

Sewi KNX AQS/TH-D

Sensor combinado para interiores

Número de artículo 70397



1. Descripción	5
1.0.1. Alcance del suministro	6
1.1. Información técnica	6
1.1.1. Exactitud de la medición	7
2. Instalación y puesta en servicio	7
2.1. Instrucciones de instalación	7
2.2. Lugar de montaje	8
2.3. Estructura del sensor	9
2.3.1. Placa / Conexiones	9
2.3.2. Carcasa externa	10
2.4. Montaje	10
2.5. Instrucciones de montaje y de puesta en marcha	11
3. Sincronizar el dispositivo	11
4. Mantenimiento	11
5. Protocolo de transmisión	12
5.1. Listado de todos los objetos de comunicación	12
6. Ajuste de parámetros	27
6.1. Comportamiento en caída/retorno de tensión	27
6.2. Ajustes generales	27
6.3. Valor de medición de temperatura	28
6.4. Umbrales de temperatura	28
6.4.1. Umbral 1, 2, 3, 4	29
6.5. Control PI de la temperatura	31
6.5.1. Control de la calefacción nivel 1/2	37
6.5.2. Control de la refrigeración nivel 1/2	40
6.6. Compensación de verano	42
6.7. Valor de medición de humedad	43
6.8. Umbrales de humedad	44
6.8.1. Umbral 1, 2, 3, 4	44
6.9. Control PI de la humedad	47
6.10. Valor de medición del punto de rocío	50
6.10.1. Supervisión de la temperatura del refrigerante	50
6.11. Humedad absoluta	53
6.12. Campo de confort	53
6.13. Valor de medición de la presión atmosférica	54
6.14. Umbrales de presión atmosférica	55
6.14.1. Umbral de presión atmosférica 1-4	55
6.15. Valor de medición de CO ₂	58
6.16. Umbrales de CO ₂	59
6.16.1. Umbral 1, 2, 3, 4	59
6.17. Control PI de CO ₂	62
6.18. Comparador de variables de control	64
6.18.1. Comparador de variables de control 1/2/3/4	64
6.19. Calculador	65

6.19.1. Calculador 1-8	65
6.20. Lógica	69
6.20.1. Lógica AND 1-8 y lógica OR 1-8	69
6.20.2. Entradas de unión de la lógica AND	72
6.20.3. Entradas de unión de la lógica OR	74



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 Sewi KNX AQS/TH-D** mide la concentración de CO₂, la temperatura, la humedad y la presión del aire y calcula el punto de rocío. El sensor puede recibir mediciones externas de temperatura, humedad y concentración de CO₂ mediante el bus y procesarlas con sus propios datos obteniendo valores globales (valores mixtos, p. ej. promedio del ambiente).

Todos los valores medidos pueden utilizarse para controlar salidas de comando que dependerán de condiciones límite prefijadas. Los estados pueden asociarse mediante compuertas lógicas AND y compuertas lógicas OR. En caso necesario, módulos multifuncionales modifican los datos de entrada mediante cálculos, consulta de una condición o conversión del tipo de punto de datos. Además, un comparador de magnitudes de ajuste integrado puede comparar y emitir valores que se recibieron mediante objetos de comunicación.

Reguladores PI integrados controlan una ventilación (según la humedad del aire y la concentración de CO₂) y una calefacción/refrigeración (según la temperatura). El **Sewi KNX AQS/TH-D** puede emitir una advertencia al bus en cuanto se abandona el rango de confort según DIN 1946.

Funciones:

- Medición de la **concentración de CO₂** del aire, la **temperatura** y la **humedad** (relativa, absoluta), en cada caso con el **cálculo de los valores mixtos**. El porcentaje de valor medido interno y valor externo se puede ajustar de manera porcentual
- En el bus se emite una notificación si los valores de temperatura y humedad se encuentran dentro del **rango de confort** (DIN 1946). Cálculo del **punto de rocío**
- **Medición de la presión del aire**. Emisión del valor como presión normal y opcionalmente como presión barométrica
- **Salidas de conmutación** para todos los valores medidos y calculados. Valores límite ajustables mediante parámetros o mediante objetos de comunicación
- **Regulador PI para calefacción** (de uno o dos niveles) y **refrigeración** (de uno o dos niveles) según la temperatura. Regulación según valores consigna o temperatura consigna básica
- **Controlador PI para ventilación** en función de la humedad y la concentración de CO₂: Aireación/ventilación (de un nivel) o aireación (de uno o dos niveles)
- **8 compuertas lógicas AND y 8 compuertas lógicas OR** con 4 entradas, respectivamente. Como entradas para las compuertas lógicas se pueden utilizar todos los eventos de conmutación y las 16 entradas lógicas en forma de objetos de comunicación. La salida de cada compuerta puede configurarse como 1 bit o 2 x 8 bits.
- **8 módulos multifuncionales** (calculadores) para la modificación de datos de entrada mediante cálculos, mediante consulta de una condición o mediante conversión del tipo de punto de datos

- **4 comparadores de magnitudes de ajuste** para emitir valores mínimos, máximos o promedio. 5 entradas respectivamente para valores recibidos a través de objetos de comunicación
- **Compensación estival** para enfriamientos. Mediante una curva característica se adapta la temperatura especificada en la sala a la temperatura exterior y se determina el valor mínimo y máximo de la temperatura especificada

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.el-sner-elektronik.de** en el menú „Descargas“.

1.0.1. Alcance del suministro

- Sensor combinado

1.1. Información técnica

Carcasa	Plástico
Color	Blanco (cubierta brillante, base mate)
Montaje	Montaje sobre revoque, pared o techo
Grado de protección	IP 30
Dimensiones	Ø aprox. 105 mm, altura aprox. 32 mm
Peso total	aprox. 100 g
Temperatura ambiente	Funcionamiento -25...+55°C, Almacenamiento -30...+70 °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
Datos de salida	Borne de sujeción del bus KNX +/-
Tipo de BCU	microcontrolador propio
Tipo de PEI	0
Direcciones del grupo	máx. 2000
Asignaciones	máx. 2000
Objetos de comunicación	363
Sensor de CO ₂ :	
Rango de medición	0...2000 ppm
Resolución	1 ppm
Precisión*	± 50 ppm ± 3% del valor medido
Sensor de temperatura:	
Rango de medición	-25°C ... +55°C
Resolución	0,1 °C
Precisión*	±0,8°C para -25...-10 °C ±0,5°C para -10...+55°C
Sensor de humedad:	

Rango de medición	0% HR ... 95% HR
Resolución	0,1 % HR
Precisión	± 7,5% HR para 0...10% ± 4,5% HR para 10...90% ± 7,5% HR para 90...95%
Sensor de presión:	
Rango de medición	300 mbar ... 1100 mbar
Resolución	0,1 mbar
Precisión	±4 mbar

* Tenga en cuenta las indicaciones relativas a la *Exactitud de la medición*, página 7

El producto cumple las directrices de las directivas UE.

1.1.1. Exactitud de la medición

Las divergencias en las mediciones a causa de interferencias (véase capítulo *Lugar de montaje*) deben corregirse en ETS para lograr la precisión indicada del sensor (compensación).

La **exactitud de la medición de CO₂** indicada se alcanza tras una fase de funcionamiento inicial de 24 horas (sin corte de energía bus), cuando el sensor se pone en contacto al menos una vez con aire fresco (350...450 ppm) durante ese periodo. Durante la fase de rodaje, el valor de medición puede que no aparezca, aparezca mal/ se indique mal o se quede anclado en 2001.

Luego 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, el sensor debería ser suministrado con aire fresco cada dos semanas. Esto se logra mediante una ventilación del ambiente.

En la **medición de la temperatura** se considera el calentamiento intrínseco del instrumento generado por el circuito electrónico. El software compensa la medición de la temperatura sustrayendo a la misma 1,0 °C.

2. Instalación y puesta en servicio

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, revíselo 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

**¡Instalar y operar únicamente en ambientes secos!**

Evitar la acción del rocío.

El **Sensor Sewi KNX AQS/TH-D** puede instalarse en el revoque de la pared o del techo.

Al escoger el lugar de montaje, asegúrese de que los resultados de las mediciones de **temperatura, humedad y CO₂** no se vean muy afectados por las influencias externas. Posibles fuentes de interferencia:

- Radiación solar directa
- Corriente de aire de ventanas y puertas
- Corriente de aire de tuberías, que conducen al sensor desde otras áreas o del exterior
- Calentamiento o enfriamiento de la estructura en la que está montado el sensor, por ejemplo, por la radiación solar, conductos de calefacción o de agua fría
- Líneas y conductos que lleguen al sensor desde una zona caliente o fría

Las divergencias de las mediciones a causa de esas fuentes de interferencia deben corregirse en ETS para lograr la precisión indicada del sensor (compensación).

2.3. Estructura del sensor

2.3.1. Placa / Conexiones

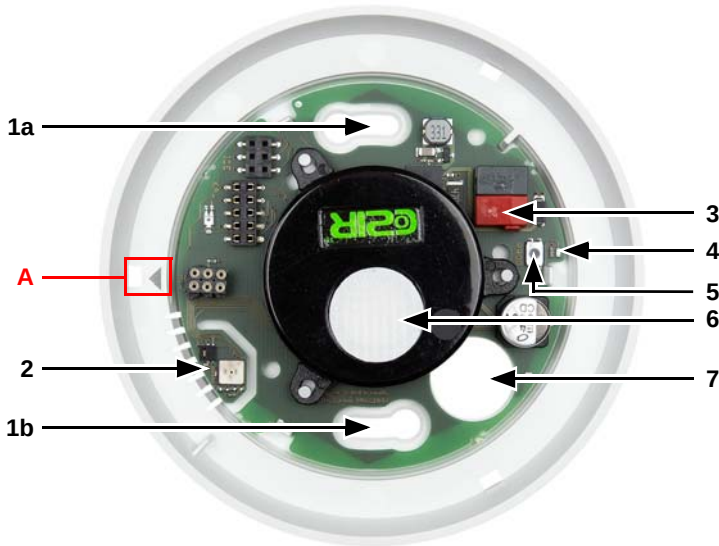


Fig. 1

- 1 a+b Ranuras para sujeción (espacio entre orificios 60 mm)
- 2 Sensores de temperatura, humedad, presión
- 3 Borne KNX Bus +/-
- 4 LED de programación
- 5 Teclado programador
- 6 Sensor de CO₂



¡ATENCIÓN!

¡Sensor de CO₂ con diafragma sensible!

No dañe el diafragma blanco al operar el dispositivo.

7 Entrada para cable

A Marca para alinear la tapa

2.3.2. Carcasa externa



Fig. 2

A Hendidura para apertura de la carcasa. Al cerrar la carcasa, la hendidura se alinea a la marca de la base

2.4. Montaje



Fig. 3

Abra la carcasa. Levante cuidadosamente la cubierta de la base. Apalanque desde la hendidura (fig. 2: A).



Fig. 4

Conduzca el cable bus por la entrada de cables en la base.

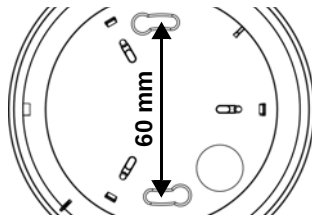


Fig. 5

Atornille la base a la pared o al techo.
Espacio entre orificios 60 mm.



Fig. 6

Conecte el bus KNX al borne KNX.



Fig. 7

Cierre la carcasa, colocando y enclavando la cubierta. Para ello, alinee la hendidura en la cubierta a la marca en la base (fig. 1+2: A).

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.

No bloquee ni cubra las rendijas de ventilación laterales.

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.

3. Sincronizar el dispositivo

El dispositivo se suministra con la dirección de bus 15.15.250. En ETS puede programarse otra dirección sobrescribiendo la dirección 15.15.250 o mediante el teclado de programación.

El teclado de programación se encuentra dentro de la carcasa (fig. 1: N.º 5).

4. Mantenimiento

Las rendijas de ventilación laterales no pueden estar sucias ni cubiertas. Generalmente alcanza con limpiar el equipo dos veces al año con un paño suave y seco.

5. Protocolo de transmisión

Unidades:

Temperaturas en grados Celsius

Presión atmosférica en pascales

Humedad ambiental en %

Humedad ambiental absoluta en g/kg o g/m³

Concentración de CO₂ en ppm

Variables de control en %

5.1. Listado de todos los objetos de comunicación

Abreviaturas de las marcas:

C Comunicación

L Lectura

E Escritura

T Transmisión

A Actualización

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de DPT	Tamaño
1	Versión del software	Salida	L-CT	[217.1] DPT_Ver- sion	2 bytes
41	Sensor de temp.: fallo	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
42	Sensor de temp.: valor de medición externo	Entrada	-ECT	[9.1] DPT_Value_- Temp	2 bytes
43	Sensor de temp.: valor de medición	Salida	L-CT	[9.1] DPT_Value_- Temp	2 bytes
44	Sensor de temp.: valor de medición total	Salida	L-CT	[9.1] DPT_Value_- Temp	2 bytes
45	Sensor de temp.: consulta valor de medición mín. máx.	Entrada	-EC-	[1.017] DPT_Trig- ger	1 bit
46	Sensor de temp.: valor de medición mínimo	Salida	L-CT	[9.1] DPT_Value_- Temp	2 bytes
47	Sensor de temp.: valor de medición máximo	Salida	L-CT	[9.1] DPT_Value_- Temp	2 bytes
48	Sensor de temp.: reseteo valor de medición mín. máx.	Entrada	-EC-	[1.017] DPT_Trig- ger	1 bit
51	Umbral de temp. 1: valor absoluto	Entrada/ salida	LECT	[9.1] DPT_Value_- Temp	2 bytes
52	Umbral de temp. 1: (1: + 0: -)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
53	Umbral de temp. 1: retraso de conmutación de 0 a 1	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePe- riodSec	2 bytes

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de DPT	Tamaño
54	Umbral de temp. 1: retraso de conmutación de 1 a 0	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePeriodSec	2 bytes
55	Umbral de temp. 1: salida de conmutación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
56	Umbral de temp. 1: bloqueo de la salida de conmutación	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
58	Umbral de temp. 2: valor absoluto	Entrada/ salida	LECT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bytes
59	Umbral de temp. 2: (1: + 0: -)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
60	Umbral de temp. 2: retraso de conmutación de 0 a 1	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePeriodSec	2 bytes
61	Umbral de temp. 2: retraso de conmutación de 1 a 0	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePeriodSec	2 bytes
62	Umbral de temp. 2: salida de conmutación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
63	Umbral de temp. 2: bloqueo de la salida de conmutación	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
65	Umbral de temp. 3: valor absoluto	Entrada/ salida	LECT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bytes
66	Umbral de temp. 3: (1: + 0: -)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
67	Umbral de temp. 3: retraso de conmutación de 0 a 1	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePeriodSec	2 bytes
68	Umbral de temp. 3: retraso de conmutación de 1 a 0	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePeriodSec	2 bytes
69	Umbral de temp. 3: salida de conmutación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
70	Umbral de temp. 3: bloqueo de la salida de conmutación	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
72	Umbral de temp. 4: valor absoluto	Entrada/ salida	LECT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bytes
73	Umbral de temp. 4: (1: + 0: -)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
74	Umbral de temp. 4: retraso de conmutación de 0 a 1	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePeriodSec	2 bytes
75	Umbral de temp. 4: retraso de conmutación de 1 a 0	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePeriodSec	2 bytes
76	Umbral de temp. 4: salida de conmutación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
77	Umbral de temp. 4: bloqueo de la salida de conmutación	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
311	Sensor de humedad: fallo	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
314	Sensor de humedad: valor de medición externo	Entrada	-ECT	[9.7] DPT_Value_Humidity	2 bytes

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de DPT	Tamaño
315	Sensor de humedad: valor de medición	Salida	L-CT	[9.7] DPT_Va- lue_Humidity	2 bytes
316	Sensor de humedad: valor de medición total	Salida	L-CT	[9.7] DPT_Va- lue_Humidity	2 bytes
317	Sensor de humedad: consulta valor de medición mín. máx.	Entrada	-EC-	[1.017] DPT_Trig- ger	1 bit
318	Sensor de humedad: valor de medición mínimo	Salida	L-CT	[9.7] DPT_Va- lue_Humidity	2 bytes
319	Sensor de humedad: valor de medición máximo	Salida	L-CT	[9.7] DPT_Va- lue_Humidity	2 bytes
320	Sensor de humedad: reseteo valor de medición mín. máx.	Entrada	-EC-	[1.017] DPT_Trig- ger	1 bit
331	Umbral 1 humedad: valor absoluto	Entrada/ salida	LECT	[9.7] DPT_Va- lue_Humidity	2 bytes
332	Umbral 1 humedad: (1: + 0: -)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
333	Umbral 1 humedad: retraso de 0 a 1	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePe- riodSec	2 bytes
334	Umbral 1 humedad: retraso de 1 a 0	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePe- riodSec	2 bytes
335	Umbral 1 humedad: salida de conmutación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
336	Umbral 1 humedad: bloqueo de la salida de conmutación	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
337	Umbral 2 humedad: valor absoluto	Entrada/ salida	LECT	[9.7] DPT_Va- lue_Humidity	2 bytes
338	Umbral 2 humedad: (1: + 0: -)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
339	Umbral 2 humedad: retraso de 0 a 1	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePe- riodSec	2 bytes
340	Umbral 2 humedad: retraso de 1 a 0	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePe- riodSec	2 bytes
341	Umbral 2 humedad: salida de conmutación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
342	Umbral 2 humedad: bloqueo de la salida de conmutación	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
343	Umbral 3 humedad: valor absoluto	Entrada/ salida	LECT	[9.7] DPT_Va- lue_Humidity	2 bytes
344	Umbral 3 humedad: (1: + 0: -)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
345	Umbral 3 humedad: retraso de 0 a 1	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePe- riodSec	2 bytes
346	Umbral 3 humedad: retraso de 1 a 0	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePe- riodSec	2 bytes
347	Umbral 3 humedad: salida de conmutación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de DPT	Tamaño
348	Umbral 3 humedad: bloqueo de la salida de conmutación	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
349	Umbral 4 humedad: valor absoluto	Entrada/ salida	LECT	[9.7] DPT_Value_Humidity	2 bytes
350	Umbral 4 humedad: (1: + 0: -)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
351	Umbral 4 humedad: retraso de 0 a 1	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePeriodSec	2 bytes
352	Umbral 4 humedad: retraso de 1 a 0	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePeriodSec	2 bytes
353	Umbral 4 humedad: salida de conmutación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
354	Umbral 4 humedad: bloqueo de la salida de conmutación	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
381	Punto de rocío: valor de medición	Salida	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bytes
382	Temp. refrigerante: umbral	Salida	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bytes
383	Temp. refrigerante: valor real	Entrada	LECT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bytes
384	Temp. refrigerante: cambio de compensación (1: + 0: -)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
385	Temp. refrigerante: compensación actual	Salida	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bytes
386	Temp. refrigerante: retraso de conmutación de 0 a 1	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePeriodSec	2 bytes
387	Temp. refrigerante: retraso de conmutación de 1 a 0	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePeriodSec	2 bytes
388	Temp. refrigerante: salida de conmutación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
389	Temp. refrigerante: bloqueo de la salida de conmutación	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
391	Humedad absoluta [g/kg]	Salida	L-CT	[14.5] DPT_Value_Amplitude	4 bytes
392	Humedad absoluta [g/m²]	Salida	L-CT	[14.17] DPT_Value_Density	4 bytes
394	Estado de la temperatura ambiental: 1 = acogedor 0 = desagradable	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
395	Estado de la temperatura ambiental: texto	Salida	L-CT	[16.0] DPT_String_ASCII	14 bytes
401	Sensor de presión atmosférica: fallo	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de DPT	Tamaño
402	Sensor de presión atmosférica: valor de medición normal [Pa]	Salida	L-CT	[14.58] DPT_Va- lue_Pressure	4 bytes
403	Sensor de presión atmosférica: valor de medición barométrico [Pa]	Salida	L-CT	[14.58] DPT_Va- lue_Pressure	4 bytes
404	Sensor de presión atmosférica: consulta valor de medición mín. máx.	Entrada	-EC-	[1.017] DPT_Trig- ger	1 bit
405	Sensor de presión atmosférica: valor de medición normal mín. [Pa]	Salida	L-CT	[14.58] DPT_Va- lue_Pressure	4 bytes
406	Sensor de presión atmosférica: valor de medición barométrico mín. [Pa]	Salida	L-CT	[14.58] DPT_Va- lue_Pressure	4 bytes
407	Sensor de presión atmosférica: valor de medición normal máx. [Pa]	Salida	L-CT	[14.58] DPT_Va- lue_Pressure	4 bytes
408	Sensor de presión atmosférica: valor de medición barométrico máx. [Pa]	Salida	L-CT	[14.58] DPT_Va- lue_Pressure	4 bytes
409	Sensor de presión atmosférica: reseteo valor de medición mín. máx.	Entrada	-EC-	[1.017] DPT_Trig- ger	1 bit
410	Sensor de presión atmosférica: texto rango de presión	Salida	L-CT	[16.0] DPT_Strin- g_ASCII	14 bytes
411	Umbral 1 presión atmosférica: valor absoluto	Entrada/ salida	LECT	[14.58] DPT_Va- lue_Pressure	4 bytes
412	Umbral 1 presión atmosférica: (1: + 0: -)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
413	Umbral 1 presión atmosférica: retraso de 0 a 1	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePe- riodSec	2 bytes
414	Umbral 1 presión atmosférica: retraso de 1 a 0	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePe- riodSec	2 bytes
415	Umbral 1 presión atmosférica: salida de conmutación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
416	Umbral 1 presión atmosférica: bloqueo de la salida de conmutación	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
417	Umbral 2 presión atmosférica: valor absoluto	Entrada/ salida	LECT	[14.58] DPT_Va- lue_Pressure	4 bytes
418	Umbral 2 presión atmosférica: (1: + 0: -)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
419	Umbral 2 presión atmosférica: retraso de 0 a 1	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePe- riodSec	2 bytes

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de DPT	Tamaño
420	Umbral 2 presión atmosférica: retraso de 1 a 0	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePeriodSec	2 bytes
421	Umbral 2 presión atmosférica: salida de conmutación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
422	Umbral 2 presión atmosférica: bloqueo de la salida de conmutación	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
423	Umbral 3 presión atmosférica: valor absoluto	Entrada/ salida	LECT	[14.58] DPT_Value_Pressure	4 bytes
424	Umbral 3 presión atmosférica: (1: + 0: -)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
425	Umbral 3 presión atmosférica: retraso de 0 a 1	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePeriodSec	2 bytes
426	Umbral 3 presión atmosférica: retraso de 1 a 0	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePeriodSec	2 bytes
427	Umbral 3 presión atmosférica: salida de conmutación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
428	Umbral 3 presión atmosférica: bloqueo de la salida de conmutación	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
429	Umbral 4 presión atmosférica: valor absoluto	Entrada/ salida	LECT	[14.58] DPT_Value_Pressure	4 bytes
430	Umbral 4 presión atmosférica: (1: + 0: -)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
431	Umbral 4 presión atmosférica: retraso de 0 a 1	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePeriodSec	2 bytes
432	Umbral 4 presión atmosférica: retraso de 1 a 0	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePeriodSec	2 bytes
433	Umbral 4 presión atmosférica: salida de conmutación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
434	Umbral 4 presión atmosférica: bloqueo de la salida de conmutación	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
441	Sensor de CO2: fallo	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
442	Sensor de CO2: valor de medición externo	Entrada	-ECT	[9.008] DPT_Value_AirQuality	2 bytes
443	Sensor de CO2: valor de medición	Salida	L-CT	[9.008] DPT_Value_AirQuality	2 bytes
444	Sensor de CO2: valor de medición total	Salida	L-CT	[9.008] DPT_Value_AirQuality	2 bytes
445	Sensor de CO2: valor de medición consulta máx.	Entrada	-EC-	[1.017] DPT_Trigger	1 bit
446	Sensor de CO2: valor de medición máximo	Salida	L-CT	[9.008] DPT_Value_AirQuality	2 bytes

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de DPT	Tamaño
447	Sensor de CO2: valor de medición reseteo máx.	Entrada	-EC-	[1.017] DPT_Trig- ger	1 bit
448	Umbral 1 CO2: valor absoluto	Entrada/ salida	LECT	[9.008] DPT_Va- lue_AirQuality	2 bytes
449	Umbral 1 CO2: (1: + 0: -)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
450	Umbral 1 CO2: retraso de 0 a 1	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePe- riodSec	2 bytes
451	Umbral 1 CO2: retraso de 1 a 0	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePe- riodSec	2 bytes
452	Umbral 1 CO2: salida de conmutación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
453	Umbral 1 CO2: bloqueo de la salida de conmutación	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
454	Umbral 2 CO2: valor absoluto	Entrada/ salida	LECT	[9.008] DPT_Va- lue_AirQuality	2 bytes
455	Umbral 2 CO2: (1: + 0: -)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
456	Umbral 2 CO2: retraso de 0 a 1	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePe- riodSec	2 bytes
457	Umbral 2 CO2: retraso de 1 a 0	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePe- riodSec	2 bytes
458	Umbral 2 CO2: salida de conmutación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
459	Umbral 2 CO2: bloqueo de la salida de conmutación	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
460	Umbral 3 CO2: valor absoluto	Entrada/ salida	LECT	[9.008] DPT_Va- lue_AirQuality	2 bytes
461	Umbral 3 CO2: (1: + 0: -)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
462	Umbral 3 CO2: retraso de 0 a 1	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePe- riodSec	2 bytes
463	Umbral 3 CO2: retraso de 1 a 0	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePe- riodSec	2 bytes
464	Umbral 3 CO2: salida de conmutación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
465	Umbral 3 CO2: bloqueo de la salida de conmutación	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
466	Umbral 4 CO2: valor absoluto	Entrada/ salida	LECT	[9.008] DPT_Va- lue_AirQuality	2 bytes
467	Umbral 4 CO2: (1: + 0: -)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
468	Umbral 4 CO2: retraso de 0 a 1	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePe- riodSec	2 bytes
469	Umbral 4 CO2: retraso de 1 a 0	Entrada	-EC-	[7.5] DPT_TimePe- riodSec	2 bytes

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de DPT	Tamaño
470	Umbral 4 CO2: salida de conmutación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
471	Umbral 4 CO2: bloqueo de la salida de conmutación	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
472	Controlador de CO2: bloqueo (1: bloquear)	Entrada	-EC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
473	Controlador de CO2: valor de consigna	Entrada/ salida	LECT	[9.008] DPT_Val- ue_AirQuality	2 bytes
474	Controlador de CO2: valor de consigna (1:+ 0:-)	Entrada	-EC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
475	Controlador de CO2: variable de control ventilación	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
476	Controlador de CO2: variable de control ventilación nivel 2	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
477	Controlador de CO2: estado ventilación (1: ON 0: OFF)	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
478	Controlador de CO2: estado ventilación nivel 2 (1: ON 0: OFF)	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
481	Controlador de temp.: modo HVAC (prioridad 1)	Entrada	-EC-	[20.102] DPT_H- VACMode	1 byte
482	Controlador de temp.: modo HVAC (prioridad 2)	Entrada	LECT	[20.102] DPT_H- VACMode	1 byte
483	Controlador de temp.: activación modo protección anticongelamiento/térmica	Entrada	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
484	Controlador de temp.: bloqueo (1 = bloquear)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
485	Controlador de temp.: valor de consigna actual	Salida	L-CT	[9.1] DPT_Value_- Temp	2 bytes
486	Controlador de temp.: conmutación (0: calefacción 1: refrigeración)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
487	Controlador de temp.: valor de consigna confort calefacción	Entrada/ salida	LECT	[9.1] DPT_Value_- Temp	2 bytes
488	Controlador de temp.: valor de consigna confort calefacción (1:+ 0: -)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
489	Controlador de temp.: valor de consigna confort refrigeración	Entrada/ salida	LECT	[9.1] DPT_Value_- Temp	2 bytes
490	Controlador de temp.: valor de consigna confort refrigeración (1:+ 0: -)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
491	Controlador de temp.: desviación del valor de consigna base 16 bits	Entrada/ salida	LECT	[9.1] DPT_Value_- Temp	2 bytes

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de DPT	Tamaño
492	Controlador de temp.: valor de consigna espera calefacción	Entrada/ salida	LECT	[9.1] DPT_Value_ Temp	2 bytes
493	Controlador de temp.: valor de consigna espera calefacción (1:+ 0: -)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
494	Controlador de temp.: valor de consigna espera refrigeración	Entrada/ salida	LECT	[9.1] DPT_Value_ Temp	2 bytes
495	Controlador de temp.: valor de consigna espera refrigeración (1:+ 0: -)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
496	Controlador de temp.: valor de consigna eco calefacción	Entrada/ salida	LECT	[9.1] DPT_Value_ Temp	2 bytes
497	Controlador de temp.: valor de consigna eco calefacción (1:+ 0: -)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
498	Controlador de temp.: valor de consigna eco refrigeración	Entrada/ salida	LECT	[9.1] DPT_Value_ Temp	2 bytes
499	Controlador de temp.: valor de consigna eco refrigeración (1:+ 0: -)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
500	Controlador de temp.: variable de control calefacción (nivel 1)	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
501	Controlador de temp.: variable de control calefacción (nivel 2)	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
502	Controlador de temp.: variable de control refrigeración (nivel 1)	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
503	Controlador de temp.: variable de control refrigeración (nivel 2)	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
504	Controlador de temp.: variable de control para válvula de 4/6 vías	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
505	Controlador de temp.: estado calefacción nivel 1 (1:ON 0:OFF)	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
506	Controlador de temp.: estado calefacción nivel 2 (1:ON 0:OFF)	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
507	Controlador de temp.: estado refrigeración nivel 1 (1:ON 0:OFF)	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
508	Controlador de temp.: estado refrigeración nivel 2 (1:ON 0:OFF)	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
509	Controlador de temp.: estado de prolongación confort	Entrada/ salida	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
510	Controlador de temp.: tiempo de prolongación confort	Entrada	LECT	[7.5] DPT_TimePe- riodSec	2 bytes

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de DPT	Tamaño
515	Compensación de verano: temperatura exterior	Entrada	-ECT	[9.1] DPT_Value_-Temp	2 bytes
516	Compensación de verano: valor de consigna	Salida	L-CT	[9.1] DPT_Value_-Temp	2 bytes
517	Compensación de verano: bloqueo (1 = bloquear)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
521	Controlador humedad: bloqueo (1: bloquear)	Entrada	-EC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
522	Controlador humedad: valor de consigna	Entrada/salida	LECT	[9.007] DPT_Value_Humidity	2 bytes
523	Controlador humedad: valor de consigna (1:+ 0:-)	Entrada	-EC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
524	Controlador humedad: variable de control deshumidificación	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
525	Controlador humedad: variable de control deshumidificación nivel 2	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
526	Controlador humedad: variable de control humidificación	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
527	Controlador humedad: Estado deshumidificación (1:ON 0:OFF)	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
528	Controlador humedad: estado deshumidificación 2 (1:ON 0:OFF)	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
529	Controlador humedad: Estado humidificación (1:ON 0:OFF)	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1111	Comparador de variables de control 1: entrada 1	Entrada	-EC-	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
1112	Comparador de variables de control 1: entrada 2	Entrada	-EC-	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
1113	Comparador de variables de control 1: entrada 3	Entrada	-EC-	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
1114	Comparador de variables de control 1: entrada 4	Entrada	-EC-	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
1115	Comparador de variables de control 1: entrada 5	Entrada	-EC-	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
1116	Comparador de variables de control 1: salida	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
1117	Comparador de variables de control 1: bloqueo (1: bloquear)	Salida	-EC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1118	Comparador de variables de control 2: entrada 1	Entrada	-EC-	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
1119	Comparador de variables de control 2: entrada 2	Entrada	-EC-	[5.1] DPT_Scaling	1 byte

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de DPT	Tamaño
1120	Comparador de variables de control 2: entrada 3	Entrada	-EC-	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
1121	Comparador de variables de control 2: entrada 4	Entrada	-EC-	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
1122	Comparador de variables de control 2: entrada 5	Entrada	-EC-	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
1123	Comparador de variables de control 2: salida	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
1124	Comparador de variables de control 2: bloqueo (1: bloquear)	Salida	-EC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1125	Comparador de variables de control 3: entrada 1	Entrada	-EC-	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
1126	Comparador de variables de control 3: entrada 2	Entrada	-EC-	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
1127	Comparador de variables de control 3: entrada 3	Entrada	-EC-	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
1128	Comparador de variables de control 3: entrada 4	Entrada	-EC-	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
1129	Comparador de variables de control 3: entrada 5	Entrada	-EC-	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
1130	Comparador de variables de control 3: salida	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
1131	Comparador de variables de control 3: bloqueo (1: bloquear)	Salida	-EC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1132	Comparador de variables de control 4: entrada 1	Entrada	-EC-	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
1133	Comparador de variables de control 4: entrada 2	Entrada	-EC-	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
1134	Comparador de variables de control 4: entrada 3	Entrada	-EC-	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
1135	Comparador de variables de control 4: entrada 4	Entrada	-EC-	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
1136	Comparador de variables de control 4: entrada 5	Entrada	-EC-	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
1137	Comparador de variables de control 4: salida	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 byte
1138	Comparador de variables de control 4: bloqueo (1: bloquear)	Salida	-EC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1141	Calculador 1: entrada E1	Entrada	LECT		4 bytes
1142	Calculador 1: entrada E2	Entrada	LECT		4 bytes
1143	Calculador 1: entrada E3	Entrada	LECT		4 bytes
1144	Calculador 1: salida A1	Salida	L-CT		4 bytes
1145	Calculador 1: salida A2	Salida	L-CT		4 bytes

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de DPT	Tamaño
1146	Calculador 1: texto de condición	Salida	L-CT	[16.0] DPT_String_ASCII	14 bytes
1147	Calculador 1: estado de supervisión	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1148	Calculador 1: bloqueo (1: bloquear)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1149	Calculador 2: entrada E1	Entrada	LECT		4 bytes
1150	Calculador 2: entrada E2	Entrada	LECT		4 bytes
1151	Calculador 2: entrada E3	Entrada	LECT		4 bytes
1152	Calculador 2: salida A1	Salida	L-CT		4 bytes
1153	Calculador 2: salida A2	Salida	L-CT		4 bytes
1154	Calculador 2: texto de condición	Salida	L-CT	[16.0] DPT_String_ASCII	14 bytes
1155	Calculador 2: estado de supervisión	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1156	Calculador 2: bloqueo (1: bloquear)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1157	Calculador 3: entrada E1	Entrada	LECT		4 bytes
1158	Calculador 3: entrada E2	Entrada	LECT		4 bytes
1159	Calculador 3: entrada E3	Entrada	LECT		4 bytes
1160	Calculador 3: salida A1	Salida	L-CT		4 bytes
1161	Calculador 3: salida A2	Salida	L-CT		4 bytes
1162	Calculador 3: texto de condición	Salida	L-CT	[16.0] DPT_String_ASCII	14 bytes
1163	Calculador 3: estado de supervisión	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1164	Calculador 3: bloqueo (1: bloquear)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1165	Calculador 4: entrada E1	Entrada	LECT		4 bytes
1166	Calculador 4: entrada E2	Entrada	LECT		4 bytes
1167	Calculador 4: entrada E3	Entrada	LECT		4 bytes
1168	Calculador 4: salida A1	Salida	L-CT		4 bytes
1169	Calculador 4: salida A2	Salida	L-CT		4 bytes
1170	Calculador 4: texto de condición	Salida	L-CT	[16.0] DPT_String_ASCII	14 bytes
1171	Calculador 4: estado de supervisión	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1172	Calculador 4: bloqueo (1: bloquear)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1173	Calculador 5: entrada E1	Entrada	LECT		4 bytes
1174	Calculador 5: entrada E2	Entrada	LECT		4 bytes
1175	Calculador 5: entrada E3	Entrada	LECT		4 bytes

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de DPT	Tamaño
1176	Calculador 5: salida A1	Salida	L-CT		4 bytes
1177	Calculador 5: salida A2	Salida	L-CT		4 bytes
1178	Calculador 5: texto de condición	Salida	L-CT	[16.0] DPT_String_ASCII	14 bytes
1179	Calculador 5: estado de supervisión	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1180	Calculador 5: bloqueo (1: bloquear)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1181	Calculador 6: entrada E1	Entrada	LECT		4 bytes
1182	Calculador 6: entrada E2	Entrada	LECT		4 bytes
1183	Calculador 6: entrada E3	Entrada	LECT		4 bytes
1184	Calculador 6: salida A1	Salida	L-CT		4 bytes
1185	Calculador 6: salida A2	Salida	L-CT		4 bytes
1186	Calculador 6: texto de condición	Salida	L-CT	[16.0] DPT_String_ASCII	14 bytes
1187	Calculador 6: estado de supervisión	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1188	Calculador 6: bloqueo (1: bloquear)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1189	Calculador 7: entrada E1	Entrada	LECT		4 bytes
1190	Calculador 7: entrada E2	Entrada	LECT		4 bytes
1191	Calculador 7: entrada E3	Entrada	LECT		4 bytes
1192	Calculador 7: salida A1	Salida	L-CT		4 bytes
1193	Calculador 7: salida A2	Salida	L-CT		4 bytes
1194	Calculador 7: texto de condición	Salida	L-CT	[16.0] DPT_String_ASCII	14 bytes
1195	Calculador 7: estado de supervisión	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1196	Calculador 7: bloqueo (1: bloquear)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1197	Calculador 8: entrada E1	Entrada	LECT		4 bytes
1198	Calculador 8: entrada E2	Entrada	LECT		4 bytes
1199	Calculador 8: entrada E3	Entrada	LECT		4 bytes
1200	Calculador 8: salida A1	Salida	L-CT		4 bytes
1201	Calculador 8: salida A2	Salida	L-CT		4 bytes
1202	Calculador 8: texto de condición	Salida	L-CT	[16.0] DPT_String_ASCII	14 bytes
1203	Calculador 8: estado de supervisión	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1204	Calculador 8: bloqueo (1: bloquear)	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1391	Entrada lógica 1	Entrada	-EC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de DPT	Tamaño
1392	Entrada lógica 2	Entrada	-EC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1393	Entrada lógica 3	Entrada	-EC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1394	Entrada lógica 4	Entrada	-EC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1395	Entrada lógica 5	Entrada	-EC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1396	Entrada lógica 6	Entrada	-EC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1397	Entrada lógica 7	Entrada	-EC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1398	Entrada lógica 8	Entrada	-EC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1399	Entrada lógica 9	Entrada	-EC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1400	Entrada lógica 10	Entrada	-EC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1401	Entrada lógica 11	Entrada	-EC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1402	Entrada lógica 12	Entrada	-EC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1403	Entrada lógica 13	Entrada	-EC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1404	Entrada lógica 14	Entrada	-EC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1405	Entrada lógica 15	Entrada	-EC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1406	Entrada lógica 16	Entrada	-EC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1411	Lógica AND 1: salida de conmutación 1 bit	Salida	L-CT	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1412	Lógica AND 1: salida A 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1413	Lógica AND 1: salida B 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1414	Lógica AND 1: bloqueo	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1415	Lógica AND 2: salida de conmutación 1 bit	Salida	L-CT	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1416	Lógica AND 2: salida A 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1417	Lógica AND 2: salida B 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1418	Lógica AND 2: bloqueo	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1419	Lógica AND 3: salida de conmutación 1 bit	Salida	L-CT	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1420	Lógica AND 3: salida A 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1421	Lógica AND 3: salida B 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1422	Lógica AND 3: bloqueo	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1423	Lógica AND 4: salida de conmutación 1 bit	Salida	L-CT	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1424	Lógica AND 4: salida A 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1425	Lógica AND 4: salida B 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1426	Lógica AND 4: bloqueo	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1427	Lógica AND 5: salida de conmutación 1 bit	Salida	L-CT	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1428	Lógica AND 5: salida A 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1429	Lógica AND 5: salida B 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1430	Lógica AND 5: bloqueo	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de DPT	Tamaño
1431	Lógica AND 6: salida de conmutación 1 bit	Salida	L-CT	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1432	Lógica AND 6: salida A 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1433	Lógica AND 6: salida B 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1434	Lógica AND 6: bloqueo	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1435	Lógica AND 7: salida de conmutación 1 bit	Salida	L-CT	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1436	Lógica AND 7: salida A 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1437	Lógica AND 7: salida B 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1438	Lógica AND 7: bloqueo	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1439	Lógica AND 8: salida de conmutación 1 bit	Salida	L-CT	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1440	Lógica AND 8: salida A 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1441	Lógica AND 8: salida B 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1442	Lógica AND 8: bloqueo	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1443	Lógica OR 1: salida de conmutación 1 bit	Salida	L-CT	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1444	Lógica OR 1: salida A 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1445	Lógica OR 1: salida B 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1446	Lógica OR 1: bloqueo	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1447	Lógica OR 2: salida de conmutación 1 bit	Salida	L-CT	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1448	Lógica OR 2: salida A 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1449	Lógica OR 2: salida B 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1450	Lógica OR 2: bloqueo	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1451	Lógica OR 3: salida de conmutación 1 bit	Salida	L-CT	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1452	Lógica OR 3: salida A 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1453	Lógica OR 3: salida B 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1454	Lógica OR 3: bloqueo	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1455	Lógica OR 4: salida de conmutación 1 bit	Salida	L-CT	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1456	Lógica OR 4: salida A 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1457	Lógica OR 4: salida B 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1458	Lógica OR 4: bloqueo	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1459	Lógica OR 5: salida de conmutación 1 bit	Salida	L-CT	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1460	Lógica OR 5: salida A 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1461	Lógica OR 5: salida B 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1462	Lógica OR 5: bloqueo	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de DPT	Tamaño
1463	Lógica OR 6: salida de conmutación 1 bit	Salida	L-CT	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1464	Lógica OR 6: salida A 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1465	Lógica OR 6: salida B 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1466	Lógica OR 6: bloqueo	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1467	Lógica OR 7: salida de conmutación 1 bit	Salida	L-CT	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1468	Lógica OR 7: salida A 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1469	Lógica OR 7: salida B 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1470	Lógica OR 7: bloqueo	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
1471	Lógica OR 8: salida de conmutación 1 bit	Salida	L-CT	[1.2] DPT_Bool	1 bit
1472	Lógica OR 8: salida A 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1473	Lógica OR 8: salida B 8 bits	Salida	L-CT		1 byte
1474	Lógica OR 8: bloqueo	Entrada	-EC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit

6. Ajuste de parámetros

6.1. 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 generales".

6.2. Ajustes generales

Configure las características fundamentales de la transmisión de datos.

Retraso del envío tras encendido y programación para:	
Valores de medición	5 s • ... • 2 h
Umrales y salidas de conmutación	5 s • ... • 2 h
Objetos de controlador	5 s • ... • 2 h
Objetos de comparación y cálculo	5 s • ... • 2 h

Objetos lógicos	<u>5 s</u> • ... • 2 h
Velocidad máxima de las notificaciones	• 1 notificación por segundo • ... • <u>5 notificaciones por segundo</u> • ... • 20 notificaciones por segundo

6.3. Valor de medición de temperatura

Elija si se debe enviar un **objeto obstaculizante** cuando el sensor tenga fallos.

Emplear objeto obstaculizante	<u>No</u> • Sí
-------------------------------	----------------

Con ayuda de la **compensación** se puede ajustar el valor de medición que se va a enviar.

Compensación en 0,1 °C	-50...50; <u>0</u>
------------------------	--------------------

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

Usar un valor de medición externo	<u>No</u> • Sí
Porcentaje del valor de medición externo en el valor de medición total	5 % • 10 % • ... • <u>50 %</u> • ... • 100 %
Comportamiento de envío para el valor de medición interno y total	• <u>no enviar</u> • <u>cíclicamente</u> • en caso de modificación • en caso de modificación y cíclicamente
A partir de una modificación de (<i>si se envía en caso de modificación</i>)	0,1 °C • 0,2 °C • <u>0,5 °C</u> • ... • 5,0 °C
Ciclo de envío (<i>cuando se envía cíclicamente</i>)	5 s • <u>10 s</u> • ... • 2 h

El **valor de medición mínimo y máximo** se puede guardar y enviar al bus. Los valores de medición actuales se pueden restablecer mediante los objetos "Reseteo valor mín./máx. de temperatura". Después del reseteo, los valores no se conservan.

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

6.4. Umbrales de temperatura

Active los umbrales de temperatura necesarios. A continuación se muestran los menús para configurar otros ajustes de los umbrales.

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

6.4.1. Umbral 1, 2, 3, 4

Umbral

Configure en qué casos se deben conservar los **umbrales y tiempos de retraso** recibidos por objeto. El parámetro solo se tiene en cuenta cuando el ajuste por objeto está activado más abajo. Tenga en cuenta que el ajuste "Tras volver la tensión y tras la programación" no se debe utilizar para la primera puesta en marcha, ya que hasta la primera comunicación siempre se utilizan los ajustes por defecto (el ajuste mediante objetos se ignora).

Conservar	
los umbrales y los retrasos recibidos por objeto de comunicación	• <u>no</u> • tras volver la tensión • tras volver la tensión y tras la programación

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

Definición de umbral por parámetro:

Configure el umbral y la histéresis directamente.

Definición de umbral por	Parámetro • Objetos de comunicación
Umbral en 0,1 °C	-300 ... 800; <u>200</u>

Definición de umbral por objeto de comunicación:

Predefina cómo recibe el bus el umbral. Básicamente se puede recibir un valor nuevo o solo una orden de 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 para que se conserve si se corta la tensión y vuelva a estar disponible al retornar la tensión de servicio.

Definición de umbral por	Parámetro • Objetos de comunicación
Umbral inicial en 0,1 °C válido hasta la 1.ª comunicación	-300 ... 800; <u>200</u>
Limitación de valor de objeto (mín.) en 0,1 °C	<u>-300</u> ...800
Limitación de valor de objeto (máx.) en 0,1 °C	-300... <u>800</u>

Tipo de modificación del umbral	Valor absoluto • Aumento/disminución
Incremento (con modificación por aumento/disminución)	<u>0,1</u> °C • ... • 5 °C

Configure la **histéresis** independientemente del tipo de definición del umbral.

Configuración de la histéresis	en % • <u>absoluta</u>
Histéresis en 0,1 °C	0...1100; <u>50</u>
Histéresis en % del umbral	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.

Valor de la salida (U = umbral)	• <u>U por encima = 1</u> U – hist. por debajo = 0 • U por encima = 0 U – hist. por debajo = 1 • U por debajo = 1 U + hist. por encima = 0 • 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 (cuando el retraso se configura mediante objetos: hasta la 1.ª comunicación)	<u>ninguno</u> • 1 s • 2 s • 5 s • 10 s • ... • 2 h
Retraso de conmutación de 1 a 0 (cuando el retraso se configura mediante objetos: hasta la 1.ª comunicación)	<u>ninguno</u> • 1 s • 2 s • 5 s • 10 s • ... • 2 h
La salida de conmutación envía	• <u>en caso de modificación</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 (solo cuando se envía cíclicamente)	<u>5 s</u> • 10 s • 30 s... • 2 h

Bloqueo

La salida de conmutación se puede bloquear mediante un objeto.

Emplear bloqueo de la salida de conmutación	<u>No</u> • Sí
---	----------------

Una vez activado el bloqueo, establezca aquí los valores predeterminados de comportamiento de la salida durante el bloqueo.

Evaluación del objeto de bloqueo	• <u>Con valor 1: bloquear con valor 0: desbloquear</u> • Con valor 0: bloquear con valor 1: desbloquear
Valor del objeto de bloqueo antes de la 1. ^a comunicación	0 • 1
Comportamiento de la salida de conmutación	
Al bloquear	• <u>no enviar notificación</u> • enviar 0 • enviar 1
Al desbloquear (con 2 segundos de retraso de desbloqueo)	[En función del ajuste de "La salida de conmutación envía"]

El comportamiento de la salida de conmutación al desbloquear depende del valor del parámetro "La salida de conmutación envía" (véase "Salida de conmutación")

La salida de conmutación envía en caso de modificación	• no enviar notificación • enviar el estado de la salida de conmutación
La salida de conmutación envía en caso de modificación a 1	• no enviar notificación • si salida de conmutación = 1 → enviar 1
La salida de conmutación envía en caso de modificación a 0	• 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

6.5. Control PI de la temperatura

Active el control si desea utilizarlo.

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

Control: aspectos generales

Configure en qué casos se deben conservar los **valores de consigna y el tiempo de prolongación** recibidos por objeto. El parámetro solo se tiene en cuenta cuando el ajuste por objeto está activado más abajo. Tenga en cuenta que el ajuste "Tras volver la tensión y tras la programación" no se debe utilizar para la primera puesta en marcha,

ya que hasta la primera comunicación siempre se utilizan los ajustes por defecto (el ajuste mediante objetos se ignora).

Conservar	
los valores de consigna y el tiempo de prolongación recibidos por objeto de comunicación	• no • <u>tras volver la tensión</u> • <u>tras volver la tensión y tras la programación</u>

Para un control de la temperatura ambiente adaptado a las necesidades se utilizan los modos de confort, espera, eco y protección de edificación.

Confort para presencia,

Espera para ausencia,

Eco como modo nocturno y

Protección anticongelamiento/térmica (protección de edificación) por ejemplo con la ventana abierta.

En los ajustes del controlador de temperatura se especifican las temperaturas de consigna para cada uno de los modos. Los objetos determinan el modo que debe ejecutarse. El cambio de un modo a otro se puede accionar de forma manual o automática (p. ej., mediante temporizador, contacto de ventana).

El **modo** se puede cambiar mediante dos objetos de 8 bits que posean diferentes prioridades. Objetos

"... Modo HVAC (Prio 2)" para conmutación en servicio diario y

"... Modo HVAC (Prio 1)" para conmutación central con mayor prioridad.

Los objetos se codifican como sigue:

0 = Automático

1 = Confort

2 = Espera

3 = Eco

4 = Protección de edificación

Alternativamente pueden utilizarse tres objetos, de manera que un objeto conmute entre el modo eco y el modo de espera y los otros dos activen el modo de confort o el modo de protección anticongelamiento/térmica. De esta manera, el objeto de confort bloquea el objeto de eco/espera, ya que el objeto de protección anticongelamiento/térmica tiene mayor prioridad. Objetos

"... Modo (1: Eco, 0: Espera)",

"... Activación modo confort" y

"... Activación modo protección anticongelamiento/térmica"

Cambio del modo mediante	• dos objetos de 8 bits (modo HVAC) • tres objetos de 1 bit
--------------------------	--

Especifique el modo que deba ejecutarse (por defecto) **tras un reseteo** (p. ej. corte de suministro eléctrico, reinicialización de la línea a través del bus).

Configure entonces el **bloqueo** del control de la temperatura mediante el objeto de bloqueo.

Modo tras reseteo	• Confort • <u>Espera</u> • Eco • Protección de edificación
Comportamiento del objeto de bloqueo con el valor	• 1 = bloquear 0 = desbloquear • <u>0</u> = bloquear 1 = desbloquear
Valor del objeto de bloqueo tras reseteo	<u>0</u> • 1

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	• <u>en caso de modificación</u> • en caso de modificación y cíclicamente
a partir de una modificación de (en % absoluto)	1...10; <u>2</u>
Ciclo (cuando se envía cíclicamente)	5 s • ... • <u>5 min</u> • ... • 2 h

El **objeto de estado** emite el estado actual de la variable de control (0 % = OFF, >0 % = ON) y puede emplearse para su visualización o para apagar la bomba calefactora cuando deje de funcionar la calefacción.

Enviar el objeto de estado	• <u>en caso de modificación</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 (cuando se envía cíclicamente)	5 s • ... • <u>5 min</u> • ... • 2 h

A continuación defina el **tipo de control**. Las calefacciones y las refrigeraciones pueden operarse en dos niveles.

Tipo de control	• <u>Calefacción de un nivel</u> • Calefacción de dos niveles • Refrigeración de un nivel • Refrigeración de dos niveles • Calefacción de un nivel + refrigeración de un nivel • Calefacción de dos niveles + refrigeración de un nivel • Calefacción de dos niveles + refrigeración de dos niveles
-----------------	---

Valor de consigna: aspectos generales

Los valores de consigna pueden especificarse para cada modo por separado o emplear el valor de consigna de confort como valor base.

Si se utiliza el control para la calefacción y para la refrigeración, se podrá seleccionar el ajuste "por separado con objeto de conmutación". De esta forma es posible conmutar los sistemas que se utilizan como refrigeración en verano y como calefacción en invierno.

En el caso de utilizar un valor base, para los otros modos se introduce solamente una desviación del valor de consigna de confort (p. ej. 2 °C menos para el modo de espera).

Ajuste de los valores de consigna	• <u>valores se consigna por separado con objeto de conmutación</u> • valores se consigna por separado sin objeto de conmutación • valor de consigna de confort como base con objeto de conmutación • valor de consigna de confort como base sin objeto de conmutación
Comportamiento del objeto de conmutación con el valor <i>(con objeto de conmutación)</i>	• <u>0 = calefacción 1 = refrigeración</u> • 1 = calefacción 0 = refrigeración
Valor del objeto de conmutación tras reseteo <i>(con objeto de conmutación)</i>	<u>0</u> • 1

Se preddefine el **incremento** para la modificación del valor de consigna. En la primera sección de "Control: aspectos generales" se establece si la modificación solo permanece activa temporalmente (no conservar) o si se conserva tras volver la tensión (y tras la programación). Esto se aplica también a una prolongación de confort.

Incremento para modificaciones de valores de consigna (en 0,1 °C)	1... 50; <u>10</u>
---	--------------------

Desde el modo eco, es decir el modo nocturno, es posible conmutar el controlador al modo confort con la prolongación de confort. De esta manera, el valor de consigna confort se puede prolongar, por ejemplo, en caso de que haya huéspedes presentes. Se puede predefinir la duración de ese tiempo de prolongación de confort. Cuando termina el tiempo de prolongación de confort, el control conmuta nuevamente al modo eco.

Tiempo de prolongación de confort en segundos <i>(solo se puede activar en el modo eco)</i>	1...36 000; <u>3600</u>
---	-------------------------

Valor de consigna de confort

El modo de confort se utiliza generalmente durante el día cuando hay presencia de personas. Para el valor de consigna de confort se define un valor inicial y un rango de temperatura en el que se puede modificar el valor de consigna.

Valor de consigna inicial calefacción/refrigeración (en 0,1 °C) válido hasta la 1.ª comunicación (no ocurre en caso de almacenar el valor de consigna tras la programación)	-300...800; <u>210</u>
---	------------------------

Si los valores de consigna se especifican por separado:

Valor de objeto mínimo calefacción/refrigeración (en 0,1 °C)	-300...800; <u>160</u>
Valor de objeto máximo calefacción/refrigeración (en 0,1 °C)	-300...800; <u>280</u>

Si se utiliza el valor de consigna de confort como base:

Si se utiliza el valor de consigna de confort como base, se indica la disminución/aumento de este valor.

Valor de consigna de base mínimo (en 0,1 °C)	-300...800; <u>160</u>
Valor de consigna de base máximo (en 0,1 °C)	-300...800; <u>280</u>
Disminución de hasta (en 0,1 °C)	0...200; <u>50</u>
Aumento de hasta (en 0,1 °C)	0...200; <u>50</u>

Cuando se utiliza el valor de consigna de confort como base sin objeto de conmutación, en el tipo de control "Calefacción y refrigeración" se predefine una zona neutra para que no se pueda pasar directamente de la calefacción a la refrigeración.

Zona neutra entre calefacción y refrigeración (si se utiliza calefacción Y refrigeración)	1...100; <u>50</u>
--	--------------------

Valor de consigna de espera

El modo de espera se utiliza generalmente durante el día cuando hay ausencia de personas.

Si los valores de consigna se especifican por separado:

Se define un valor de consigna inicial y un rango de temperatura en el que se puede modificar el valor de consigna.

Valor de consigna inicial calefacción/refrigeración (en 0,1 °C) válido hasta la 1.ª comunicación	-300...800; <u>210</u>
---	------------------------

Valor de objeto mínimo calefacción/refrigeración (en 0,1 °C)	-300...800; <u>160</u>
Valor de objeto máximo calefacción/refrigeración (en 0,1 °C)	-300...800; <u>280</u>

Si se utiliza el valor de consigna de confort como base:

Si se utiliza el valor de consigna de confort como base, se indica la disminución/aumento de este valor.

Disminución valor de consigna de calefacción (en 0,1 °C) (con calefacción)	0...200; <u>30</u>
Aumento valor de consigna de refrigeración (en 0,1 °C) (con refrigeración)	0...200; <u>30</u>

Valor de consigna de eco

El modo eco se utiliza generalmente como modo nocturno.

Si los valores de consigna se especifican por separado:

Se define un valor de consigna inicial y un rango de temperatura en el que se puede modificar el valor de consigna.

Valor de consigna inicial calefacción/refrigeración (en 0,1 °C) válido hasta la 1.ª comunicación	-300...800; <u>210</u>
Valor de objeto mínimo calefacción/refrigeración (en 0,1 °C)	-300...800; <u>160</u>
Valor de objeto máximo calefacción/refrigeración (en 0,1 °C)	-300...800; <u>280</u>

Si se utiliza el valor de consigna de confort como base:

Si se utiliza el valor de consigna de confort como base, se indica la disminución/aumento de este valor.

Disminución valor de consigna de calefacción (en 0,1 °C) (con calefacción)	0...200; <u>50</u>
Aumento valor de consigna de refrigeración (en 0,1 °C) (con refrigeración)	0...200; <u>60</u>

Valores de consigna de protección anticongelamiento/térmica (protección de edificación)

El modo de protección de edificación se utiliza por ejemplo cuando se abren las ventanas para la ventilación. Se especifican valores de consigna para la protección anticongelamiento (calefacción) y la protección térmica (refrigeración), que no pueden ser modificados por agentes externos (sin acceso vía mandos, etc.). El modo de protección

de edificación se puede activar con retraso, lo que permite abandonar el edificio antes de que se active el control en el modo de protección anticongelamiento/térmica.

Valor de consigna de protección anticongelamiento (en 0,1 °C)	-300...800; <u>70</u>
Retraso de activación	ninguno • 5 s • ... • <u>5 min</u> • ... • 2 h
Valor de consigna de protección térmica (en 0,1 °C)	-300...800; <u>350</u>
Retraso de activación	ninguno • 5 s • ... • <u>5 min</u> • ... • 2 h

Información general sobre las variables de control

Este ajuste aparece solamente en los tipos de control "Calefacción y Refrigeración". Aquí puede especificarse si se emplea una variable de control común para la calefacción y la refrigeración. Si el 2º nivel tiene una variable de control común, entonces deberá fijarse aquí el tipo de control del 2º nivel.

Para calefacción y refrigeración se emplearán	• <u>variables de control independientes</u> • variables de control comunes en nivel 1 • variables de control comunes en nivel 2 • variables de control comunes en nivel 1+2
Utilizar variable de control para válvula de 4/6 vías (solo con variables de control comunes en nivel 1)	<u>No</u> • Sí
Tipo de control (solo para nivel 2)	• Control sí/no • Control PI
La variable de control del 2º nivel es un (solo para nivel 2 con control sí/no)	• <u>objeto de 1 bit</u> • objeto de 8 bits

Cuando se utiliza la variable de control para una válvula de 4/6 vías se aplica:

0 %...100 % calefacción = 66 %...100 % variable de control

OFF = 50 % variable de control

0 %...100 % refrigeración = 33 %...0 % variable de control

6.5.1. Control de la calefacción nivel 1/2

Si hay un control de calefacción configurado, aparecen una o dos secciones de ajuste para los niveles de calefacción.

En el 1er nivel, la calefacción es accionada por un control PI, en el cual pueden introducirse parámetros reguladores o seleccionarse aplicaciones predeterminadas.

En el 2º nivel (solo en caso de una calefacción de dos niveles), la calefacción es accionada por un control PI o control sí/no.

Además, en el 2º nivel debe establecerse la diferencia del valor de consigna entre ambos niveles, es decir, a partir de qué valor de consigna inferior deberá conectarse el 2º nivel.

Diferencia del valor de consigna entre 1er y 2.º nivel (en 0,1 °C) (para el nivel 2)	0...100; <u>40</u>
Tipo de control (para nivel 2 sin variables de control comunes)	• Control sí/no • Control PI
La variable de control es un (para nivel 2 con control sí/no sin variables de control comunes)	• <u>objeto de 1 bit</u> • objeto de 8 bits

Control PI con parámetros reguladores:

Este ajuste permite introducir parámetros individuales para el control PI.

Tipo de control	• Control PI
Ajuste del control mediante	• parámetros reguladores • aplicaciones predefinidas

Especifique con qué discrepancia del valor de consigna se alcanza la variable de control máxima, es decir, a partir de qué momento se utiliza la potencia máxima de calefacción.

El tiempo de 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 largo, 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 calefacción (observe las indicaciones del fabricante).

La variable de control máxima se alcanza con una diferencia entre el valor de consigna/real de (en °C)	0... <u>5</u>
Tiempo de reajuste (en min.)	1...255; <u>30</u>

Determine lo que se envía al bloquearse el control. Especifique aquí un valor mayor a 0 (= APAGADO), para mantener un calor de fondo, p. ej. en caso de calefacciones de suelo radiante.

En caso de desbloqueo, la variable obedece al control.

En caso de bloqueo, la variable de control	• <u>no se envía</u> • envía un valor determinado
Valor (en %) (cuando se envía un valor)	<u>0</u> ...100

En caso de existir una variable de control común para calefacción y refrigeración se envía siempre 0 como valor fijo.

Control PI con aplicación predeterminada:

Este ajuste provee parámetros fijos para aplicaciones frecuentes.

Tipo de control	• Control PI
Ajuste del control mediante	• parámetros reguladores • aplicaciones predefinidas
Aplicación	• Calefacción por agua caliente • Calefacción por suelo radiante • Ventilconvector • Calefacción eléctrica
La variable de control máxima se alcanza con una diferencia entre el valor de consigna/real de (en °C)	Calefacción por agua caliente: 5 Calefacción por suelo radiante: 5 Ventilconvector: 4 Calefacción eléctrica: 4
Tiempo de reajuste (en min.)	Calefacción por agua caliente: 150 Calefacción por suelo radiante: 240 Ventilconvector: 90 Calefacción eléctrica: 100

Determine lo que se envía al bloquearse el control. Especifique aquí un valor mayor a 0 (= APAGADO), para mantener un calor de fondo, p. ej. en caso de calefacciones de suelo radiante.

En caso de desbloqueo, la variable obedece al control.

En caso de bloqueo, la variable de control	• no se envía • envía un valor determinado
Valor (en %) (cuando se envía un valor)	0...100

En caso de existir una variable de control común para calefacción y refrigeración se envía siempre 0 como valor fijo.

Control sí/no (solo nivel 2):

Los controles sí/no se utilizan para sistemas que únicamente se encienden y se apagan.

Tipo de control (se especifica más arriba en caso de variables de control comunes)	• Control sí/no
---	------------------------

Especifique la histéresis, que previene frecuentes encendidos y apagados cuando se alcanzan temperaturas límite.

Histéresis (en 0,1 °C)	0...100; <u>20</u>
------------------------	--------------------

Si se utilizan variables de control independientes, elija si la variable de control del 2.º nivel es un objeto de 1 bit (encendido/apagado) o un objeto de 8 bits (valor porcentual/apagado).

La variable de control es un	• <u>objeto de 1 bit</u> • objeto de 8 bits
Valor (en %) (con un objeto de 8 bits)	<u>0...100</u>

Determine lo que se envía al bloquearse el control. Especifique aquí un valor mayor a 0 (= APAGADO), para mantener un calor de fondo, p. ej. en caso de calefacciones de suelo radiante. En caso de desbloqueo, la variable obedece al control.

En caso de bloqueo, la variable de control	• no se envía • envía un valor determinado
Valor (en %) solo cuando se envía un valor	<u>0...100</u>

6.5.2. Control de la refrigeración nivel 1/2

Si hay un control de refrigeración configurado, aparecen una o dos secciones de ajuste para los niveles de refrigeración.

En el 1er nivel, la refrigeración es accionada por un control PI, en el cual pueden introducirse parámetros reguladores o seleccionarse aplicaciones predeterminadas.

En el 2º nivel (solo en caso de una refrigeración de dos niveles), la refrigeración es accionada por un control PI o control sí/no.

Además, en el 2º nivel debe establecerse la diferencia del valor de consigna entre ambos niveles, es decir, a partir de qué valor deberá conectarse el 2º nivel.

Diferencia del valor de consigna entre 1er y 2.º nivel (en 0,1 °C) (para el nivel 2)	0...100; <u>40</u>
Tipo de control (para nivel 2 sin variables de control comunes)	• Control sí/no • Control PI
La variable de control es un (para nivel 2 con control sí/no sin variables de control comunes)	• <u>objeto de 1 bit</u> • objeto de 8 bits

Control PI con parámetros reguladores:

Este ajuste permite introducir parámetros individuales para el control PI.

Tipo de control	• Control PI
Ajuste del control mediante	• parámetros reguladores • aplicaciones predefinidas

Especifique con qué discrepancia del valor de consigna se alcanza la variable de control máxima, es decir, en qué momento se utiliza la potencia máxima de refrigeración.

El tiempo de 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 largo, 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 refrigeración (observe las indicaciones del fabricante).

La variable de control máxima se alcanza con una diferencia entre el valor de consigna/real de (en °C)	0... <u>5</u>
Tiempo de reajuste (en min.)	1...255; <u>30</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	• <u>no se envía</u> • envía un valor determinado
Valor (en %) (cuando se envía un valor)	<u>0</u> ...100

En caso de existir una variable de control común para calefacción y refrigeración se envía siempre 0 como valor fijo.

Control PI con aplicación predeterminada:

Este ajuste provee parámetros fijos para un techo de refrigeración.

Tipo de control	• Control PI
Ajuste del control mediante	• parámetros reguladores • aplicaciones predefinidas
Aplicación	• Techo de refrigeración
La variable de control máxima se alcanza con una diferencia entre el valor de consigna/real de (en °C)	Techo de refrigeración: 5
Tiempo de reajuste (en min.)	Techo de refrigeración: 30

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	• no se envía • envía un valor determinado
Valor (en %) (cuando se envía un valor)	<u>0</u> ...100

Control sí/no (solo nivel 2):

Los controles sí/no se utilizan para sistemas que únicamente se encienden y se apagan.

Tipo de control <i>se especifica más arriba en caso de variables de control comunes</i>	• Control sí/no
--	------------------------

Especifique la histéresis, que previene frecuentes encendidos y apagados cuando se alcanzan temperaturas límite.

Histéresis (en 0,1 °C)	0...100; <u>20</u>
------------------------	--------------------

Si se utilizan variables de control independientes, elija si la variable de control del 2.º nivel es un objeto de 1 bit (encendido/apagado) o un objeto de 8 bits (valor porcentual/apagado).

La variable de control es un	• <u>objeto de 1 bit</u> • objeto de 8 bits
Valor (en %) <i>(con un objeto de 8 bits)</i>	0... <u>100</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	• <u>no se envía</u> • envía un valor determinado
Valor (en %) <i>(cuando se envía un valor)</i>	<u>0</u> ...100

En caso de existir una variable de control común para calefacción y refrigeración se envía siempre 0 como valor fijo.

6.6. Compensación de verano

Con la compensación de verano se puede ajustar automáticamente el valor de consigna de la temperatura ambiental a una refrigeración en altas temperaturas exteriores. El objetivo consiste en no mantener ninguna diferencia excesiva entre la temperatura interior y la exterior para mantener un bajo consumo energético.

Active la compensación de verano.

Utilizar compensación de verano	<u>No</u> • Sí
---------------------------------	-----------------------

Defina con los puntos 1 y 2 el rango de temperaturas exteriores en el que se ajusta linealmente el valor de consigna de la temperatura interior. Establezca qué valores de consigna de la temperatura interior deben ser válidos por debajo del punto 1 y por encima del punto 2.

Valores estándar conforme a DIN EN 60529

Punto 1: Temperatura exterior 20 °C, v valor de consigna = 20 °C

Punto 2: Temperatura exterior 32 °C, v valor de consigna = 26 °C

Descripción de curvas características:	
Temperatura exterior punto 1 (en 0,1 °C)	0 ... 500; <u>200</u>

Temperatura exterior punto 2 (en 0,1 °C)	0 ... 500; <u>320</u>
por debajo del punto 1 es el valor de consigna (en 0,1 °C)	0 ... 500; <u>200</u>
por encima del punto 2 es el valor de consigna (en 0,1 °C)	0 ... 500; <u>260</u>

Configure el comportamiento de envío de la compensación de verano.

Comportamiento de envío	• envía cíclicamente • <u>al cambiar</u> • al cambiar y cíclicamente
cuando cambie más de (si se envía en caso de modificación)	0,1 °C • <u>0,2 °C</u> • 0,5 °C • 1 °C • 2 °C • 5 °C
Ciclo de envío (cuando se envía cíclicamente)	5 s ... 2 h; <u>1 min</u>

Active en caso necesario el bloqueo de la compensación de verano y configure el significado de 1 o 0 en la entrada bloqueada y qué sucede al bloquearse.

Utilizar bloqueo	<u>No</u> • Sí
Evaluación del objeto bloqueado	• <u>Con valor 1: bloqueado con valor 0: des-bloqueado</u> • Con valor 0: bloqueado con valor 1: des-bloqueado
Valor del objeto de bloqueo antes de la 1ª comunicación	<u>0</u> • 1
Acción al bloquear	• <u>no enviar</u> • Enviar valor
Valor (en 0,1 °C) (cuando al bloquear se envía un valor)	0 ... 500; <u>200</u>

6.7. Valor de medición de humedad

Elija si se debe enviar un **objeto obstaculizante** cuando el sensor tenga fallos.

Emplear objeto obstaculizante	<u>No</u> • Sí
-------------------------------	----------------

Con ayuda de la **compensación** se puede ajustar el valor de medición que se va a enviar.

Compensación en 0,1 °C	-50...50; <u>0</u>
------------------------	--------------------

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. Si se utiliza un porcen-

taje externo, todos los ajustes siguientes (umbrales, etc.) hacen referencia al valor de medición total.

Usar un valor de medición externo	<u>No</u> • Sí
Porcentaje del valor de medición externo en el valor de medición total	5 % • 10 % • ... • <u>50 %</u> • ... • 100 %
Comportamiento de envío para el valor de medición interno y total	• <u>no enviar</u> • <u>cíclicamente</u> • en caso de modificación • en caso de modificación y cíclicamente
A partir de una modificación de (<i>si se envía en caso de modificación</i>)	0,1 % HR • 0,2 % HR • 0,5 % HR • <u>1,0 % HR</u> • ... • 20,0 % HR
Ciclo de envío (<i>cuando se envía cíclicamente</i>)	5 s • <u>10 s</u> • ... • 2 h

El **valor de medición mínimo y máximo** se puede guardar y enviar al bus. Los valores de medición actuales se pueden restablecer mediante los objetos "Reseteo valor mín./máx. de humedad". Después del reseteo, los valores no se conservan.

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

6.8. Umbrales de humedad

Active los umbrales de humedad atmosférica necesarios. A continuación se muestran los menús para configurar otros ajustes de los umbrales.

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

6.8.1. Umbral 1, 2, 3, 4

Umbral

Configure en qué casos se deben conservar los **umbrales y tiempos de retraso** recibidos por objeto. El parámetro solo se tiene en cuenta cuando el ajuste por objeto está activado más abajo. Tenga en cuenta que el ajuste "Tras volver la tensión y tras la programación" no se debe utilizar para la primera puesta en marcha, ya que hasta la primera comunicación siempre se utilizan los ajustes por defecto (el ajuste mediante objetos se ignora).

Conservar	
los umbrales y los retrasos recibidos por objeto de comunicación	• <u>no</u> • tras volver la tensión • tras volver la tensión y tras la programación

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

Definición de umbral por parámetro:

Configure el umbral y la histéresis directamente.

Definición de umbral por	Parámetro • Objetos de comunicación
Umbral en 0,1 % HR	1 ... 1000; <u>650</u>

Definición de umbral por objeto de comunicación:

Predefina cómo recibe el bus el umbral. Básicamente se puede recibir un valor nuevo o solo una orden de 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 humedad en el que se puede modificar el umbral (limitación del valor del objeto).

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

Definición de umbral por	Parámetro • Objetos de comunicación
Umbral inicial en 0,1 % HR válido hasta la 1.ª comunicación	1 ... 1000; <u>650</u>
Limitación del valor del objeto (mín.) en 0,1 % HR	<u>1</u> ...1000
Limitación del valor del objeto (máx.) en 0,1 % HR	1... <u>1000</u>
Tipo de modificación del umbral	<u>Valor absoluto</u> • Aumento/disminución
Incremento (con modificación por aumento/disminución)	0,1 % HR • ... • <u>2,0 % HR</u> • ... • 20,0 % HR

Configure la **histéresis** independientemente del tipo de definición del umbral.

Configuración de la histéresis	en % • <u>absoluta</u>
Histéresis en 0,1 % HR	0...1000; <u>100</u>
Histéresis en % (en relación con el umbral)	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.

Valor de la salida (U = umbral)	• <u>U por encima = 1</u> U – hist. por debajo = 0 • <u>U por encima = 0</u> U – hist. por debajo = 1 • <u>U por debajo = 1</u> U + hist. por encima = 0 • <u>U por debajo = 0</u> U + hist. por encima = 1
Retraso ajustable mediante objetos (en segundos)	<u>No</u> • Sí
Retraso de conmutación de 0 a 1 (cuando el retraso se configura mediante objetos: hasta la 1.ª comunicación)	<u>ninguno</u> • 1 s • 2 s • 5 s • 10 s • ... • 2 h
Retraso de conmutación de 1 a 0 (cuando el retraso se configura mediante objetos: hasta la 1.ª comunicación)	<u>ninguno</u> • 1 s • 2 s • 5 s • 10 s • ... • 2 h
La salida de conmutación envía	• <u>en caso de modificación</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 (solo cuando se envía cíclicamente)	<u>5 s</u> • 10 s • 30 s... • 2 h

Bloqueo

La salida de conmutación se puede bloquear mediante un objeto.

Emplear bloqueo de la salida de conmutación	<u>No</u> • Sí
---	----------------

Una vez activado el bloqueo, establezca aquí los valores predeterminados de comportamiento de la salida durante el bloqueo.

Evaluación del objeto de bloqueo	• <u>Con valor 1: bloquear</u> con valor 0: <u>desbloquear</u> • Con valor 0: bloquear con valor 1: <u>desbloquear</u>
Valor del objeto de bloqueo antes de la 1.ª comunicación	<u>0</u> • 1
Comportamiento de la salida de conmutación	
Al bloquear	• <u>no enviar notificación</u> • enviar 0 • enviar 1
Al desbloquear (con 2 segundos de retraso de desbloqueo)	[En función del ajuste de "La salida de conmutación envía"]

El comportamiento de la salida de conmutación al desbloquear depende del valor del parámetro "La salida de conmutación envía" (véase "Salida de conmutación")

La salida de conmutación envía en caso de modificación	• no enviar notificación • enviar el estado de la salida de conmutación
La salida de conmutación envía en caso de modificación a 1	• no enviar notificación • si salida de conmutación = 1 → enviar 1
La salida de conmutación envía en caso de modificación a 0	• no enviar notificación • si salida de conmutación = 0 → enviar 0
La salida de conmutación envía en caso de modificación y ciclicamente	enviar el estado de la salida de conmutación
La salida de conmutación envía en caso de modificación a 1 y ciclicamente	si salida de conmutación = 1 → enviar 1
La salida de conmutación envía en caso de modificación a 0 y ciclicamente	si salida de conmutación = 0 → enviar 0

6.9. Control PI de la humedad

Cuando activa el control de la humedad, puede configurar en lo sucesivo el tipo de control, los valores de consigna, la humidificación y la deshumidificación.

Utilizar el control de la humedad	<u>No</u> • Sí
-----------------------------------	----------------

Control: aspectos generales

Con el **Sensor Sewi KNX AQS/TH-D** se puede controlar la deshumidificación de uno o dos niveles o una humidificación/deshumidificación combinadas.

Tipo de control	• <u>Deshumidificación de un nivel</u> • Deshumidificación de dos niveles • Humidificación y deshumidificación
-----------------	--

Configure entonces el bloqueo del control de la humedad mediante el objeto de bloqueo.

Comportamiento del objeto de bloqueo con el valor	• 1 = bloquear 0 = desbloquear • 0 = bloquear 1 = desbloquear
Valor del objeto de bloqueo antes de la 1ª comunicación	0 • <u>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	• <u>en caso de modificación</u> • en caso de modificación y ciclicamente
Ciclo de envío (solo cuando se envía ciclicamente)	5 s • ... • <u>5 min</u> • ... • 2 h

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

Objeto(s) de estado envía(n)	• <u>en caso de modificación</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 (solo cuando se envía cíclicamente)	5 s • ... • <u>5 min</u> • ... • 2 h

Valor de consigna del controlador

Configure en qué casos se debe conservar el **valor de consigna** recibido por objeto. Tenga en cuenta que el ajuste "Tras volver la tensión y tras la programación" no se debe utilizar para la primera puesta en marcha, ya que hasta la primera comunicación siempre se utilizan los ajustes por defecto (el ajuste mediante objetos se ignora).

Conservar	
el valor de consigna recibido por objeto	• <u>no</u> • tras volver la tensión • tras volver la tensión y tras la programación

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 del aire en el que se puede modificar el valor de consigna (**limitación de valor de objeto**).

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

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

Valor de consigna inicial en % válido hasta la 1.ª comunicación (no ocurre en caso de almacenar el valor de consigna tras la programación)	0 ... 100; <u>50</u>
Limitación de valor de objeto (mín.) en %	0...100; <u>30</u>
Limitación de valor de objeto (máx.) en %	0...100; <u>70</u>

Tipo de modificación del valor de consigna	Valor absoluto • Aumento/disminución
Incremento (con modificación por aumento/disminución)	1 % • <u>2 %</u> • 3 % • 5 % • 10 %

En el tipo de control "Humidificación y deshumidificación" se preddefine una zona neutra para que una conmutación directa de la humidificación a la deshumidificación se puede evitar.

Zona neutra entre humidificación y deshumidificación en % (solo si se humidifica Y se deshumidifica)	0...50; <u>10</u>
---	-------------------

La humidificación empieza cuando la humedad relativa del aire es inferior o igual al valor de consigna/valor de zona neutra.

Deshumidificación o humidificación

Para cada tipo de control aparecen secciones de ajuste para la humidificación y la deshumidificación (1er/2.º nivel).

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

Diferencia del valor de consigna entre 1er y 2.º nivel en % (solo para nivel 2)	0...50; <u>10</u>
--	-------------------

Especifique con qué discrepancia del valor de consigna se alcanza la variable de control máxima, es decir, a partir de qué momento se utiliza la potencia máxima.

El tiempo de 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 largo, 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 humidificación/deshumidificación (observe las indicaciones del fabricante).

La variable de control máxima se alcanza con una diferencia entre el valor de consigna y el real de %	1...50; <u>5</u>
Tiempo de reajuste en minutos	1...255; <u>3</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	• <u>no se envía</u> • envía un valor determinado
Valor en % (cuando se envía un valor)	<u>0</u> ...100

6.10. Valor de medición del punto de rocío

El **Sensor Sewi KNX AQS/TH-D** calcula la temperatura del punto de rocío y emite el valor al bus.

Comportamiento de envío	• <u>no enviar</u> • <u>cíclicamente</u> • en caso de modificación • en caso de modificación y cíclicamente
A partir de una modificación de (si se envía en caso de modificación)	0,1 °C • 0,2 °C • <u>0,5 °C</u> • 1,0 °C • 2,0 °C • 5,0 °C
Ciclo de envío (cuando se envía cíclicamente)	5 s • <u>10 s</u> • 30 s • 1 min • ... • 2 h

En caso necesario, active la supervisión de la temperatura del refrigerante. A continuación se muestra el menú para configurar otros ajustes de la supervisión.

Emplear la supervisión de la temperatura del refrigerante	<u>No</u> • Sí
---	----------------

6.10.1. Supervisión de la temperatura del refrigerante

Para la temperatura del refrigerante se puede configurar un umbral que esté orientado a la temperatura del punto de rocío actual (compensación/discrepancia). La salida de conmutación de la supervisión de la temperatura del refrigerante puede advertir de condensaciones de agua en el sistema o activar medidas correctivas adecuadas.

Umbral

Umbral = temperatura del punto de rocío + compensación

Configure en qué casos se debe conservar la **compensación** recibida por objeto. Tenga en cuenta que el ajuste "Tras volver la tensión y tras la programación" no se debe utilizar para la primera puesta en marcha, ya que hasta la primera comunicación siempre se utilizan los ajustes por defecto (el ajuste mediante objetos se ignora).

Conservar	
la compensación recibida por objeto de comunicación	• <u>no</u> • tras volver la tensión • tras volver la tensión y tras la programación

En la primera puesta en marcha se debe predefinir una **compensación** que sea válida hasta la primera comunicación de una nueva compensación. Con el equipo ya puesto en marcha puede emplearse la última compensación comunicada.

La compensación establecida se mantiene hasta que se transmite un nuevo valor o una modificación. El valor actual se almacena para que se conserve si se corta la tensión y vuelva a estar disponible al retornar la tensión de servicio.

Compensación inicial en °C válido hasta la 1.ª comunicación	0...200; <u>30</u>
Incremento para cambio de compensación	0,1 °C • 0,2 °C • 0,3 °C • 0,4 °C • 0,5 °C • 1 °C • 2 °C • 3 °C • 4 °C • 5 °C
Configuración de la histéresis	en % • <u>absoluta</u>
Histéresis del umbral en % (en la configuración en %)	0 ... 50; <u>20</u>
Histéresis del umbral en 0,1 °C (en la configuración absoluta)	0 ... 1000; <u>50</u>
Envío del umbral	• <u>no enviar</u> • <u>cíclicamente</u> • en caso de modificación • en caso de modificación y cíclicamente
A partir de una modificación de (si se envía en caso de modificación)	<u>0,1 °C</u> • 0,2 °C • 0,5 °C • 1,0 °C • 2,0 °C • 5,0 °C
Ciclo de envío (cuando se envía cíclicamente)	5 s • <u>10 s</u> • 30 s • 1 min • ... • 2 h

Salida de conmutación

El retraso de conmutación de la salida se puede configurar mediante objetos o directamente como un parámetro.

Valor de la salida (U = umbral)	• 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>U por debajo = 0 U + hist. por encima = 1</u>
Retraso ajustable mediante objetos (en segundos)	<u>No</u> • Sí
Retraso de conmutación de 0 a 1 cuando se configura mediante objetos: válido hasta la 1.ª comunicación	<u>ninguno</u> • 1 s • 2 s • 5 s • 10 s • ... • 2 h
Retraso de conmutación de 1 a 0 cuando se configura mediante objetos: válido hasta la 1.ª comunicación	<u>ninguno</u> • 1 s • 2 s • 5 s • 10 s • ... • 2 h

La salida de conmutación envía	• <u>en caso de modificación</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 (solo cuando se envía cíclicamente)	<u>5 s</u> • 10 s • 30 s... • 2 h

Bloqueo

La salida de conmutación se puede bloquear 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 de bloqueo	• <u>Con valor 1: bloquear con valor 0: desbloquear</u> • Con valor 0: bloquear con valor 1: desbloquear
Valor del objeto de bloqueo antes de la 1.ª comunicación	<u>0</u> • 1
Comportamiento de la salida de conmutación	
Al bloquear	• <u>no enviar notificación</u> • enviar 0 • enviar 1
Al desbloquear (con 2 segundos de retraso de desbloqueo)	[En función del ajuste de "La salida de conmutación envía"]

El comportamiento de la salida de conmutación al desbloquear depende del valor del parámetro "La salida de conmutación envía" (véase "Salida de conmutación")

La salida de conmutación envía en caso de modificación	• no enviar notificación • enviar el estado de la salida de conmutación
La salida de conmutación envía en caso de modificación a 1	• no enviar notificación • si salida de conmutación = 1 → enviar 1
La salida de conmutación envía en caso de modificación a 0	• 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

6.11. Humedad absoluta

Sewi KNX AQS/TH-D capta el valor de humedad absoluta del aire y lo puede enviar al bus.

Emplear humedad absoluta	<u>No</u> • Sí
Comportamiento de envío	• <u>no enviar</u> • <u>cíclicamente</u> • en caso de modificación • en caso de modificación y cíclicamente
A partir de una modificación de (<i>si se envía en caso de modificación</i>)	0,1 g • 0,2 g • <u>0,5 g</u> • 1,0 g • 2,0 g • 5,0 g
Ciclo de envío (<i>cuando se envía cíclicamente</i>)	5 s • <u>10 s</u> • 30 s... • 2 h

6.12. Campo de confort

El **Sensor Sewi KNX AQS/TH-D** puede enviar una notificación al bus cuando se sale del campo de confort. Con ello se puede, por ejemplo, supervisar el cumplimiento de DIN 1946 (valores estándar) o también definir un campo de confort propio.

Emplear campo de confort	<u>No</u> • Sí
--------------------------	----------------

Predefina el **comportamiento de envío**, el **texto** para indicar un ambiente acogedor o desagradable y cuál debe ser el **valor del objeto**.

Comportamiento de envío	• <u>no enviar</u> • <u>cíclicamente</u> • en caso de modificación • en caso de modificación y cíclicamente
Texto para acogedor	[Texto libre máx. 14 caracteres]
Texto para desagradable	[Texto libre máx. 14 caracteres]
Valor del objeto	• <u>acogedor = 1</u> <u>desagradable = 0</u> • <u>acogedor = 0</u> <u>desagradable = 1</u>
Ciclo de envío (<i>cuando se envía cíclicamente</i>)	<u>5 s</u> • <u>10 s</u> • 30 s... • 2 h

Defina el campo de confort indicando los valores mínimos y máximos para la temperatura y la humedad. Los valores estándar indicados se corresponden con la norma DIN 1946

Temperatura máxima en °C (estándar 26 °C)	25 ... 40; <u>26</u>
Temperatura mínima en °C (estándar 20 °C)	10 ... 21; <u>20</u>
Humedad relativa máxima en % (estándar 65 %)	52 ... 90; <u>65</u>

Humedad relativa mínima en % (estándar 30 %)	10 ... 43; <u>30</u>
Humedad absoluta máxima en 0,1 g/kg (estándar 115 g/kg)	50 ... 200; <u>115</u>

Histéresis de la temperatura: 1 °C

Histéresis de la humedad relativa: 2 % HR

Histéresis de la humedad absoluta: 2 g/kg

6.13. Valor de medición de la presión atmosférica

Active, si es necesario, el objeto obstaculizante de la presión atmosférica. Indique a qué **altura** sobre el nivel del mar está instalado el equipo y si el valor de medición también se debe emitir como **presión barométrica** (véase *Informaciones sobre la presión atmosférica*).

Emplear objeto obstaculizante	<u>No</u> • Sí
Altura sobre el nivel del mar	-1000...10 000; <u>200</u>
Emitir también valor de medición como presión barométrica	<u>No</u> • Sí

Establezca el **comportamiento de envío** y active en caso necesario el **valor mínimo y máximo** (estos valores no se conservan después de un reseteo).

Comportamiento de envío del valor de medición	• <u>no enviar</u> • <u>cíclicamente</u> • en caso de modificación • en caso de modificación y cíclicamente
a partir de una modificación de (<i>si se envía en caso de modificación</i>)	<u>10 Pa</u> • 20 Pa • 50 Pa • 100 Pa • 200 Pa • 500 Pa
Ciclo de envío (<i>cuando se envía cíclicamente</i>)	5 s ... 2 h; <u>1 min</u>
Utilizar valor mínimo y máximo	<u>No</u> • Sí

En función del valor medido para la presión atmosférica se puede enviar un **objeto de texto**. Establezca el comportamiento de envío e introduzca el texto.

Comportamiento de envío del objeto de texto	• <u>no enviar</u> • <u>cíclicamente</u> • en caso de modificación • en caso de modificación y cíclicamente
Texto para rango de presión normal	
< 98 000 Pa (p. ej., el tiempo es tormentoso)	tormentoso
98 000...100 000 Pa (p. ej., el tiempo es lluvioso)	lluvioso
100 000...102 000 Pa (p. ej., el tiempo es variable)	variable

102 000...104 000 Pa (p. ej., el tiempo es soleado)	soleado
< 104 000 Pa (p. ej., el tiempo es muy seco)	muy seco
Ciclo de envío (cuando se envía cíclicamente)	5 s ... 2 h; <u>1 min</u>

Informaciones sobre la presión atmosférica

La unidad de presión atmosférica es el pascal (Pa).

1 Pa = 0,01 hPa = 0,01 mbar

La presión atmosférica se indica como "presión atmosférica normal" o como "presión barométrica". La presión atmosférica normal designa la presión compensada por la altura o la temperatura. La presión atmosférica barométrica es la presión que mide directamente el sensor (sin compensación).

Presión atmosférica (en Pa)	Significado	Tendencia meteorológica
hasta 98 000 Pa	muy baja	tormentoso
98 000 ... 100 000 Pa	baja	lluvioso
100 000 ... 102 000 Pa	normal	variable
102 000 ... 104 000 Pa	alta	soleado
a partir de 104 000 Pa	muy alta	muy seco

6.14. Umbrales de presión atmosférica

Active los umbrales de presión atmosférica necesarios. A continuación se muestran los menús para configurar otros ajustes de los umbrales.

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

6.14.1. Umbral de presión atmosférica 1-4

Umbral

Configure en qué casos se deben conservar los umbrales y los tiempos de retraso recibidos por cada objeto. El parámetro solo se tiene en cuenta cuando el valor/ajuste por objeto inferior está activado. Tenga en cuenta que el ajuste "Tras volver la tensión y programación" no se debe utilizar para la primera puesta en marcha, ya que hasta la

primera comunicación siempre se utilizan los ajustes por defecto (el ajuste sobre los objetos se ignora).

Seleccione el tipo de valor de medición para el cálculo de umbrales (siehe *Valor de medición de la presión del aire*, página 77).

Conservar	
los umbrales y los retrasos recibidos por objeto de comunicación	• <u>no</u> • tras volver la tensión • tras volver la tensión y tras la programación
Tipo de valor de medición para cálculo de umbral	• <u>Presión de aire normal</u> • Presión del aire barométrica

Seleccione si se debe predefinir el umbral por parámetro o mediante un objeto de comunicación.

Definición de umbral por	<u>Parámetro</u> • Objetos de comunicación
--------------------------	--

Si se predefine el **umbral por parámetro**, se establece el valor.

Umbral en 10 Pa	3000 ... 11000; <u>10200</u>
-----------------	------------------------------

Si se predefine el **umbral por objeto de comunicación**, se establecen el valor inicial, la limitación de valor de objeto y el tipo de modificación del umbral.

Umbral inicial en 10 Pa válido hasta la 1.ª comunicación	3000 ... 11000; <u>10200</u>
Limitación del valor del objeto (mín.) en 10 Pa	<u>3000</u> ... 11000
Limitación del valor del objeto (máx.) en 10 Pa	3000 ... <u>11000</u>
Tipo de modificación del umbral	<u>Valor absoluto</u> • Aumento/disminución
ancho del paso (con cambio por aumento/disminución)	10 Pa • 20 Pa • <u>50 Pa</u> • 100 Pa • 200 Pa • 500 Pa

En ambos tipos de definiciones de umbral se ajusta la histéresis.

Ajuste de la histéresis	en % • <u>absoluto</u>
Histéresis en % (en relación con el umbral) (en la configuración en %)	0 ... 50; <u>20</u>
Histéresis en 10 Pa (en la configuración absoluta)	0 ... 11000; <u>100</u>

Salida de conmutación

Establezca qué valor de salida se indica en caso de umbral superado/no alcanzado. Ajuste el retraso para la activación y en qué casos se envía la salida de conmutación.

Salida en (U = umbral)	• <u>U por encima = 1</u> U - hist. por debajo = <u>0</u> • U por encima = 0 U - hist. por debajo = 1 • U por debajo = 1 U + hist. por encima = 0 • U por debajo = 0 U + hist. por encima = 1
Retrasos ajustables mediante objetos (en segundos)	<u>No</u> • Sí
Retraso de 0 a 1	<u>ninguna</u> • 1 s ... 2 h
Retraso de 1 a 0	<u>ninguna</u> • 1 s ... 2 h
Salida de conmutación envía	• <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 (cuando se envía cíclicamente)	<u>5 s</u> ... 2 h

Bloqueo

En caso necesario, active el bloqueo de la salida de conmutación y configure el significado de 1 o 0 en la entrada bloqueada y qué sucede al bloquearse.

Emplear bloqueo de la salida de conmutación	<u>No</u> • Sí
Evaluación del objeto bloqueado	• <u>Con valor 1: bloqueado</u> con valor 0: <u>desbloqueado</u> • Con valor 0: bloqueado con valor 1: <u>desbloqueado</u>
Valor del objeto de bloqueo antes de la 1ª comunicación	<u>0</u> • 1
Acción al bloquear	• <u>no enviar notificación</u> • 0 enviar • 1 enviar
Acción al desbloquear (con 2 segundos de retraso de desbloqueo)	[En función del ajuste para "salida de conmutación envía"]

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

La salida de conmutación envía en caso de modificación	no enviar notificación • Enviar el estado de la salida de conmutación
La salida de conmutación envía en caso de modificación a 1	no enviar notificación • si salida de conmutación = 1 → enviar 1

La salida de conmutación envía en caso de modificación a 0	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

6.15. Valor de medición de CO2

Elija si se debe enviar un **objeto obstaculizante** cuando el sensor tenga fallos.

Emplear objeto obstaculizante	<u>No</u> • Sí
-------------------------------	----------------

Con ayuda de la **compensación** se puede ajustar el valor de medición que se va a enviar.

Compensación en ppm	-100...100; <u>0</u>
---------------------	----------------------

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

Usar un valor de medición externo	<u>No</u> • Sí
Porcentaje del valor de medición externo en el valor de medición total	5 % • 10 % • ... • <u>50 %</u> • ... • 100 %
Comportamiento de envío para el valor de medición interno y total	• <u>no enviar</u> • cíclicamente • en caso de modificación • en caso de modificación y cíclicamente
A partir de una modificación de (respecto al último valor de medición) <i>(si se envía en caso de modificación)</i>	2 % • <u>5 %</u> • ... • 50 %
Ciclo de envío <i>(cuando se envía cíclicamente)</i>	5 s • <u>10 s</u> • ... • 2 h

El **valor de medición máximo** se puede guardar y enviar al bus. El valor de medición actual se puede restablecer mediante el objeto "Reseteo valor máximo CO2". Después del reseteo, el valor no se conserva.

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

6.16. Umbrales de CO2

Active los umbrales de CO2 necesarios. A continuación se muestran los menús para configurar otros ajustes de los umbrales.

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

300 ppm ... 1000 ppm: aire fresco
 1000 ppm ... 2000 ppm: aire usado
 1000 ppm = 0,1 %

6.16.1. Umbral 1, 2, 3, 4

Umbral

Configure en qué casos se deben conservar los **umbrales y tiempos de retraso** recibidos por objeto. El parámetro solo se tiene en cuenta cuando el ajuste por objeto está activado más abajo. Tenga en cuenta que el ajuste "Tras volver la tensión y tras la programación" no se debe utilizar para la primera puesta en marcha, ya que hasta la primera comunicación siempre se utilizan los ajustes por defecto (el ajuste mediante objetos se ignora).

Conservar	
los umbrales y los retrasos recibidos por objeto de comunicación	• <u>no</u> • tras volver la tensión • tras volver la tensión y tras la programación

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

Definición de umbral por parámetro:

Configure el umbral y la histéresis directamente.

Definición de umbral por	Parámetro • Objetos de comunicación
Umbral en ppm	0 ... 2000; <u>1200</u>

Definición de umbral por objeto de comunicación:

Predefina cómo recibe el bus el umbral. Básicamente se puede recibir un valor nuevo o solo una orden de 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 en el que se puede modificar el umbral (limitación del valor del objeto).

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

Definición de umbral por	Parámetro • Objetos de comunicación
Umbral inicial en 0,1 °C válido hasta la 1.ª comunicación	-300 ... 800; <u>200</u>
Limitación de valor de objeto (mín.) en ppm	<u>10</u> ...2000
Limitación de valor de objeto (máx.) en ppm	1...2000; <u>1000</u>
Tipo de modificación del umbral	<u>Valor absoluto</u> • Aumento/disminución
Incremento en ppm (con modificación por aumento/disminución)	1 • 2 • 5 • 10 • <u>20</u> • ... • 200

Configure la **histéresis** independientemente del tipo de definición del umbral.

Configuración de la histéresis	en % • <u>absoluta</u>
Histéresis en ppm	0...2000; <u>500</u>
Histéresis en % del umbral	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.

Valor de la salida (U = umbral)	• <u>U por encima = 1</u> U – hist. por debajo = <u>0</u> • <u>U por encima = 0</u> U – hist. por debajo = <u>1</u> • <u>U por debajo = 1</u> U + hist. por encima = <u>0</u> • <u>U por debajo = 0</u> U + hist. por encima = <u>1</u>
Retraso ajustable mediante objetos (en segundos)	<u>No</u> • Sí
Retraso de conmutación de 0 a 1 (cuando el retraso se configura mediante objetos: hasta la 1.ª comunicación)	<u>ninguno</u> • 1 s • 2 s • 5 s • 10 s • ... • 2 h
Retraso de conmutación de 1 a 0 (cuando el retraso se configura mediante objetos: hasta la 1.ª comunicación)	<u>ninguno</u> • 1 s • 2 s • 5 s • 10 s • ... • 2 h

La salida de conmutación envía	• <u>en caso de modificación</u> • <u>en caso de modificación a 1</u> • <u>en caso de modificación a 0</u> • <u>en caso de modificación y cíclicamente</u> • <u>en caso de modificación a 1 y cíclicamente</u> • <u>en caso de modificación a 0 y cíclicamente</u>
Ciclo (solo cuando se envía cíclicamente)	<u>5 s</u> • 10 s • 30 s... • 2 h

Bloqueo

La salida de conmutación se puede bloquear mediante un objeto.

Emplear bloqueo de la salida de conmutación	<u>No</u> • Sí
---	----------------

Una vez activado el bloqueo, establezca aquí los valores predeterminados de comportamiento de la salida durante el bloqueo.

Evaluación del objeto de bloqueo	• <u>Con valor 1: bloquear con valor 0: desbloquear</u> • <u>Con valor 0: bloquear con valor 1: desbloquear</u>
Valor del objeto de bloqueo antes de la 1.ª comunicación	<u>0</u> • 1
Comportamiento de la salida de conmutación	
Al bloquear	• <u>no enviar notificación</u> • enviar 0 • enviar 1
Al desbloquear (con 2 segundos de retraso de desbloqueo)	[En función del ajuste de "La salida de conmutación envía"]

El comportamiento de la salida de conmutación al desbloquear depende del valor del parámetro "La salida de conmutación envía" (véase "Salida de conmutación")

La salida de conmutación envía en caso de modificación	• no enviar notificación • enviar el estado de la salida de conmutación
La salida de conmutación envía en caso de modificación a 1	• no enviar notificación • si salida de conmutación = 1 → enviar 1
La salida de conmutación envía en caso de modificación a 0	• 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

6.17. 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	Sí • No
------------------	----------------

Control: aspectos generales

Con el **Sensor Sewi KNX AQS/TH-D** se puede controlar una ventilación de uno o dos niveles.

Tipo de control	• <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	• <u>1 = bloquear</u> 0 = desbloquear • 0 = bloquear <u>1 = desbloquear</u>
Valor del objeto de bloqueo antes de la 1ª comunicación	0 • <u>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	• <u>en caso de modificación</u> • en caso de modificación y cíclicamente
a partir de una modificación de (en ppm)	1...20; <u>2</u>
Ciclo (cuando se envía cíclicamente)	5 s • ... • <u>5 min</u> • ... • 2 h

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

Objeto(s) de estado envía(n)	• <u>en caso de modificación</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 (cuando se envía cíclicamente)	5 s • <u>10 s</u> • ... • 2 h

Valor de consigna del controlador

El valor de consigna se puede configurar por parámetro directamente en el programa de aplicación o predefinir por 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 • Objetos de comunicación
Valor de consigna en ppm	400...5000; <u>800</u>

Definición del valor de consigna por objeto de comunicación:

Predefina cómo recibe el bus el valor de consigna. Básicamente se puede recibir un valor nuevo o solo una orden de 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 del aire 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 para que se conserve si se corta la tensión y vuelva a estar disponible al retornar la tensión de servicio.

Definición de umbral por	Parámetro • Objetos de comunicación
Conservar el último valor comunicado	• <u>no</u> • tras volver la tensión • tras volver la tensión y tras la programación
Valor de consigna inicial en ppm válido hasta la 1.ª comunicación (no ocurre en caso de almacenar el valor de consigna tras la programación)	400... 2000; <u>800</u>
Limitación de valor de objeto (mín.) en 0,1 °C	400...2000; <u>400</u>
Limitación de valor de objeto (máx.) en 0,1 °C	400...2000; <u>1500</u>
Tipo de modificación del umbral	<u>Valor absoluto</u> • Aumento/disminución
Incremento en ppm (con modificación por aumento/disminución)	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 del valor de consigna entre 1er y 2.º nivel en ppm (solo para nivel 2)	100...2000; <u>400</u>
--	------------------------

Especifique con qué discrepancia del valor de consigna se alcanza la variable de control máxima, es decir, a partir de qué momento se utiliza la potencia máxima.

El tiempo de 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 largo, 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 las indicaciones del fabricante).

La variable de control máxima se alcanza con una diferencia entre el valor de consigna/real de (en ppm)	<u>100</u> ...2000
Tiempo de reajuste en minutos	1...255; <u>30</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	• <u>no envía nada</u> • envía un valor
Valor en % (cuando se envía un valor)	<u>0</u> ...100

6.18. Comparador de variables de control

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

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

6.18.1. Comparador de variables de control 1/2/3/4

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.

La salida indica	• Valor máximo • Valor mínimo • <u>Valor medio</u>
Utilizar entrada 1/2/3/4/5	No • <u>Sí</u>

La salida envía	• en caso de modificación de la salida • en caso de modificación de la salida y cíclicamente • al recibir un objeto de entrada • al recibir un objeto de entrada y cíclicamente
Ciclo de envío (cuando se envía cíclicamente)	5 s • 10 s • 30 s • ... • <u>5 min</u> • ... • 2 h
A partir de una modificación de (si se envía en caso de modificación)	1 % • 2 % • 5 % • <u>10 %</u> • 20 % • 25 % • 50 %
Evaluación del objeto de bloqueo	• con valor 1: bloquear con valor 0: <u>desbloquear</u> • con valor 0: bloquear con valor 1: desbloquear
Valor del objeto de bloqueo antes de la 1ª comunicación	0 • 1
Comportamiento de la salida de conmutación	
Al bloquear	• <u>no enviar notificación</u> • Enviar valor
Valor enviado en %	0 ... 100
al desbloquear, la salida envía (con 2 segundos de retraso de desbloqueo)	• <u>el valor actual</u> • el valor actual tras recibir un objeto

6.19. Calculador

Active el calculador multifuncional con el que se pueden modificar los datos de entrada mediante el cálculo, la consulta de una condición o la conversión del tipo de punto de datos. A continuación se muestran los menús para configurar otros ajustes de los umbrales.

Calculador 1/2/3/4/5/6/7/8	<u>No</u> • Sí
----------------------------	----------------

6.19.1. Calculador 1-8

Configure en qué casos se deben conservar los valores de entrada recibidos por cada objeto. Tenga en cuenta que el ajuste "Tras volver la tensión y programación" no se debe utilizar para la primera puesta en marcha, ya que hasta la primera comunicación siempre se utilizan los ajustes por defecto (el ajuste sobre los objetos se ignora).

Conservar	
los valores de entrada recibidos por objeto de comunicación	• <u>no</u> • tras volver la tensión • tras volver la tensión y tras la programación

Seleccione la función y configure el tipo de entrada y el valor inicial para la entrada 1 y la entrada 2.

Función (E = Entrada)	• Condición: $E1 = E2$ • Condición: $E1 > E2$ • Condición: $E1 \geq E2$ • Condición: $E1 < E2$ • Condición: $E1 \leq E2$ • Condición: $E1 - E2 \geq E3$ • Condición: $E2 - E1 \geq E3$ • Condición: $E1 - E2$ cantidad $\geq E3$ • Cálculo: $E1 + E2$ • Cálculo: $E1 - E2$ • Cálculo: $E2 - E1$ • Cálculo: $E1 - E2$ Cantidad • Cálculo: Salida 1 = $E1 \times X + Y$ Salida 2 = $E2 \times X + Y$ • Conversión: General
Tolerancia para comparación (con la condición $E1 = E2$)	0 ... 4.294.967.295
Tipo de entrada	[Posibilidades de selección dependientes de la función] • 1 bit • 1 byte (0...255) • 1 byte (0 %...100 %) • 1 byte (0°...360°) • 2 bytes, contador sin signo • 2 bytes, contador con signo • 2 bytes, punto decimal flotante • 4 bytes, contador sin signo • 4 bytes, contador con signo • 4 bytes, punto decimal flotante
Valor inicial E1 / E2 / E3	[El margen depende del tipo de entrada]

Condiciones

En la consulta de las condiciones se configura el tipo de salida y los valores de salida en diversas condiciones:

Tipo de salida	• 1 bit • 1 byte (0...255) • 1 byte (0 %...100 %) • 1 byte (0°...360°) • 2 bytes, contador sin signo • 2 bytes, contador con signo • 2 bytes, punto decimal flotante • 4 bytes, contador sin signo • 4 bytes, contador con signo • 4 bytes, punto decimal flotante
Valor de salida (en caso necesario, el valor de salida A1/A2)	

con condición cumplida	<u>0</u> [El margen depende del tipo de salida]
con condición incumplida	<u>0</u> [El margen depende del tipo de salida]
con superación del período de supervisión	<u>0</u> [El margen depende del tipo de salida]
con bloqueo	<u>0</u> [El margen depende del tipo de salida]

Configure el comportamiento de envío de la salida.

La salida envía	• <u>al cambiar</u> • en caso de cambio y después de reseteo • al cambiar y cíclicamente • al recibir un objeto de entrada • al recibir un objeto de entrada y cíclicamente
Tipo de cambio (solo si se envía en caso de modificación)	• <u>en cada cambio</u> • en caso de cambio a condición cumplida • en caso de cambio a condición no cumplida
Ciclo de envío (cuando se envía cíclicamente)	5 s ... 2 h; <u>10 s</u>

Configure qué texto se emite al cumplirse/no cumplirse una condición.

Texto con condición cumplida	[Texto libre (máx 14 caracteres)]
Texto con condición no cumplida	[Texto libre (máx 14 caracteres)]

Configure en caso necesario retrasos del envío.

Retraso del envío al cambiar con condición cumplida	<u>ninguna</u> • 1 s • ... • 2 h
Retraso del envío al cambiar con condición incumplida	<u>ninguna</u> • 1 s • ... • 2 h

Cálculos y conversión

En los cálculos y la conversión se configuran los valores de salida en diversas condiciones:

Valor de salida (en caso necesario A1/A2)	
con superación del período de supervisión	<u>0</u> [El margen depende del tipo de salida]
con bloqueo	<u>0</u> [El margen depende del tipo de salida]

Configure el comportamiento de envío de la salida.

La salida envía	• al cambiar • en caso de cambio y después de reseteo • al cambiar y cíclicamente • al recibir un objeto de entrada • al recibir un objeto de entrada y cíclicamente
cuando cambie más de (solo cuando en los cálculos se envía al producirse un cambio)	1 ... [El margen depende del tipo de entrada]
Ciclo de envío (cuando se envía cíclicamente)	5 s ... 2 h; <u>10 s</u>

En los **cálculos del formato de salida** $1 = E1 \times X + Y$ | **salida 2** $= E2 \times X + Y$ establezca las variantes X y Y. Las variables pueden tener un signo positivo o negativo, 9 caracteres antes y 9 caracteres después de la coma.

Fórmula para la salida A1: $A1 = E1 \times X + Y$	
X	<u>1,00</u> [entrada libre]
Y	<u>0,00</u> [entrada libre]
Fórmula para la salida A2: $A2 = E2 \times X + Y$	
X	<u>1,00</u> [entrada libre]
Y	<u>0,00</u> [entrada libre]

Otros ajustes para todas las fórmulas

Active si es necesario la supervisión de entrada. Configure qué entradas se supervisan, en qué ciclo se supervisan las entradas y qué valor debe tener el objeto "Estado de supervisión" cuando se sobrepasa el periodo de supervisión sin que se emita un mensaje de confirmación.

Utilizar supervisión de entrada	<u>No</u> • Sí
Supervisión de	• <u>E1</u> • E2 • E3 • E1 y E2 • E1 y E3 • E2 y E3 • E1, E2 y E3 [según la función]
Período de supervisión	5 s • ... • 2 h; <u>1 min</u>
Valor del objeto "Estado de supervisión" al superar el período	0 • <u>1</u>

Active en caso necesario el bloqueo del calculador y configure el significado de 1 o 0 en la entrada bloqueada y qué sucede al bloquearse.

Utilizar bloqueo	<u>No</u> • Sí
Evaluación del objeto bloqueado	• <u>Con valor 1: bloqueado</u> con valor 0: des-bloqueado • Con valor 0: bloqueado con valor 1: des-bloqueado
Valor antes del 1er comunicación	<u>0</u> • 1
Comportamiento de salida al bloquear	• <u>no enviar</u> • Enviar valor
al desbloquear	• como comportamiento de envío [véase arriba] • <u>enviar inmediatamente el valor actual</u>

6.20. Lógica

El equipo dispone de 16 entradas lógicas y de ocho puertas lógicas AND y OR.

Active las entradas lógicas y asigne valores de objeto hasta la 1ª comunicación.

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

Active las salidas lógicas necesarias.

Lógica AND

Lógica AND 1	<u>no activa</u> • activa
Lógica AND...	<u>no activa</u> • activa
Lógica AND 8	<u>no activa</u> • activa

Lógica OR

Lógica OR 1	<u>no activa</u> • activa
Lógica OR...	<u>no activa</u> • activa
Lógica OR 8	<u>no activa</u> • activa

6.20.1. Lógica AND 1-8 y lógica OR 1-8

Para la lógica AND y OR hay disponibles las mismas posibilidades de configuración.

Cada salida lógica puede enviar un objeto de 1 bit o dos objetos de 8 bits. Establezca qué envía la salida con la lógica = 1 y = 0.

1. / 2. / 3. / 4. Entrada	• <u>no usar</u> • Entrada lógica 1...16 • Entrada lógica 1...16 invertida • Todos los eventos de conmutación que el equipo pone a disposición (véase <i>Entradas de unión de la lógica AND/OR</i>)
Tipo de salida	• <u>un objeto de 1 bit</u> • dos objetos de 8 Bit

Cuando el **tipo de salida sea un objeto de 1 bit**, configure los valores de salida para varios estados.

Valor de salida si la lógica = 1	<u>1</u> • 0
Valor de salida si la lógica = 0	1 • <u>0</u>
Valor de salida si el bloqueo está activo	1 • <u>0</u>
Valor de salida si se sobrepasa el período de supervisión	1 • <u>0</u>

Cuando el **tipo de salida sea dos objetos de 8 bits**, configure el tipo de objeto y los valores de salida para varios estados.

Clase de objeto	• <u>Valor (0...255)</u> • Porcentaje (0...100 %) • Ángulo (0...360°) • Carga de escena (0...127)
Valor de salida del objeto A si la lógica = 1	0 ... 255 / 100 % / 360° / 127; <u>1</u>
Valor de salida del objeto B si la lógica = 1	0 ... 255 / 100 % / 360° / 127; <u>1</u>
Valor de salida del objeto A si la lógica = 0	0 ... 255 / 100 % / 360° / 127; <u>0</u>
Valor de salida del objeto B si la lógica = 0	0 ... 255 / 100 % / 360° / 127; <u>0</u>
Valor de salida del objeto A si el bloqueo está activo	0 ... 255 / 100 % / 360° / 127; <u>0</u>
Valor de salida del objeto B si el bloqueo está activo	0 ... 255 / 100 % / 360° / 127; <u>0</u>
Valor de salida del objeto A si se sobrepasa el período de supervisión	0 ... 255 / 100 % / 360° / 127; <u>0</u>
Valor de salida del objeto B si se sobrepasa el período de supervisión	0 ... 255 / 100 % / 360° / 127; <u>0</u>

Configure el comportamiento de envío de la salida.

comportamiento de envío	• en caso de modificación de lógica • 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 (cuando se envía cíclicamente)	5 s • <u>10 s</u> • ... • 2 h

Bloqueo

Active en caso necesario el bloqueo de la salida lógica y configure el significado de 1 o 0 en la entrada bloqueada y qué sucede al bloquearse.

Utilizar bloqueo	<u>No</u> • Sí
Evaluación del objeto bloqueado	• Con valor 1: bloqueado con valor 0: desbloqueado • Con valor 0: bloqueado con valor 1: desbloqueado
Valor del objeto de bloqueo antes de la 1ª comunicación	<u>0</u> • 1
Comportamiento de salida al bloquear	• <u>no enviar notificación</u> • Enviar valor de bloqueo [véase más arriba, Valor de salida si bloqueo activo]
al desbloquear (con 2 segundos de retraso de desbloqueo)	[enviar el valor para el estado de lógica actual]

Supervisión

Active si es necesario la supervisión de entrada. Configure qué entradas se deben supervisar, en qué ciclo se deben supervisar las entradas y qué valor debe tener el objeto "Estado de supervisión" cuando se sobrepasa el período de supervisión sin que se emita un mensaje de confirmación.

Utilizar supervisión de entrada	<u>No</u> • Sí
Supervisión de entrada	• 1 • 2 • 3 • 4 • 1 + 2 • 1 + 3 • 1 + 4 • 2 + 3 • 2 + 4 • 3 + 4 • 1 + 2 + 3 • 1 + 2 + 4 • 1 + 3 + 4 • 2 + 3 + 4 • <u>1 + 2 + 3 + 4</u>

Período de supervisión	5 s • ... • 2 h; <u>1 min</u>
Comportamiento de salida con superación del tiempo de supervisión	• <u>no enviar notificación</u> • Enviar valor de superación [= valor del parámetro "Período de supervisión"]

6.20.2. 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 temperatura ON

Fallo sensor de temperatura OFF

Fallo sensor de humedad ON

Fallo sensor de humedad OFF

Fallo sensor de presión ON

Fallo sensor de presión OFF

Fallo sensor de CO2 ON
Fallo sensor de CO2 OFF
SSalida de conmutación 1 temperatura
Salida de conmutación 1 temperatura invertida
Salida de conmutación 2 temperatura
Salida de conmutación 2 temperatura invertida
Salida de conmutación 3 temperatura
Salida de conmutación 3 temperatura invertida
Salida de conmutación 4 temperatura
Salida de conmutación 4 temperatura invertida
Salida de conmutación 1 humedad
Salida de conmutación 1 humedad invertida
Salida de conmutación 2 humedad
Salida de conmutación 2 humedad invertida
Salida de conmutación 3 humedad
Salida de conmutación 3 humedad invertida
Salida de conmutación 4 humedad
Salida de conmutación 4 humedad invertida
Salida de conmutación temperatura del refrigerante
Salida de conmutación temperatura del refrigerante invertida
La temperatura ambiental es acogedora
La temperatura ambiental es desagradable
Salida de conmutación 1 presión
Salida de conmutación 1 presión invertida
Salida de conmutación 2 presión
Salida de conmutación 2 presión invertida
Salida de conmutación 3 presión
Salida de conmutación 3 presión invertida
Salida de conmutación 4 presión
Salida de conmutación 4 presión invertida
Salida de conmutación 1 CO2
Salida de conmutación 1 CO2 invertida
Salida de conmutación 2 CO2
Salida de conmutación 2 CO2 invertida
Salida de conmutación 3 CO2
Salida de conmutación 3 CO2 invertida
Salida de conmutación 4 CO2
Salida de conmutación 4 CO2 invertida
Controlador de temperatura confort activo
Controlador de temperatura confort inactivo
Controlador de temperatura espera activo
Controlador de temperatura espera inactivo
Controlador de temperatura eco activo
Controlador de temperatura eco inactivo
Controlador de temperatura protección activo
Controlador de temperatura protección inactivo
Controlador de temperatura calefacción 1 activo
Controlador de temperatura calefacción 1 inactivo

Controlador de temperatura calefacción 2 activo
Controlador de temperatura calefacción 2 inactivo
Controlador de temperatura refrigeración 1 activo
Controlador de temperatura refrigeración 1 inactivo
Controlador de temperatura refrigeración 2 activo
Controlador de temperatura refrigeración 2 inactivo
Controlador de humedad deshumidificación 1 activo
Controlador de humedad deshumidificación 1 inactivo
Controlador de humedad deshumidificación 2 activo
Controlador de humedad deshumidificación 2 inactivo
Controlador de humedad humidificación activo
Controlador de humedad humidificación 1 inactivo
Controlador de CO2 ventilación 1 activo
Controlador de CO2 ventilación 1 inactivo
Controlador de CO2 ventilación 2 activo
Controlador de CO2 ventilación 2 inactivo

6.20.3. 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:

Salida de conmutación lógica AND 1
Salida de conmutación lógica AND 1 invertida
Salida de conmutación lógica AND 2
Salida de conmutación lógica AND 2 invertida
Salida de conmutación lógica AND 3
Salida de conmutación lógica AND 3 invertida
Salida de conmutación lógica AND 4
Salida de conmutación lógica AND 4 invertida
Salida de conmutación lógica AND 5
Salida de conmutación lógica AND 5 invertida
Salida de conmutación lógica AND 6
Salida de conmutación lógica AND 6 invertida
Salida de conmutación lógica AND 7
Salida de conmutación lógica AND 7 invertida
Salida de conmutación lógica AND 8
Salida de conmutación lógica AND 8 invertida

