	5.010	C L T
175	AND lógica 7: Salida B 8 Bit	Salida	5.010	C L T
176	AND lógica 7: Bloqueo	Entrada	1.002	C E
177	AND lógica 8: Salida de conmutación 1 Bit	Salida	1.002	C L T
178	AND lógica 8: Salida A 8 Bit	Salida	5.010	C L T
179	AND lógica 8: Salida B 8 Bit	Salida	5.010	C L T
180	AND lógica 8: Bloqueo	Entrada	1.002	C E
181	OR lógica 1: Salida de conmutación 1 Bit	Salida	1.002	C L T
182	OR lógica 1: Salida A 8 Bit	Salida	5.010	C L T
183	OR lógica 1: Salida B 8 Bit	Salida	5.010	C L T
184	OR lógica 1: Bloqueo	Entrada	1.002	C E
185	OR lógica 2: Salida de conmutación 1 Bit	Salida	1.002	C L T
186	OR lógica 2: Salida A 8 Bit	Salida	5.010	C L T
187	OR lógica 2: Salida B 8 Bit	Salida	5.010	C L T
188	OR lógica 2: Bloqueo	Entrada	1.002	C E
189	OR lógica 3: Salida de conmutación 1 Bit	Salida	1.002	C L T
190	OR lógica 3: Salida A 8 Bit	Salida	5.010	C L T
191	OR lógica 3: Salida B 8 Bit	Salida	5.010	C L T
192	OR lógica 3: Bloqueo	Entrada	1.002	C E
193	OR lógica 4: Salida de conmutación 1 Bit	Salida	1.002	C L T

N.º	Nombre	Función	DPT	Marcas
194	OR lógica 4: Salida A 8 Bit	Salida	5.010	C L T
195	OR lógica 4: Salida B 8 Bit	Salida	5.010	C L T
196	OR lógica 4: Bloqueo	Entrada	1.002	C E
197	OR lógica 5: Salida de commutación 1 Bit	Salida	1.002	C L T
198	OR lógica 5: Salida A 8 Bit	Salida	5.010	C L T
199	OR lógica 5: Salida B 8 Bit	Salida	5.010	C L T
200	OR lógica 5: Bloqueo	Entrada	1.002	C E
201	OR lógica 6: Salida de commutación 1 Bit	Salida	1.002	C L T
202	OR lógica 6: Salida A 8 Bit	Salida	5.010	C L T
203	OR lógica 6: Salida B 8 Bit	Salida	5.010	C L T
204	OR lógica 6: Bloqueo	Entrada	1.002	C E
205	OR lógica 7: Salida de commutación 1 Bit	Salida	1.002	C L T
206	OR lógica 7: Salida A 8 Bit	Salida	5.010	C L T
207	OR lógica 7: Salida B 8 Bit	Salida	5.010	C L T
208	OR lógica 7: Bloqueo	Entrada	1.002	C E
209	OR lógica 8: Salida de commutación 1 Bit	Salida	1.002	C L T
210	OR lógica 8: Salida A 8 Bit	Salida	5.010	C L T
211	OR lógica 8: Salida B 8 Bit	Salida	5.010	C L T
212	OR lógica 8: Bloqueo	Entrada	1.002	C E
213	Entrada lógica 1	Entrada	1.002	C E
214	Entrada lógica 2	Entrada	1.002	C E
215	Entrada lógica 3	Entrada	1.002	C E
216	Entrada lógica 4	Entrada	1.002	C E
217	Entrada lógica 5	Entrada	1.002	C E
218	Entrada lógica 6	Entrada	1.002	C E
219	Entrada lógica 7	Entrada	1.002	C E
220	Entrada lógica 8	Entrada	1.002	C E
221	Entrada lógica 9	Entrada	1.002	C E
222	Entrada lógica 10	Entrada	1.002	C E
223	Entrada lógica 11	Entrada	1.002	C E
224	Entrada lógica 12	Entrada	1.002	C E
225	Entrada lógica 13	Entrada	1.002	C E
226	Entrada lógica 14	Entrada	1.002	C E
227	Entrada lógica 15	Entrada	1.002	C E
228	Entrada lógica 16	Entrada	1.002	C E

N.º	Nombre	Función	DPT	Marcas
229	Contraste de la pantalla (1 = más 0 = menos)	Entrada	1.002	C L E
230	Fecha para la pantalla	Entrada	11.001	C T E
231	Hora para la pantalla	Entrada	10.001	C T E
232	Objeto de 8 bits 1 para la pantalla	Entrada	5.xxx	C L E
233	Objeto de 8 bits 2 para la pantalla	Entrada	5.xxx	C L E
234	Objeto de 8 bits 3 para la pantalla	Entrada	5.xxx	C L E
235	Objeto de 16 bits 1 para la pantalla	Entrada	9.xxx	C L E
236	Objeto de 16 bits 2 para la pantalla	Entrada	9.xxx	C L E
237	Mensaje de texto 1 para la pantalla	Entrada	16.000	C L E
238	Mensaje de texto 2 para la pantalla	Entrada	16.000	C L E
239	Pantalla_Desbloqueo de retroceso	Entrada	1.001	C E
240	Pulsador 1 largo	Salida	1.008	C L T
241	Pulsador 1 corto	Salida	1.010	C L T
242	Pulsador 1 comutar	Entrada / Salida	1.001	C L E T
243	Pulsador 1 atenuar de forma relativa	Entrada / Salida	3.007	C L E T
244	Pulsador 1 codificador 8 bit	Salida	5*	C L T
245	Pulsador 1 codificador 16 bit	Salida	9*	C L T
246	Pulsador 1 imagen	Salida	18.001	C L T
247	Pulsador 2 largo	Salida	1.008	C L T
248	Pulsador 2 corto	Salida	1.010	C L T
249	Pulsador 2 comutar	Entrada / Salida	1.001	C L E T
250	Pulsador 2 atenuar de forma relativa	Entrada / Salida	3.007	C L E T
251	Pulsador 2 codificador 8 bit	Salida	5*	C L T
252	Pulsador 2 codificador 16 bit	Salida	9*	C L T
253	Pulsador 2 imagen	Salida	18.001	C L T

4. Ajuste de parámetros

4.1. Comportamiento en caída/retorno de tensión

Procedimiento en caso de corte de la tensión del bus:

El dispositivo no envía nada.

Procedimiento al retornar la tensión del bus y tras la programación o el reseteo:

El equipo envía todas las salidas conforme a su comportamiento de envío fijado en los parámetros con los retardos establecidos en el bloque de parámetros "Ajustes genera-

les". El objeto de comunicación "versión de software" se envía una vez después de 5 segundos.

4.2. Ajustes generales

Ajuste las propiedades básicas de transmisión de datos y elija si se deben enviar los objetos de falla.

Retraso del envío tras encendido y programación para:	
Valores de medición	<u>5 s</u> • ... • 2 h
Umbrales y salidas de conmutación	<u>5 s</u> • ... • 2 h
Controlador-objetos	5 s • <u>10 s</u> • ... • 2 h
Salidas lógicas	5 s • <u>10 s</u> • ... • 2 h
Velocidad máxima de los telegramas	<ul style="list-style-type: none"> • 1 telegrama por segundo • ... • <u>5 telegramas por segundo</u> • ... • 20 telegramas por segundo
Usar objeto obstaculizante CO2	Sí • <u>No</u>

4.3. Valores de medición: CO2

Las posibilidades de configuración para los valores de medición de temperatura, humedad y CO2 son iguales.

Con ayuda del **equilibrio** se puede ajustar el valor de medición que se va a enviar.

CO2: Equilibrio en ppm	-100...100; 0
------------------------	---------------

El equipo puede calcular un **valor mixto** a partir del valor de medición propio y un valor externo. Si lo desea, configure el cálculo de valores mixtos.

Usar una medición externa	Sí • <u>No</u>
Porcentaje del valor de medición ext. en el valor de medición total	5 % • 10 % • ... • <u>50 %</u> • ... ~ 100 %
Enviar valor de medición interno y total	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no</u> • envía cíclicamente • envía al cambiar • al cambiar y cíclicamente
A partir de (si se envía en caso de modificación)	2 % • 5 % • 10 % • 25 % • 50 % (en relación con el último valor de medición)
Ciclo de envío (cuando se envía cíclicamente)	5 s • ... • 2 h

Nota: Si se utiliza un porcentaje externo, todos los ajustes siguientes (umbrales, etc.) hacen referencia al valor de medición total.

El **valor de medición máximo** se puede guardar y enviar al bus. Con los objetos "Restablecer valor máx. de CO2" se pueden restablecer los valores de medición actuales.

Utilizar valor máximo	Sí • <u>No</u>
-----------------------	----------------

Nota: después del reseteo los valores no se conservan.

4.4. Umbrales: CO2

Active los umbrales que desee utilizar. El **Sensor KNX AQS-B-UP** prepara tres umbrales para dióxido de carbono.

Emplear umbral 1/2/3/4	Sí • <u>No</u>
------------------------	----------------

Tabla de valores de CO2:

1000 ppm corresponden al 0,1 % de concentración de CO2.

300 ... 500 ppm	Aire fresco
1500 ... 3000 ppm	Aire "usado"
5000 ppm	Concentración máxima en el lugar de trabajo

4.4.1. Umbral 1/2/3/4: CO2

Umbral

El umbral se puede configurar para cada parámetro directamente en el programa de aplicación o predefinir para cada objeto de comunicación mediante el bus.

Definición de umbral por parámetro:

Configure el umbral y la histéresis directamente.

Definición de umbral por	Parámetro • Objeto de comunicación
Umbral en ppm	0...5000; <u>1200</u>
Histéresis del umbral en %	0 ... 50; <u>20</u>

Definición de umbral por objeto de comunicación:

Predefina cómo el bus recibe el umbral. Básicamente se puede recibir un valor nuevo o solo una orden para aumentar o disminuir.

En la primera puesta en marcha se debe predefinir un umbral que sea válido hasta la primera comunicación de un nuevo umbral. Con el equipo ya puesto en marcha puede emplearse el último umbral comunicado. Básicamente se predefine un rango de temperatura en el que se puede modificar el umbral (limitación de valor de objeto).

Un umbral establecido se mantiene hasta que se transmite un nuevo valor o una modificación. El valor actual se almacena en EEPROM para que se conserve si se corta la tensión y vuelve a estar disponible al retornar la tensión.

Definición de umbral por	Parámetro • Objeto de comunicación
El último valor comunicado debe conservarse	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no</u> • tras volver la tensión • tras volver la tensión y la programación
Inicio del umbral en ppm válido hasta la 1. ^a comunicación	0...5000; <u>1200</u>
Limitación de valor de objeto (mín.) en ppm	0...5000
Limitación de valor de objeto (máx.) en ppm	0... <u>5000</u>
Tipo de modificación del umbral	<u>Valor absoluto</u> • Aumento/disminución
Ancho del paso <i>(solo con modificación por "aumento/disminución")</i>	1 • 2 • 5 • 10 • <u>20</u> • 50 • 100 • 200
Histéresis del umbral en %	0 ... 50; <u>20</u>

Salida de conmutación

Configure el comportamiento de la salida de conmutación para cuando se rebase o no se alcance el umbral. El retraso de conmutación de la salida se puede configurar mediante objetos o directamente como un parámetro.

Salida en (U = umbral)	<ul style="list-style-type: none"> • U por encima = 1 U - hist. por debajo = 0 • U por encima = 0 U - hist. por debajo = 1 • <u>U por debajo = 1 U + hist. por encima = 0</u> • U por debajo = 0 U + hist. por encima = 1
Retraso ajustable mediante objetos (en segundos)	<u>No</u> • Sí
Retraso de conmutación de 0 a 1 <i>(cuando no se configura el retraso sobre objetos)</i>	<u>ninguno</u> • 1 s • 2 s • 5 s • 10 s • ... • 2 h
Retraso de conmutación de 1 a 0 <i>(cuando no se configura el retraso sobre objetos)</i>	<u>ninguno</u> • 1 s • 2 s • 5 s • 10 s • ... • 2 h
Salida de conmutación envía	<ul style="list-style-type: none"> • <u>al cambiar</u> • en caso de modificación a 1 • en caso de modificación a 0 • en caso de modificación y cíclicamente • en caso de modificación a 1 y cíclicamente • en caso de modificación a 0 y cíclicamente
Ciclo de envío <i>(solo cuando se envía cíclicamente)</i>	<u>5 s</u> • 10 s • 30 s ... • 2 h

Bloqueo

La salida de conmutación se puede guardar mediante un objeto. Establezca aquí los valores predeterminados de comportamiento de la salida durante el bloqueo.

Emplear bloqueo de la salida de conmutación	<u>No</u> • Sí
Evaluación del objeto bloqueado	<ul style="list-style-type: none"> Con valor 1: bloqueado con valor 0: desbloqueado Con valor 0: bloqueado con valor 1: desbloqueado
Valor del objeto de bloqueo antes de la 1. ^a comunicación	0 • 1
Comportamiento de la salida de conmutación	
Al bloquear	<ul style="list-style-type: none"> <u>no enviar notificación</u> 0 enviar 1 enviar
Al liberar (con 2 segundos de retraso de desbloqueo)	[En función del ajuste para "salida de conmutación envía"]

El comportamiento de la salida de conmutación en la liberación depende del valor del parámetro "Salida de conmutación envía" (véase "Salida de conmutación")

La salida de conmutación envía en caso de modificación	<ul style="list-style-type: none"> no enviar notificación enviar el estado de la salida de conmutación
La salida de conmutación envía en caso de modificación a 1	<ul style="list-style-type: none"> no enviar notificación si salida de conmutación = 1 → enviar 1
La salida de conmutación envía en caso de modificación a 0	<ul style="list-style-type: none"> no enviar notificación si salida de conmutación = 0 → enviar 0
La salida de conmutación envía en caso de modificación y cíclicamente	enviar el estado de la salida de conmutación
La salida de conmutación envía en caso de modificación a 1 y cíclicamente	si salida de conmutación = 1 = → enviar 1
La salida de conmutación envía en caso de modificación a 0 y cíclicamente	si salida de conmutación = 0 = → enviar 0

4.5. Control PI de CO2

Cuando active el control de la calidad del aire, puede configurar en lo sucesivo el tipo de control, los valores de consigna y la ventilación.

Utilizar control	<u>Sí</u> • No
------------------	----------------

Control general

Con el **Sensor KNX AQS-B-UP** se puede controlar una ventilación de uno o dos niveles.

Tipo de control	<ul style="list-style-type: none"> • <u>ventilación de un nivel</u> • Ventilación de dos niveles
-----------------	--

Configure el bloqueo del control de la ventilación mediante el objeto de bloqueo.

Comportamiento del objeto de bloqueo con el valor	<ul style="list-style-type: none"> • <u>1 = bloquear 0 = desbloquear</u> • 0 = bloquear 1 = desbloquear
Valor del objeto de bloqueo antes de la 1. ^a comunicación	<u>0 • 1</u>

Establezca el punto en el que las variables de control se envían al bus. El envío cíclico ofrece mayor seguridad si el receptor no recibe ninguna notificación. Asimismo es posible establecer una supervisión cíclica a través del actuador.

Enviar variables de control	<ul style="list-style-type: none"> • <u>al cambiar</u> • al cambiar y cíclicamente
Ciclo de envío (solo cuando se envía cíclicamente)	<u>5 s • ... • 5 min • ... • 2 h</u>

El objeto de estado emite el estado actual de la salida de la variable de control (0 = OFF, >0 = ON) y se puede utilizar por ejemplo para la visualización.

Objeto(s) de estado envía(n)	<ul style="list-style-type: none"> • <u>al cambiar</u> • al cambiar a 1 • al cambiar a 0 • al cambiar y cíclicamente • al cambiar a 1 y cíclicamente • al cambiar a 0 y cíclicamente
Ciclo de envío (solo cuando se envía cíclicamente)	<u>5 s • ... • 5 min • ... • 2 h</u>

Valor de consigna del controlador

El valor de consigna se puede configurar para cada parámetro directamente en el programa de aplicación o predefinir para cada objeto de comunicación mediante el bus.

Definición del valor de consigna por parámetro:

Configure directamente el valor de consigna.

Definición del valor de consigna por	Parámetro • Objeto de comunicación
Valor de consigna en ppm	<u>400...5000; 800</u>

Definición del valor de consigna por objeto de comunicación:

Predefina cómo el bus recibe el valor de consigna. Básicamente se puede recibir un valor nuevo o solo una orden para aumentar o disminuir.

En la primera puesta en marcha se debe predefinir un valor de consigna que sea válido hasta la primera comunicación de un nuevo valor de consigna. Con el equipo ya puesto en marcha puede emplearse el último valor de consigna comunicado. Básicamente

se predefine un rango de humedad en el que se puede modificar el valor de consigna (limitación de valor de objeto).

Un valor de consigna establecido se mantiene hasta que se transmite un nuevo valor o una modificación. El valor actual se almacena en EEPROM para que se conserve si se corta la tensión y vuelva a estar disponible al retornar la tensión.

Definición de umbral por	Parámetro • Objeto de comunicación
El último valor comunicado debe conservarse	<ul style="list-style-type: none"> • no • tras volver la tensión • tras volver la tensión y la programación
Valor de consigna inicial en ppm válido hasta la 1. ^a comunicación <i>(no ocurre en caso de almacenar el valor de consigna tras la programación)</i>	400...5000; <u>800</u>
Limitación del valor del objeto (mín.) en 0,1 °C	400...5000; <u>400</u>
Limitación del valor del objeto (máx.) en 0,1 °C	400...5000; <u>1500</u>
Tipo de modificación del umbral	<u>Valor absoluto</u> • Aumento/disminución
Intervalo en ppm <i>(solo con modificación por "aumento/disminución")</i>	1 • 2 • 5 • ... • <u>20</u> • ... • 100 • 200

Control de la ventilación

En función del control de la ventilación aparecen una o dos secciones de ajuste para los niveles de ventilación.

En la ventilación de dos niveles debe predefinirse la diferencia del valor de consigna entre ambos niveles, es decir, a partir de qué valor de consigna máximo deberá conectarse el 2.^o nivel.

Diferencia de valor de consigna entre 1. ^o y 2. ^o Nivel en ppm <i>(solo para nivel 2)</i>	100...4000; <u>400</u>
--	------------------------

Especifique a cuánta discrepancia del valor de consigna se alcanza la máxima variable de control, es decir, cuando se utiliza el máximo rendimiento.

El tiempo del reajuste indica la respuesta del control en función de las discrepancias en los valores de consigna. En caso de un tiempo de reajuste corto, el control reacciona con un aumento rápido de la variable de control. En caso de un tiempo de reajuste lar-

go, el control reacciona de forma más mesurada y requiere más tiempo para alcanzar la variable de control requerida para la discrepancia del valor de consigna. Aquí debería ajustarse un tiempo adaptado al sistema de ventilación (observe los datos del fabricante).

Se alcanza la variable de control máxima con una diferencia entre el valor de consigna/real de (en ppm)	100...4000; <u>100</u>
Tiempo de reajuste en minutos	1...255; <u>10</u>

Determine lo que se envía al bloquearse el control.

En caso de desbloqueo, la variable obedece al control.

En caso de bloqueo, la variable de control	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no se envía</u> • envía un valor determinado
Valor (cuando se envía un valor con el objeto de 1 bit)	<u>0 • 1</u>
Valor (en %) (cuando se envía un valor con el objeto de 8 bits)	<u>0...100</u>

4.6. Comparador de variables de control

Mediante los dos comparadores de variables de control se pueden indicar valores máximos, mínimos y medios.

Usar comparador 1/2	<u>No • Sí</u>
---------------------	----------------

4.6.1. Comparador de variables de control 1/2:

Establezca lo que deba indicar el comparador de variables de control y active los objetos de entrada que se deben utilizar. Además, se pueden configurar comportamientos de envío y bloqueos.

Salida suministra	<ul style="list-style-type: none"> • Valor máximo • Valor mínimo • <u>Valor medio</u>
Utilizar entrada 1 / 2 / 3 / 4 / 5	<u>No • Sí</u>
La salida envía	<ul style="list-style-type: none"> • <u>al cambiar la salida</u> • al cambiar la salida y cíclicamente • al recibir un objeto de entrada • al recibir un objeto de entrada y cíclicamente
Ciclo de envío (solo cuando se envía cíclicamente)	<u>5 s • 10 s • 30 s • ... • 5 min • ... • 2 h</u>
A partir de (solo si se envía en caso de modificación)	<u>1 % • 2 % • 5 % • 10 % • 20 % • 25 %</u>

Evaluación del objeto bloqueado	<ul style="list-style-type: none"> <u>con valor 1: bloqueado con valor 0: desbloqueado</u> con valor 0: bloqueado con valor 1: desbloqueado
Valor del objeto de bloqueo antes de la 1. ^a comunicación	<u>0 • 1</u>
Comportamiento de la salida de conmutación	
Al bloquear	<ul style="list-style-type: none"> <u>no enviar notificación</u> Enviar valor
Valor enviado en % al liberar, la salida envía (con 2 segundos de retraso de desbloqueo)	<p>0 ... 100</p> <ul style="list-style-type: none"> <u>el valor actual</u> el valor actual tras recibir un objeto

4.7. Lógica

Active las entradas lógicas e indique valores de objetos hasta la primera comunicación. Active entonces las salidas lógicas necesarias.

Usar entrada lógica	<u>No • Sí</u>
Valor del objeto antes de la 1. ^a comunicación para	
Entrada lógica 1 ... 16	<u>0 • 1</u>

Lógica AND

Lógica 1 / 2 / 3 / 4 / 5 / 6 / 7 / 8	<u>no activa • activa</u>
--------------------------------------	---------------------------

Lógica OR

Lógica 1 / 2 / 3 / 4 / 5 / 6 / 7 / 8	<u>no activa • activa</u>
--------------------------------------	---------------------------

4.7.1. Lógica AND y OR 1 / 2 / 3 / 4 / 5 / 6 / 7 / 8

Las compuertas lógicas AND y OR ofrecen las mismas posibilidades de configuración. Asigne a las entradas un evento de conmutación y configure el comportamiento de envío.

1. / 2. / 3. / 4. Entrada	<ul style="list-style-type: none"> <u>no usar</u> todos los eventos de conmutación que están a disposición del sensor (siehe <i>Entradas de unión de la lógica AND</i>, página 24))
Salida lógica envía	<u>un objeto de 1 bit • dos objetos de 8 bits</u>

Cuando la salida lógica envía un objeto de 1 bit:

Salida lógica envía	un objeto de 1 bit
si lógica = 1 → valor objeto	<u>1 • 0</u>
si lógica = 0 → valor objeto	<u>0 • 1</u>

Cuando la salida lógica envía dos objetos de 8 bits:

Salida lógica envía	dos objetos de 8 bits
Tipo de objetos	<ul style="list-style-type: none"> • <u>valor (0 ... 255)</u> • porcentaje (0 % ... 100 %) • ángulo (0° ... 360°) • llamada de la escena (0 ... 127)
Si lógica = 1 → valor objeto A	La configuración depende del "tipo de objetos"
Si lógica = 0 → valor objeto A	La configuración depende del "tipo de objetos"
Si lógica = 1 → valor objeto B	La configuración depende del "tipo de objetos"
Si lógica = 0 → valor objeto B	La configuración depende del "tipo de objetos"
Comportamiento de envío	<ul style="list-style-type: none"> • <u>en caso de modificación de lógica</u> • en caso de modificación de lógica a 1 • en caso de modificación de lógica a 0 • en caso de modificación de lógica y cíclicamente • en caso de modificación de lógica a 1 y cíclicamente • en caso de modificación de lógica a 0 y cíclicamente • al cambiar la lógica+recogida del objeto • al cambiar la lógica+recogida del objeto y cíclicamente
Ciclo de envío (solo cuando se envía cíclicamente)	<u>5 s • 10 s • 30 s • 1 min • ... • 2 h</u>

Bloqueo

También se pueden bloquear las salidas lógicas mediante objetos.

Evaluación del objeto bloqueado	<ul style="list-style-type: none"> • <u>con valor 1: bloqueado con valor 0: desbloqueado</u> • con valor 0: bloqueado con valor 1: desbloqueado
Valor del objeto de bloqueo antes de la 1. ^a comunicación	<u>0 • 1</u>
Comportamiento de la salida de conmutación	
Al bloquear	<ul style="list-style-type: none"> • no enviar notificación • enviar el valor para lógica=0 • enviar el valor para lógica=1

El comportamiento al liberar de la salida de conmutación depende del comportamiento de envío

Valor del parámetro "comportamiento de envío"	Possibilidades de configuración "Comportamiento de la salida de conmutación al desbloquear":
en caso de modificación de lógica	<ul style="list-style-type: none"> • no enviar notificación • enviar el valor para el estado de lógica actual
en caso de modificación de lógica a 1	<ul style="list-style-type: none"> • no enviar notificación • si lógica = 1 → enviar valor para 1
en caso de modificación de lógica a 0	<ul style="list-style-type: none"> • no enviar notificación • si lógica = 0 → enviar valor para 0
en caso de modificación de lógica y cíclicamente	enviar el valor para el estado de lógica actual (sin selección)
en caso de modificación de lógica a 1 y cíclicamente	si lógica = 1 → enviar valor para 1 (sin selección)
en caso de modificación de lógica a 0 y cíclicamente	si lógica = 0 → enviar valor para 0 (sin selección)
en caso de modificación de lógica y recogida del objeto	<ul style="list-style-type: none"> • no enviar notificación • Enviar el estado de la salida de conmutación
al cambiar la lógica y recogida del objeto y cíclicamente	enviar el valor para el estado de lógica actual (sin selección)

4.7.2. Entradas de unión de la lógica AND

no usar
 Entrada lógica 1
 Entrada lógica 1 invertida
 Entrada lógica 2
 Entrada lógica 2 invertida
 Entrada lógica 3
 Entrada lógica 3 invertida
 Entrada lógica 4
 Entrada lógica 4 invertida
 Entrada lógica 5
 Entrada lógica 5 invertida
 Entrada lógica 6
 Entrada lógica 6 invertida
 Entrada lógica 7
 Entrada lógica 7 invertida
 Entrada lógica 8
 Entrada lógica 8 invertida
 Entrada lógica 9
 Entrada lógica 9 invertida
 Entrada lógica 10
 Entrada lógica 10 invertida

Entrada lógica 11
Entrada lógica 11 invertida
Entrada lógica 12
Entrada lógica 12 invertida
Entrada lógica 13
Entrada lógica 13 invertida
Entrada lógica 14
Entrada lógica 14 invertida
Entrada lógica 15
Entrada lógica 15 invertida
Entrada lógica 16
Entrada lógica 16 invertida
Fallo sensor de CO2 = ON
Fallo sensor de CO2 = OFF
Salida de comutación CO2 1
Salida de comutación CO2 1 invertida
Salida de comutación CO2 2
Salida de comutación CO2 2 invertida
Salida de comutación CO2 3
Salida de comutación CO2 3 invertida
Salida de comutación CO2 4
Salida de comutación CO2 4 invertida
Estado de ventilación del controlador de CO2 1
Estado de ventilación del controlador de CO2 1 invertido
Estado de ventilación del controlador de CO2 2
Estado de ventilación del controlador de CO2 2 invertido

4.7.3. Entradas de unión de la lógica OR

Las entradas de unión de la lógica OR corresponden a las de la lógica AND. Adicionalmente la lógica OR dispone de las siguientes entradas:

Lógica AND 1
Lógica AND salida 1 invertida
Lógica AND salida 2
Lógica AND salida 2 invertida
Lógica AND salida 3
Lógica AND salida 3 invertida
Lógica AND salida 4
Lógica AND salida 4 invertida
Lógica AND salida 5
Lógica AND salida 5 invertida
Lógica AND salida 6
Lógica AND salida 6 invertida
Lógica AND salida 7
Lógica AND salida 7 invertida
Lógica AND salida 8
Lógica AND salida 8 invertida

4.8. Ajustes de pantalla

En la pantalla se pueden mostrar valores y textos de dos o tres líneas. Estos pueden ser valores de medición internos o datos externos recibidos por el bus. Para poder seleccionar datos externos, los objetos de entrada deben estar activados.

Visualización de dos líneas: 1.^a línea de letra grande, 2.^a línea de letra grande

Visualización de tres líneas: 1.^a línea de letra pequeña, 2.^a línea de letra grande, 3.^a línea de letra pequeña

Usar objeto "Contraste de pantalla"	<u>No</u> • Sí
Uso	<ul style="list-style-type: none"> • dos líneas (con visualizaciones de controlador de temperatura opcionales) • tres líneas (con visualizaciones de controlador de temperatura opcionales)

Cuando se muestran los **valores** (de dos o tres líneas), se debe definir el contenido de las líneas y, en caso necesario, activar los objetos de entrada para valores externos.

Usar objeto de entrada	<u>No</u> • Sí
Selección de contenido	<ul style="list-style-type: none"> • No mostrar nada • Valor de medición de CO2 interno • Valor de medición de CO2 externo • Valor de medición de CO2 total • Fecha (<i>solo letra pequeña</i>) • Hora • Valor del objeto de 8 bits 1/2/3 • Valor del objeto de 16 bits 1/2 (<i>solo letra pequeña</i>) • Mensaje de texto 1/2 (<i>solo letra pequeña</i>)

4.9. Interfaz de pulsador 1/2

Active las interfaces de pulsador cuando lo desee. La interfaz de pulsador 1 corresponde al pulsador izquierdo, y la 2 al derecho.

Emplear la interfaz de pulsador	<u>No</u> • Sí
Seleccione la función del pulsador:	
Función	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Interruptor</u> • Comutador • Persianas • Persianas enrolladas • Toldo • Ventana • Atenuador • Codificador del valor de 8 bits • Codificador del valor de 16 bits • Cargar la imagen

Interruptor:

Cuando se deba activar con el pulsador, seleccione la función "Interruptor" y establezca qué valor se envía al pulsarlo/soltarlo y cuándo se envía.

Función	Interruptor
Orden al pulsar la tecla	<ul style="list-style-type: none"> • 0 enviar • 1 enviar • no enviar notificación
Orden al soltar la tecla	<ul style="list-style-type: none"> • 0 enviar - • 1 enviar • no enviar notificación
Enviar valor	<ul style="list-style-type: none"> • <u>al cambiar</u> • al cambiar a 1 • al cambiar a 0 • al cambiar y cíclicamente • al cambiar a 1 y cíclicamente • al cambiar a 0 y cíclicamente
Enviar todos los valores <i>(solo cuando se envía cíclicamente)</i>	5 s ... 2 h

Conmutador:

Cuando se deba comutar con el pulsador, seleccione la función "Interruptor" y establezca si se comuta al pulsarlo o al soltarlo.

Función	Conmutador
Orden al pulsar la tecla	<ul style="list-style-type: none"> • conmutar • no enviar notificación
Orden al soltar la tecla	<ul style="list-style-type: none"> • conmutar • no enviar notificación

Control de persianas, persianas enrolladas, toldos o ventanas:

Cuando se deba mover un accionamiento con un pulsador, seleccione la función "persiana", "toldo", "persiana enrollada" o "ventana" y establezca la función del pulsador y el modo de control.

Función	Persiana / persiana enrollada / toldo / ventana	
Función de las teclas	Arriba • Abajo Arriba • Abajo • arriba/abajo On • Off• On/Off Abrir • cerrar • abrir/ cerrar	(Persiana) (Persianas enrolladas) (Toldo) (Ventana)
Modo de control*	<ul style="list-style-type: none"> • Estándar • Estándar invertido • Modo de confort • Manivela de hombre muerto 	

* Para ver más detalles de configuración, consulte *Modos de control para el control de accionamiento*, página 29

Atenuador:

Cuando el pulsador se utilice como atenuador, seleccione la función "Atenuador" y establezca la función de las teclas, el intervalo (conmutar/atenuar) y, si lo desea, el intervalo de repetición con una pulsación larga.

Función del bus	Atenuador
Función de las teclas	<u>más claro</u> • <u>más oscuro</u> • <u>más claro/más oscuro</u>
Periodo entre el encendido y la atenuación en 0,1 segundos	1...50; <u>5</u>
Repetición de la orden de atenuación	<u>No</u> • <u>Sí</u>
Repetición de la orden de atenuación con pulsación larga <i>(solo cuando se repite la orden de atenuación)</i>	cada 0,1 s • cada 2 s; <u>cada 1 s</u>
Atenuar el <i>(solo cuando se repite la orden de atenuación)</i>	1,50 % • 3 % • <u>6 %</u> • 12,50 % • 25 % • 50 %

Codificador de valor de 8 bits:

Cuando se deba enviar un valor de 8 bits fijo con el pulsador, seleccione la función "Codificador de valor de 8 bits" y establezca qué valor se envía.

Función del bus	Codificador de valor de 8 bits
Valor	<u>0...255</u>

Codificador de valor de 16 bits:

Cuando se deba enviar un valor de 16 bits fijo con el pulsador, seleccione la función "Codificador de valor de 16 bits" y establezca qué valor se envía.

Función del bus	Codificador de valor de 16 bits
Valor en 0,1	-6707600...6707600; <u>0</u>

Control de la escena:

Cuando se deba llamar una escena con el pulsador, seleccione la función "Control de la escena" y establezca el número de la escena.

Función del bus	Cargar imágenes
Imagen n. ^o	<u>0...127</u>

4.9.1. Modos de control para el control de accionamiento

Estándar:

Al presionar brevemente el accionamiento se desplaza o se para paso a paso. Al presionar en forma prolongada el accionamiento se desplaza hasta la posición final. La diferencia de tiempo entre "breve" y "prolongado" se configura en forma individual.

Modo de control	Estándar
Procedimiento para la activación de los pulsadores: corto = parar/paso; largo= arriba o abajo	
Tiempo entre corto y largo en 0,1 segundos	1...50; <u>10</u>

Estándar invertido:

Al presionar brevemente el accionamiento se desplaza hasta la posición final. Al presionar de forma prolongada el accionamiento se desplaza paso a paso o se para. La diferencia de tiempo entre "breve" y "prolongado" y el intervalo de repetición puede configurarse en forma individual.

Modo de control	Estándar invertido
Procedimiento para la activación de los pulsadores: corto = arriba o abajo; largo= parada/paso	
Tiempo entre corto y largo en 0,1 segundos	1...50; <u>10</u>
Repetición de la orden de paso en pulsación larga	cada 0,1 s... • cada 2 s; <u>cada 0,5 s</u>

Modo confort:

En el **modo confort** una presión breve, algo más larga y una prolongada de la tecla desencadena diferentes reacciones del accionamiento. Los intervalos de tiempo se configuran en forma individual.

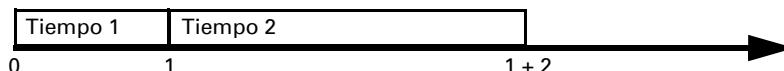
Presionando brevemente la tecla (más corto que el tiempo configurable 1) el accionamiento se posiciona paso a paso (respectivamente se detiene).

Si el accionamiento debe desplazarse un poco más, se presiona un tiempo más (más largo que tiempo 1 pero más corto que tiempo 1+2). El accionamiento se detiene inmediatamente al soltar la tecla.

Si el accionamiento debe desplazarse en forma automática a su posición final, entonces la tecla recién debe soltarse al transcurrir el tiempo 1 + 2. El desplazamiento puede detenerse presionando brevemente.

Fig. 4

Esquema de los intervalos de tiempo del modo confort



Momento 0:

Presionando la tecla, arranque de tiempo 1

Soltando después del transcurso de tiempo 1: **Paso (o detiene el accionamiento que se encuentra en desplazamiento)**

Momento 1: **Fin de tiempo 1, arranque de tiempo 2,
Orden de desplazamiento**

Soltando después del transcurso de tiempo 1 pero antes del transcurso del tiempo 2: **parada**

Soltando después del transcurso de tiempo 1+2: **Se desplaza a la posición final**

Modo de control	Modo confort
Procedimiento para la activación de los pulsadores: Pulsar la tecla y soltar antes de que transcurra el tiempo 1 = parar / paso mantener durante un tiempo superior al tiempo 1 = arriba o abajo soltar entre el tiempo 1 y 1 - 2 = parar soltar tras tiempo 1 + 2 = ya no parar	
Tiempo 1	0,0s ... • 2 s; <u>0,4 s</u>
Tiempo 2	0 s... • 3 s; 2 s

Conmutación hombre muerto:

El accionamiento se desplaza en cuanto se presiona la tecla y se detiene en cuanto se la suelta.

Modo de control	conmutación hombre muerto
Procedimiento para la activación de los pulsadores: Presionar la tecla = orden de subir o bajar Soltar la tecla = orden de parada	



Elsner Elektronik GmbH Técnica de mando y automatización

Sohlengrund 16
75395 Ostelsheim
Alemania

Tfno. +49(0) 7033/30945-0 info@elsner-elektronik.de
Fax +49(0) 7033/30945-20 www.elsner-elektronik.de

Servicio técnico: +49 (0) 70 33 / 30 945-250