

# animeo KNX RS485 Motor Controller WM

## Manuel



Ref. 1860286



# Table des matières

<b>1</b>	<b>Première opération.....</b>	<b>4</b>
<b>2</b>	<b>Schéma électrique.....</b>	<b>4</b>
<b>3</b>	<b>Objets de communication .....</b>	<b>6</b>
3.1	Présentation des objets .....	6
3.1.1	Liste des objets .....	6
<b>4</b>	<b>Paramètres.....</b>	<b>31</b>
4.1	Réglages du Motor Controller.....	31
4.1.1	Index du menu « Motor Controller » .....	31
4.1.2	Index du menu « Moteur 1 » .....	32
4.2	Affectation de groupe.....	36
4.2.1	Index du menu « Affectation de groupe » .....	36
4.2.2	Index du menu « Commande de groupe 1 » .....	37
<b>5</b>	<b>Caractéristiques techniques .....</b>	<b>42</b>
<b>6</b>	<b>Généralités .....</b>	<b>43</b>
<b>7</b>	<b>Annexe .....</b>	<b>45</b>



Différents types de moteurs peuvent être utilisés et connectés au Motor Controller (contrôleur de moteurs) animeo KNX RS485.

Avant de connecter les moteurs au Motor Controller, assurez-vous que les fins de course des moteurs ont été réglées correctement.



Avant la mise en route, il est important de lire et de respecter les consignes de sécurité du présent manuel. La responsabilité de SOMFY concernant tout défaut ou dommage ne peut être engagée si ces derniers sont dus au non-respect des consignes d'utilisation (installation incorrecte, mauvaise utilisation, etc.). Seule une personne qualifiée (selon la norme VDE 0100) est autorisée à installer, contrôler et mettre en service l'installation. Effectuez tous les raccords sans tension. Prenez toutes les dispositions nécessaires pour éviter une mise sous tension involontaire.

L'installation des produits Somfy doit uniquement être effectuée dans des endroits faciles d'accès. Si la maintenance et les réparations ne peuvent être effectuées du fait d'un problème d'accès (revêtement de sol de grande dimension collé, installation derrière des lampes ou une façade, etc.), les frais supplémentaires qui en découleront ne sauront être imputables au vendeur.

Des modifications techniques pourront être apportées.



Le Motor Controller KNX RS485 est un contrôleur de moteurs mural qui permet de contrôler jusqu'à 18 moteurs, de manière individuelle ou par groupes.

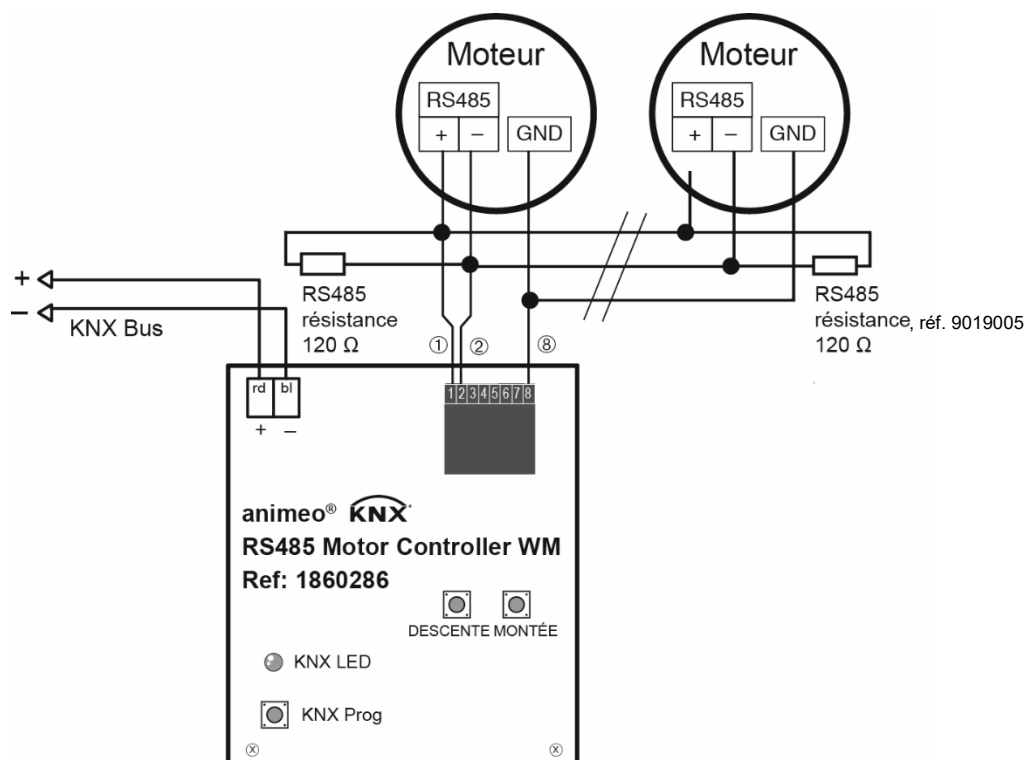
Les moteurs RS485 peuvent être branchés grâce à un boîtier de jonctions RS485. 9019004. Différents types de moteurs sont compatibles.

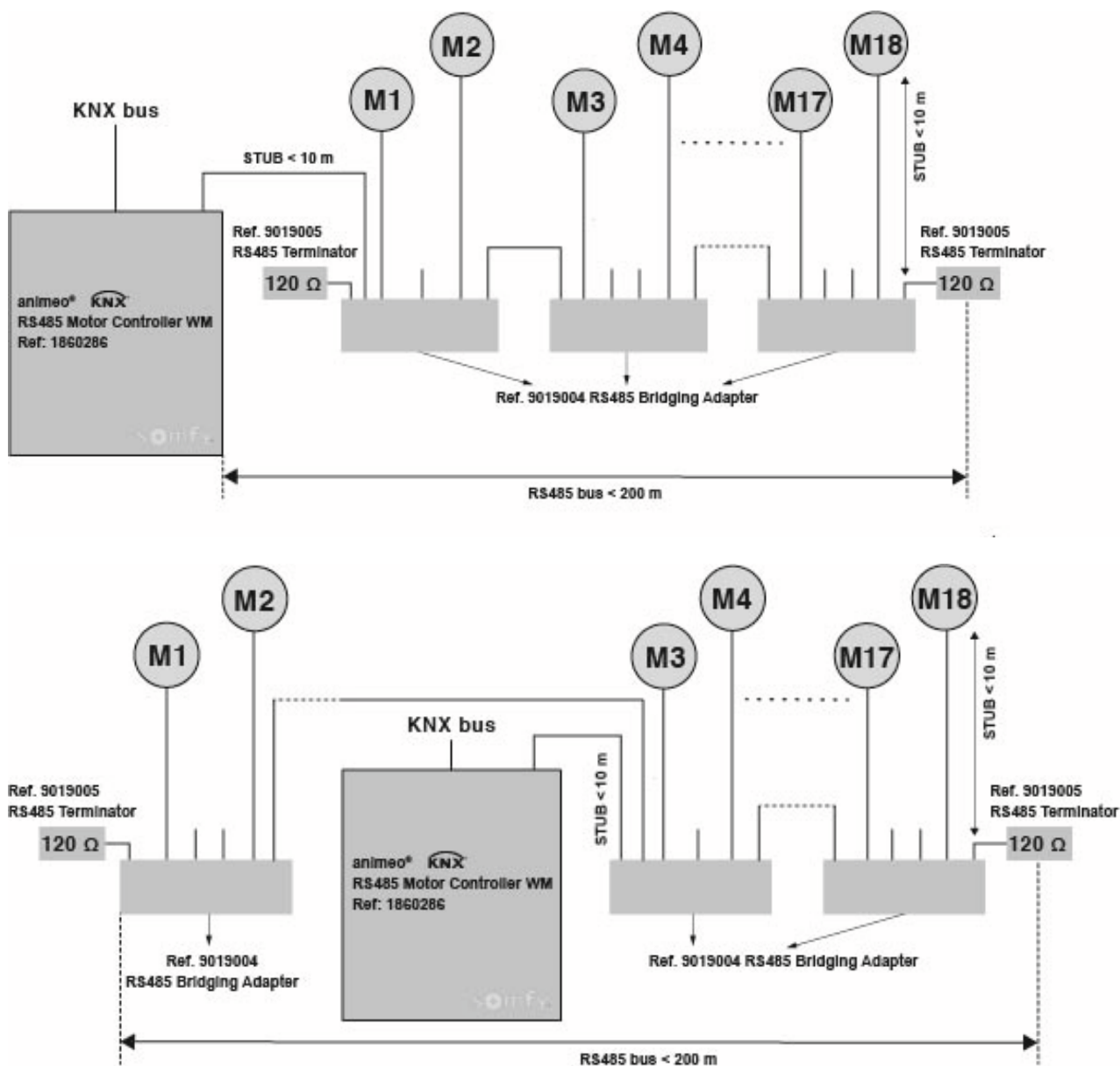
Compatible avec tous les moteurs Somfy SDN.

## 1 Première opération

1. Les stores doivent être montés et les fins de course haute et basse **doivent être** réglées (voir le schéma de câblage). Les réglages des limites des moteurs peuvent être effectués à l'aide du logiciel de configuration SDN.
2. Associez tous les moteurs via le bus RS485 et connectez-les au Motor Controller.
3. Mettez les moteurs sous tension.
4. Connectez l'alimentation électrique au Motor Controller (bus KNX).
5. Après avoir patienté pendant env. 30 secondes, tous les moteurs peuvent être commandés au moyen des boutons-poussoirs du Motor Controller.
6. Vérifiez les fins de course et le sens de marche. Ils peuvent être réglés ultérieurement via ETS si nécessaire.
7. Créez le projet ETS et téléchargez-le.
8. Après avoir patienté env. 1 minute après le téléchargement, le Motor Controller est opérationnel.

## 2 Schéma électrique





Connexion au		Câble	Paire torsadée	Longueur max.
Bus RS485	Prise jack modulaire 8P4C (RJ45)	Min. : 4 x 2 x 0,5 mm/24 AWG	Paire torsadée blindée requise, impédance 100 $\Omega$ (-10 $\Omega$ /+30 $\Omega$ ), CAT5-FTP recommandée, suivant les directives Somfy RS485 (voir le document "SDN Bus Wiring Guide" dans la section Réseau numérique Somfy Digital Network (RS485) à la page <a href="http://www.somfy.com/projects/downloads">www.somfy.com/projects/downloads</a> )	200 m
Bus KNX		2 x 0,8 mm/20 AWG	Requis, selon les directives de topologie KNX	-

## 3 Objets de communication

### 3.1 Présentation des objets

Un maximum de 450 objets de communication sont disponibles, mais ceux-ci ne peuvent pas être utilisés au même moment.

△ 480 groupes d'adresses peuvent être associés au maximum.

#### 3.1.1 Liste des objets

N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
1	<b>Moteur 1 Demande de position</b>	1 bit	1.017	Si un télégramme avec la valeur « 1 » ou « 0 » est reçu sur cet objet de communication, la position d'état actuelle est envoyée au bus (objet 2).
2	Moteur 1 Retour d'information position	1 octet	5.001	Sur cet objet de communication, la position actuelle (direction HAUT/BAS) du store est envoyée au bus basé sur la durée de déplacement programmée. Le type d'informations (à la demande, changement d'état, cyclique) est défini dans les paramètres ETS. Pour 18 moteurs connectés, ce temps peut atteindre jusqu'à 5 secondes. "0" = MONTÉE / "100" = DESCENTE
3	Moteur 1 Retour d'information lamelles	1 octet	5.001	Cet objet de communication transmet l'angle actuel (Fermé/orienté) du store au bus en fonction de la durée d'orientation des lames programmée. Le type d'information (à la demande, changement d'état, cyclique) est défini dans les paramètres ETS. Pour 18 moteurs connectés, ce temps peut atteindre jusqu'à 5 secondes. « 100 » = lames max. fermées / « 0 » = lames max. ouvertes (standard) ou « 0 » = lames max. fermées / « 100 » = lames max. ouvertes
4	Moteur 1 Fin de course haute	1 bit	1.001	Via cet objet de communication, un télégramme avec la valeur « 1 » est envoyé si la position de fin de course haute est atteinte. Lorsque le store quitte sa position de fin de course haute, un télégramme de valeur « 0 » est envoyé. Les positions de fin de course haute et basse résultent des durées de déplacement paramétrées.
5	Moteur 1 Fin de course basse	1 bit	1.001	Via cet objet de communication, un télégramme avec la valeur « 1 » est envoyé une fois que la position de fin de course basse est atteinte. Lorsque le store quitte sa position de fin de course basse, un télégramme de valeur « 0 » est envoyé. Les positions de fin de course haute et basse résultent des durées de déplacement paramétrées.
6	Moteur 1 Demande retour d'information d'erreur	1 bit	1.001	Via cet objet de communication, un télégramme est envoyé si une erreur moteur survient. Une erreur survient lorsqu'une commande de déplacement a été envoyée au moteur, mais que le moteur ne se déplace pas.

N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
				La valeur envoyée de cet objet de communication dépend des sélections effectuées dans les paramètres ETS. • 1/0 (1 = erreur, 0 = aucune erreur) ou • 0/1 (0 = erreur, 1 = aucune erreur)
7	Moteur 1 Numéro d'identification	4 octets	12.*	Écriture : 0 → Va et vient bref 1-255 → Déplacer vers position Lecture : Lecture de l'ID correspondant au moteur RS485 qui est enregistré dans la mémoire du Motor Controller. (Voir chapitre 4.1.2 – 2. Numéro d'identification moteur).
8	Moteur 1 Cycles	4 octets	12.001	Lecture du nombre de cycles de déplacement du moteur.
9	Moteur 1 Retour d'information de sécurité	1 Bit	1.001	Si le mode sécurité est actif, l'objet est à "1" = On. Si le mode sécurité est inactif, l'objet est à "0" = Off. Si la valeur change, elle sera envoyée sur le bus.
10	Moteur 1 Retour d'information du mode automatique	1 Bit	1.001	Si le mode automatique est actif, l'objet est à "1" = On. Si le mode automatique est inactif, l'objet est à "0" = Off. Si la valeur change, elle sera envoyée sur le bus.
11	Moteur 1 Retour d'information du mode manuel	1 Bit	1.001	Si le mode manuel est actif, l'objet est à "1" = On. Si le mode manuel est inactif, l'objet est à "0" = Off. Si la valeur change, elle sera envoyée sur le bus.
12	<b>Moteur 2 Demande de position</b>	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 1 pour le moteur 1
13	Moteur 2 Demande retour d'information position	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 2 pour le moteur 1
14	Moteur 2 Retour d'information lamelles	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 3 pour le moteur 1
15	Moteur 2 Fin de course haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 4 pour le moteur 1
16	Moteur 2 Fin de course basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 5 pour le moteur 1
17	Moteur 2 Retour d'information d'erreur	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 6 pour le moteur 1
18	Moteur 2 Numéro d'identification	4 octets	12.*	Voir la description d'objet num. 7 pour le moteur 1
19	Moteur 2 Cycles	4 octets	12.001	Voir la description d'objet num. 8 pour le moteur 1
20	Moteur 2 Retour d'information de sécurité	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 9 pour le moteur 1
21	Moteur 2 Retour d'information du mode automatique	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 10 pour le moteur 1

N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
22	Motor 2 Retour d'information du mode manuel	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 11 pour le moteur 1
23	<b>Moteur 3 Demande de position</b>	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 1 pour le moteur 1
24	Moteur 3 Demande retour d'information position	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 2 pour le moteur 1
25	Moteur 3 Demande retour d'information lamelles	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 3 pour le moteur 1
26	Moteur 3 Fin de course haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 4 pour le moteur 1
27	Moteur 3 Fin de course basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 5 pour le moteur 1
28	Moteur 3 Retour d'information d'erreur	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 6 pour le moteur 1
29	Moteur 3 Numéro d'identification	4 octets	12.*	Voir la description d'objet num. 7 pour le moteur 1
30	Moteur 3 Cycles	4 octets	12.001	Voir la description d'objet num. 8 pour le moteur 1
31	Motor 3 Retour d'information de sécurité	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 9 pour le moteur 1
32	Motor 3 Retour d'information du mode automatique	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 10 pour le moteur 1
33	Motor 3 Retour d'information du mode manuel	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 11 pour le moteur 1
34	<b>Moteur 4 Demande de position</b>	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 1 pour le moteur 1
35	Moteur 4 Demande retour d'information position	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 2 pour le moteur 1
36	Moteur 4 Retour d'information lamelles	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 3 pour le moteur 1
37	Moteur 4 Fin de course haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 4 pour le moteur 1
38	Moteur 4 Fin de course basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 5 pour le moteur 1
39	Moteur 4 Retour d'information d'erreur	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 6 pour le moteur 1
40	Moteur 4 Numéro d'identification	4 octets	12.*	Voir la description d'objet num. 7 pour le moteur 1
41	Moteur 4 Cycles	4 octets	12.001	Voir la description d'objet num. 8 pour le moteur 1
42	Motor 4 Retour d'information de sécurité	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 9 pour le moteur 1
43	Motor 4 Retour d'information du mode automatique	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 10 pour le moteur 1
44	Motor 4 Retour d'information du mode manuel	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 11 pour le moteur 1



N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
45	<b>Moteur 5 Demande de position</b>	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 1 pour le moteur 1
46	Moteur 5 Demande retour d'information position	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 2 pour le moteur 1
47	Moteur 5 Retour d'information lamelles	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 3 pour le moteur 1
48	Moteur 5 Fin de course haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 4 pour le moteur 1
49	Moteur 5 Fin de course basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 5 pour le moteur 1
50	Moteur 5 Retour d'information d'erreur	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 6 pour le moteur 1
51	Moteur 5 Numéro d'identification	4 octets	12.*	Voir la description d'objet num. 7 pour le moteur 1
52	Moteur 5 Cycles	4 octets	12.001	Voir la description d'objet num. 8 pour le moteur 1
53	Motor 5 Retour d'information de sécurité	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 9 pour le moteur 1
54	Motor 5 Retour d'information du mode automatique	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 10 pour le moteur 1
55	Motor 5 Retour d'information du mode manuel	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 11 pour le moteur 1
56	<b>Moteur 6 Demande de position</b>	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 1 pour le moteur 1
57	Moteur 6 Demande retour d'information position	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 2 pour le moteur 1
58	Moteur 6 Retour d'information lamelles	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 3 pour le moteur 1
59	Moteur 6 Fin de course haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 4 pour le moteur 1
60	Moteur 6 Fin de course basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 5 pour le moteur 1
61	Moteur 6 Retour d'information d'erreur	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 6 pour le moteur 1
62	Moteur 6 Numéro d'identification	4 octets	12.*	Voir la description d'objet num. 7 pour le moteur 1
63	Moteur 6 Cycles	4 octets	12.001	Voir la description d'objet num. 8 pour le moteur 1
64	Motor 6 Retour d'information de sécurité	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 9 pour le moteur 1
65	Motor 6 Retour d'information du mode automatique	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 10 pour le moteur 1
66	Motor 6 Retour d'information du mode manuel	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 11 pour le moteur 1
67	<b>Moteur 7 Demande de position</b>	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 1 pour le moteur 1

N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
68	Moteur 7 Demande retour d'information position	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 2 pour le moteur 1
69	Moteur 7 Retour d'information lamelles	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 3 pour le moteur 1
70	Moteur 7 Fin de course haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 4 pour le moteur 1
71	Moteur 7 Fin de course basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 5 pour le moteur 1
72	Moteur 7 Retour d'information d'erreur	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 6 pour le moteur 1
73	Moteur 7 Numéro d'identification	4 octets	12.*	Voir la description d'objet num. 7 pour le moteur 1
74	Moteur 7 Cycles	4 octets	12.001	Voir la description d'objet num. 8 pour le moteur 1
75	Motor 7 Retour d'information de sécurité	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 9 pour le moteur 1
76	Motor 7 Retour d'information du mode automatique	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 10 pour le moteur 1
77	Motor 7 Retour d'information du mode manuel	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 11 pour le moteur 1
78	<b>Moteur 8 Demande de position</b>	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 1 pour le moteur 1
79	Moteur 8 Demande retour d'information position	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 2 pour le moteur 1
80	Moteur 8 Retour d'information lamelles	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 3 pour le moteur 1
81	Moteur 8 Fin de course haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 4 pour le moteur 1
82	Moteur 8 Fin de course basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 5 pour le moteur 1
83	Moteur 8 Retour d'information d'erreur	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 6 pour le moteur 1
84	Moteur 8 Numéro d'identification	4 octets	12.*	Voir la description d'objet num. 7 pour le moteur 1
85	Moteur 8 Cycles	4 octets	12.001	Voir la description d'objet num. 8 pour le moteur 1
86	Motor 8 Retour d'information de sécurité	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 9 pour le moteur 1
87	Motor 8 Retour d'information du mode automatique	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 10 pour le moteur 1
88	Motor 8 Retour d'information du mode manuel	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 11 pour le moteur 1
89	<b>Moteur 9 Demande de position</b>	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 1 pour le moteur 1
90	Moteur 9 Demande retour d'information position	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 2 pour le moteur 1

N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
91	Moteur 9 Retour d'information lamelles	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 3 pour le moteur 1
92	Moteur 9 Fin de course haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 4 pour le moteur 1
93	Moteur 9 Fin de course basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 5 pour le moteur 1
94	Moteur 9 Retour d'information d'erreur	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 6 pour le moteur 1
95	Moteur 9 Numéro d'identification	4 octets	12.*	Voir la description d'objet num. 7 pour le moteur 1
96	Moteur 9 Cycles	4 octets	12.001	Voir la description d'objet num. 8 pour le moteur 1
97	Motor 9 Retour d'information de sécurité	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 9 pour le moteur 1
98	Motor 9 Retour d'information du mode automatique	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 10 pour le moteur 1
99	Motor 9 Retour d'information du mode manuel	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 11 pour le moteur 1
100	<b>Moteur 10 Demande de position</b>	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 1 pour le moteur 1
101	Moteur 10 Demande retour d'information position	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 2 pour le moteur 1
102	Moteur 10 Retour d'information lamelles	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 3 pour le moteur 1
103	Moteur 10 Fin de course haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 4 pour le moteur 1
104	Moteur 10 Fin de course basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 5 pour le moteur 1
105	Moteur 10 Retour d'information d'erreur	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 6 pour le moteur 1
106	Moteur 10 Numéro d'identification	4 octets	12.*	Voir la description d'objet num. 7 pour le moteur 1
107	Moteur 10 Cycles	4 octets	12.001	Voir la description d'objet num. 8 pour le moteur 1
108	Motor 10 Retour d'information de sécurité	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 9 pour le moteur 1
109	Motor 10 Retour d'information du mode automatique	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 10 pour le moteur 1
110	Motor 10 Retour d'information du mode manuel	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 11 pour le moteur 1
111	<b>Moteur 11 Demande de position</b>	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 1 pour le moteur 1
112	Moteur 11 Demande retour d'information position	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 2 pour le moteur 1
113	Moteur 11 Retour d'information lamelles	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 3 pour le moteur 1

N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
114	Moteur 11 Fin de course haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 4 pour le moteur 1
115	Moteur 11 Fin de course basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 5 pour le moteur 1
116	Moteur 11 Retour d'information d'erreur	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 6 pour le moteur 1
117	Moteur 11 Numéro d'identification	4 octets	12.*	Voir la description d'objet num. 7 pour le moteur 1
118	Moteur 11 Cycles	4 octets	12.001	Voir la description d'objet num. 8 pour le moteur 1
119	Motor 11 Retour d'information de sécurité	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 9 pour le moteur 1
120	Motor 11 Retour d'information du mode automatique	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 10 pour le moteur 1
121	Motor 11 Retour d'information du mode manuel	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 11 pour le moteur 1
122	<b>Moteur 12 Demande de position</b>	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 1 pour le moteur 1
123	Moteur 12 Demande retour d'information position	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 2 pour le moteur 1
124	Moteur 12 Retour d'information lamelles	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 3 pour le moteur 1
125	Moteur 12 Fin de course haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 4 pour le moteur 1
126	Moteur 12 Fin de course basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 5 pour le moteur 1
127	Moteur 12 Retour d'information d'erreur	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 6 pour le moteur 1
128	Moteur 12 Numéro d'identification	4 octets	12.*	Voir la description d'objet num. 7 pour le moteur 1
129	Moteur 12 Cycles	4 octets	12.001	Voir la description d'objet num. 8 pour le moteur 1
130	Motor 12 Retour d'information de sécurité	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 9 pour le moteur 1
131	Motor 12 Retour d'information du mode automatique	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 10 pour le moteur 1
132	Motor 12 Retour d'information du mode manuel	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 11 pour le moteur 1
133	<b>Moteur 13 Demande de position</b>	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 1 pour le moteur 1
134	Moteur 13 Demande retour d'information position	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 2 pour le moteur 1
135	Moteur 13 Retour d'information lamelles	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 3 pour le moteur 1
136	Moteur 13 Fin de course haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 4 pour le moteur 1

N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
137	Moteur 13 Fin de course basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 5 pour le moteur 1
138	Moteur 13 Retour d'information d'erreur	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 6 pour le moteur 1
139	Moteur 13 Numéro d'identification	4 octets	12.*	Voir la description d'objet num. 7 pour le moteur 1
140	Moteur 13 Cycles	4 octets	12.001	Voir la description d'objet num. 8 pour le moteur 1
141	Motor 13 Retour d'information de sécurité	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 9 pour le moteur 1
142	Motor 13 Retour d'information du mode automatique	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 10 pour le moteur 1
143	Motor 13 Retour d'information du mode manuel	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 11 pour le moteur 1
144	<b>Moteur 14 Demande de position</b>	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 1 pour le moteur 1
145	Moteur 14 Demande retour d'information position	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 2 pour le moteur 1
146	Moteur 14 Retour d'information lamelles	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 3 pour le moteur 1
147	Moteur 14 Fin de course haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 4 pour le moteur 1
148	Moteur 14 Fin de course basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 5 pour le moteur 1
149	Moteur 14 Retour d'information d'erreur	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 6 pour le moteur 1
150	Moteur 14 Numéro d'identification	4 octets	12.*	Voir la description d'objet num. 7 pour le moteur 1
151	Moteur 14 Cycles	4 octets	12.001	Voir la description d'objet num. 8 pour le moteur 1
152	Motor 14 Retour d'information de sécurité	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 9 pour le moteur 1
153	Motor 14 Retour d'information du mode automatique	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 10 pour le moteur 1
154	Motor 14 Retour d'information du mode manuel	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 11 pour le moteur 1
155	<b>Moteur 15 Demande de position</b>	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 1 pour le moteur 1
156	Moteur 15 Demande retour d'information position	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 2 pour le moteur 1
157	Moteur 15 Retour d'information lamelles	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 3 pour le moteur 1
158	Moteur 15 Fin de course haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 4 pour le moteur 1
159	Moteur 15 Fin de course basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 5 pour le moteur 1

N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
160	Moteur 15 Retour d'information d'erreur	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 6 pour le moteur 1
161	Moteur 15 Numéro d'identification	4 octets	12.*	Voir la description d'objet num. 7 pour le moteur 1
162	Moteur 15 Cycles	4 octets	12.001	Voir la description d'objet num. 8 pour le moteur 1
163	Motor 15 Retour d'information de sécurité	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 9 pour le moteur 1
164	Motor 15 Retour d'information du mode automatique	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 10 pour le moteur 1
165	Motor 15 Retour d'information du mode manuel	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 11 pour le moteur 1
166	<b>Moteur 16 Demande de position</b>	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 1 pour le moteur 1
167	Moteur 16 Demande retour d'information position	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 2 pour le moteur 1
168	Moteur 16 Retour d'information lamelles	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 3 pour le moteur 1
169	Moteur 16 Fin de course haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 4 pour le moteur 1
170	Moteur 16 Fin de course basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 5 pour le moteur 1
171	Moteur 16 Retour d'information d'erreur	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 6 pour le moteur 1
172	Moteur 16 Numéro d'identification	4 octets	12.*	Voir la description d'objet num. 7 pour le moteur 1
173	Moteur 16 Cycles	4 octets	12.001	Voir la description d'objet num. 8 pour le moteur 1
174	Motor 16 Retour d'information de sécurité	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 9 pour le moteur 1
175	Motor 16 Retour d'information du mode automatique	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 10 pour le moteur 1
176	Motor 16 Retour d'information du mode manuel	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 11 pour le moteur 1
177	<b>Moteur 17 Demande de position</b>	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 1 pour le moteur 1
178	Moteur 17 Demande retour d'information position	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 2 pour le moteur 1
179	Moteur 17 Retour d'information lamelles	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 3 pour le moteur 1
180	Moteur 17 Fin de course haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 4 pour le moteur 1
181	Moteur 17 Fin de course basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 5 pour le moteur 1
182	Moteur 17 Retour d'information d'erreur	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 6 pour le moteur 1

N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
183	Moteur 17 Numéro d'identification	4 octets	12.*	Voir la description d'objet num. 7 pour le moteur 1
184	Moteur 17 Cycles	4 octets	12.001	Voir la description d'objet num. 8 pour le moteur 1
185	Motor 17 Retour d'information de sécurité	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 9 pour le moteur 1
186	Motor 17 Retour d'information du mode automatique	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 10 pour le moteur 1
187	Motor 17 Retour d'information du mode manuel	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 11 pour le moteur 1
188	<b>Moteur 18 Demande de position</b>	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 1 pour le moteur 1
189	Moteur 18 Demande retour d'information position	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 2 pour le moteur 1
190	Moteur 18 Retour d'information lamelles	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 3 pour le moteur 1
191	Moteur 18 Fin de course haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 4 pour le moteur 1
192	Moteur 18 Fin de course basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 5 pour le moteur 1
193	Moteur 18 Retour d'information d'erreur	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 6 pour le moteur 1
194	Moteur 18 Numéro d'identification	4 octets	12.*	Voir la description d'objet num. 7 pour le moteur 1
195	Moteur 18 Cycles	4 octets	12.001	Voir la description d'objet num. 8 pour le moteur 1
196	Motor 18 Retour d'information de sécurité	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 9 pour le moteur 1
197	Motor 18 Retour d'information du mode automatique	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 10 pour le moteur 1
198	Motor 18 Retour d'information du mode manuel	1 Bit	1.001	Voir la description d'objet num. 11 pour le moteur 1
199	<b>Commande de groupe 1 Haut/Bas</b>	1 bit	1.008	Si cet objet de communication reçoit un télégramme avec la valeur « 0 », le store correspondant est relevé. Si le télégramme reçu a la valeur « 1 », le store correspondant passe descend.
200	Commande de groupe 1 Arrêt dédié	1 bit	1.007	Si le produit final est dans un processus de déplacement complet, il s'arrête à la réception d'un télégramme sur l'objet, quelle que soit la valeur du télégramme (« 0 » ou « 1 ») reçu. Si le produit final est à l'état passif, aucune action n'est exécutée à la réception d'un télégramme sur cet objet de communication.
	Commande de groupe 1 Pas/Arrêt	1 Bit	1.017	Avec le store vénitien : Si le vénitien est en mouvement, un télégramme de valeur 0 ou 1 stoppera le moteur. Si le vénitien est à l'arrêt, un télégramme de valeur 0 orientera pas à pas le vénitien en ouverture et un télégramme de valeur 1 en fermeture.



N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
				La durée des pas d'orientation est définie dans les paramètres ETS.
201	Commande de groupe 1 Position manuelle	1 octet	5.001	Si cet objet de communication reçoit un télégramme, le store approprié passe dans la position définie par la valeur reçue. "0" = HAUT "100" = BAS
202	Commande de groupe 1 Lamelles manuelle	1 octet	5.001	Si cet objet de communication reçoit un télégramme, le store approprié passe dans la position définie par la valeur reçue. « 100 » = lames max. fermées / « 0 » = lames max. ouvertes (standard) ou « 0 » = lames max. fermées / « 100 » = lames max. ouvertes
203	Commande de groupe 1 Position automatique	1 octet	5.001	Si cet objet de communication reçoit un télégramme, le store approprié passe dans la position définie par la valeur reçue. "0" = HAUT "100" = BAS
204	Commande de groupe 1 Lamelles automatique	1 octet	5.001	Si cet objet de communication reçoit un télégramme, le store approprié passe à l'angle défini par la valeur reçue. « 100 » = lames max. fermées / « 0 » = lames max. ouvertes (standard) ou « 0 » = lames max. fermées / « 100 » = lames max. ouvertes
205	Commande de groupe 1 Position intermédiaire 1 (IP1)	1 bit	1.008	Si cet objet de communication reçoit un télégramme de valeur « 1 », le store se déplace en position intermédiaire 1 qui a été configurée par l'inverseur local ou paramétrée dans les paramètres ETS. La dernière position qui a été configurée est active. Si cet objet de communication reçoit un télégramme de valeur « 0 », le store se place en fin de course haute.
206	Commande de groupe 1 Position intermédiaire 2 (IP2)	1 bit	1.008	Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 1 », le store correspondant se déplace pour atteindre la position intermédiaire 2 (IP2) définie dans les paramètres ETS. Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 0 », le store correspondant se place en fin de course haute.
207	Commande de groupe 1 Priorité Basse	1 bit	1.001	Si cet objet de communication reçoit un télégramme de valeur « 1 », le store se déplace dans la position définie dans les paramètres ETS. Si l'objet de communication reçoit un télégramme de valeur « 0 », aucune action n'est exécutée. Cette action sera exécutée sur le store uniquement en sélectionnant « Restaurer la position précédente après la sécurité (oui) » dans les paramètres ETS. Si cet objet de communication est actif via un télégramme de valeur « 1 » et si l'objet de communication 208 (position de sécurité, haute priorité) reçoit alors un télégramme de valeur « 1 », le store se déplace dans la position configurée dans les



N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
				paramètres ETS (position de sécurité, haute priorité).
208	Commande de groupe 1 Priorité Haute	1 bit	1.001	Si cet objet de communication reçoit un télégramme de valeur « 1 », le store se déplace dans la position définie dans les paramètres ETS. Si l'objet de communication reçoit un télégramme de valeur « 0 », aucune action n'est exécutée. Cette action sera exécutée sur le store uniquement en sélectionnant « Restaurer la position précédente après la sécurité (oui) » dans les paramètres ETS. Si lors de la désactivation de l'objet de communication 208 pour la priorité haute, l'objet de communication 207 pour la priorité basse est actif (« 1 »), les stores se déplacent dans la position paramétrée pour la priorité basse.
209	Commande de groupe 1 Blocage des fonctions	1 bit	1.001	Si cet objet de communication reçoit un télégramme de valeur « 1 », la fonction sélectionnée dans les paramètres ETS sera verrouillée pour le store. Si cet objet de communication reçoit un télégramme avec la valeur « 0 », la fonction pour le store sera de nouveau activée.
210	Commande de groupe 1 Priorité mode Automatique/Manuel	1 bit	1.001	Cet objet de communication permet d'accorder la priorité à la fonction automatique ou à la fonction manuelle. Si cet objet de communication reçoit un télégramme avec la valeur « 1 », la priorité de la fonction automatique est active pour le store. Si cet objet de communication reçoit un télégramme avec la valeur « 0 », les priorités de fonction manuelle sont actives pour le store.
211	Commande de groupe 1 Retour au mode prioritaire	1 bit	1.017	Si cet objet de communication reçoit un télégramme avec la valeur « 1 » ou « 0 », la priorité appropriée pour le store est réinitialisée. La priorité de fonction automatique ou la priorité de fonction manuelle est ensuite de nouveau activée. La priorité active dépend de l'objet de communication qui est actif et/ou de la priorité sélectionnée dans les paramètres ETS.
212	Commande de groupe 1 Commandes automatiques	1 Bit	1.003	Cet objet de communication permet de contrôler des commandes/fonctions automatiques. Elle n'est disponible que si l'option "Automatique contrôlée par objet" est sélectionnée pour le paramètre "Fonctions automatiques/manuelles". La commande automatique sera activée par défaut. En désactivant l'objet, toutes les commandes automatiques sont bloquées mais enregistrées, et en l'activant à nouveau, la dernière commande automatique sera exécutée et toutes les commandes automatiques seront activées.
213	<b>Commande de groupe 2 Haut/Bas</b>	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 199 pour le Commande de groupe 1
214	Commande de groupe 2 Dedicated Stop	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 200 pour le Commande de groupe 1
	Commande de groupe 2 Pas/Arrête	1 Bit	1.017	

N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
215	Commande de groupe 2 Position manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 201 pour le Com- mande de groupe 1
216	Commande de groupe 2 Lamelles manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 202 pour le Com- mande de groupe 1
217	Commande de groupe 2 Position automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 203 pour le Com- mande de groupe 1
218	Commande de groupe 2 Lamelles automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 204 pour le mo- teur 1
219	Commande de groupe 2 Position intermédiaire 2 (IP2)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 205 pour le Com- mande de groupe 1
220	Commande de groupe 2 Position intermédiaire 2 (IP2)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 206 pour le Com- mande de groupe 1
221	Commande de groupe 2 Priorité Basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 207 pour le Com- mande de groupe 1
222	Commande de groupe 2 Priorité Haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 208 pour le Com- mande de groupe 1
223	Commande de groupe 2 Blocage des fonctions	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 209 pour le Com- mande de groupe 1
224	Commande de groupe 2 Priorité mode Automa- tique/Manuel	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 210 pour le Com- mande de groupe 1
225	Commande de groupe 2 Retour au mode prioritaire	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 211 pour le Com- mande de groupe 1
226	Commande de groupe 2 Commandes automatiques	1 Bit	1.003	Voir la description d'objet num. 212 pour le Com- mande de groupe 1
227	<b>Commande de groupe 3 Haut/Bas</b>	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 199 pour le Com- mande de groupe 1
228	Commande de groupe 3 Dedicated Stop	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 200 pour le Com- mande de groupe 1
	Commande de groupe 3 Step/Stop	1 Bit	1.017	
229	Commande de groupe 3 Position manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 201 pour le Com- mande de groupe 1
230	Commande de groupe 3 Lamelles manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 202 pour le Com- mande de groupe 1
231	Commande de groupe 3 Position automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 203 pour le Com- mande de groupe 1
232	Commande de groupe 3 Lamelles automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 204 pour le mo- teur 1
233	Commande de groupe 3 Position intermédiaire 1 (IP1)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 205 pour le Com- mande de groupe 1

N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
234	Commande de groupe 3 Position intermédiaire 2 (IP2)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 206 pour le Com- mande de groupe 1
235	Commande de groupe 3 Priorité Basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 207 pour le Com- mande de groupe 1
236	Commande de groupe 3 Priorité Haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 208 pour le Com- mande de groupe 1
237	Commande de groupe 3 Blocage des fonctions	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 209 pour le Com- mande de groupe 1
238	Commande de groupe 3 Priorité mode Automa- tique/Manuel	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 210 pour le Com- mande de groupe 1
239	Commande de groupe 3 Retour au mode prioritaire	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 211 pour le Com- mande de groupe 1
240	Commande de groupe 3 Commandes automatiques	1 Bit	1.003	Voir la description d'objet num. 212 pour le Com- mande de groupe 1
241	<b>Commande de groupe 4 Haut/Bas</b>	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 199 pour le Com- mande de groupe 1
242	Commande de groupe 4 Dedicated Stop  Commande de groupe 4 Pas/Arrête	1 bit  1 Bit	1.017  1.017	Voir la description d'objet num. 200 pour le Com- mande de groupe 1
243	Commande de groupe 4 Position manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 201 pour le Com- mande de groupe 1
244	Commande de groupe 4 Lamelles manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 202 pour le Com- mande de groupe 1
245	Commande de groupe 4 Position automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 203 pour le Com- mande de groupe 1
246	Commande de groupe 4 Lamelles automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 204 pour le mo- teur 1
247	Commande de groupe 4 Position intermédiaire 1 (IP1)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 205 pour le Com- mande de groupe 1
248	Commande de groupe 4 Position intermédiaire 2 (IP2)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 206 pour le Com- mande de groupe 1
249	Commande de groupe 4 Priorité Basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 207 pour le Com- mande de groupe 1
250	Commande de groupe 4 Priorité Haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 208 pour le Com- mande de groupe 1
251	Commande de groupe 4 Blocage des fonctions	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 209 pour le Com- mande de groupe 1
252	Commande de groupe 4 Priorité mode Automa- tique/Manuel	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 210 pour le Com- mande de groupe 1

N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
253	Commande de groupe 4 Retour au mode prioritaire	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 211 pour le Com- mande de groupe 1
254	Commande de groupe 4 Commandes automatiques	1 Bit	1.003	Voir la description d'objet num. 212 pour le Com- mande de groupe 1
255	<b>Commande de groupe 5 Haut/Bas</b>	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 199 pour le Com- mande de groupe 1
256	Commande de groupe 5 Dedicated Stop	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 200 pour le Com- mande de groupe 1
	Commande de groupe 5 Pas/Arrête	1 Bit	1.017	
257	Commande de groupe 5 Position manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 201 pour le Com- mande de groupe 1
258	Commande de groupe 5 Lamelles manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 202 pour le Com- mande de groupe 1
259	Commande de groupe 5 Position automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 203 pour le Com- mande de groupe 1
260	Commande de groupe 5 Lamelles automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 204 pour le mo- teur 1
261	Commande de groupe 5 Position intermédiaire 1 (IP1)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 205 pour le Com- mande de groupe 1
262	Commande de groupe 5 Position intermédiaire 2 (IP2)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 206 pour le Com- mande de groupe 1
263	Commande de groupe 5 Priorité Basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 207 pour le Com- mande de groupe 1
264	Commande de groupe 5 Priorité Haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 208 pour le Com- mande de groupe 1
265	Commande de groupe 5 Blocage des fonctions	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 209 pour le Com- mande de groupe 1
266	Commande de groupe 5 Priorité mode Automa- tique/Manuel	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 210 pour le Com- mande de groupe 1
267	Commande de groupe 5 Retour au mode prioritaire	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 211 pour le Com- mande de groupe 1
268	Commande de groupe 5 Commandes automatiques	1 Bit	1.003	Voir la description d'objet num. 212 pour le Com- mande de groupe 1
269	<b>Commande de groupe 6 Haut/Bas</b>	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 199 pour le Com- mande de groupe 1
270	Commande de groupe 6 Dedicated Stop	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 200 pour le Com- mande de groupe 1
	Commande de groupe 6 Step/Stop	1 Bit	1.017	
271	Commande de groupe 6 Position manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 201 pour le Com- mande de groupe 1

N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
272	Commande de groupe 6 Lamelles manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 202 pour le Com- mande de groupe 1
273	Commande de groupe 6 Position automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 203 pour le Com- mande de groupe 1
274	Commande de groupe 6 Lamelles automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 204 pour le mo- teur 1
275	Commande de groupe 6 Position intermédiaire 1 (IP1)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 205 pour le Com- mande de groupe 1
276	Commande de groupe 6 Position intermédiaire 2 (IP2)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 206 pour le Com- mande de groupe 1
277	Commande de groupe 6 Priorité Basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 207 pour le Com- mande de groupe 1
278	Commande de groupe 6 Priorité Haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 208 pour le Com- mande de groupe 1
279	Commande de groupe 6 Blocage des fonctions	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 209 pour le Com- mande de groupe 1
280	Commande de groupe 6 Priorité mode Automa- tique/Manuel	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 210 pour le Com- mande de groupe 1
281	Commande de groupe 6 Retour au mode prioritaire	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 211 pour le Com- mande de groupe 1
282	Commande de groupe 6 Commandes automatiques	1 Bit	1.003	Voir la description d'objet num. 212 pour le Com- mande de groupe 1
283	<b>Commande de groupe 7 Haut/Bas</b>	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 199 pour le Com- mande de groupe 1
284	Commande de groupe 7 Dedicated Stop	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 200 pour le Com- mande de groupe 1
	Commande de groupe 7 Pas/Arrête	1 Bit	1.017	
285	Commande de groupe 7 Position manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 201 pour le Com- mande de groupe 1
286	Commande de groupe 7 Lamelles manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 202 pour le Com- mande de groupe 1
287	Commande de groupe 7 Position automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 203 pour le Com- mande de groupe 1
288	Commande de groupe 7 Lamelles automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 204 pour le mo- teur 1
289	Commande de groupe 7 Position intermédiaire 1 (IP1)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 205 pour le Com- mande de groupe 1
290	Commande de groupe 7 Position intermédiaire 2 (IP2)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 206 pour le Com- mande de groupe 1

N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
291	Commande de groupe 7 Priorité Basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 207 pour le Com- mande de groupe 1
292	Commande de groupe 7 Priorité Haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 208 pour le Com- mande de groupe 1
293	Commande de groupe 7 Blocage des fonctions	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 209 pour le Com- mande de groupe 1
294	Commande de groupe 7 Priorité mode Automa- tique/Manuel	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 210 pour le Com- mande de groupe 1
295	Commande de groupe 7 Retour au mode prioritaire	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 211 pour le Com- mande de groupe 1
296	Commande de groupe 7 Commandes automatiques	1 Bit	1.003	Voir la description d'objet num. 212 pour le Com- mande de groupe 1
297	<b>Commande de groupe 8 Haut/Bas</b>	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 199 pour le Com- mande de groupe 1
298	Commande de groupe 8 Dedicated Stop	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 200 pour le Com- mande de groupe 1
	Commande de groupe 8 Pas/Arrête	1 Bit	1.017	
299	Commande de groupe 8 Position manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 201 pour le Com- mande de groupe 1
300	Commande de groupe 8 Lamelles manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 202 pour le Com- mande de groupe 1
301	Commande de groupe 8 Position automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 203 pour le Com- mande de groupe 1
302	Commande de groupe 8 Lamelles automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 204 pour le mo- teur 1
303	Commande de groupe 8 Position intermédiaire 1 (IP1)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 205 pour le Com- mande de groupe 1
304	Commande de groupe 8 Position intermédiaire 2 (IP2)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 206 pour le Com- mande de groupe 1
305	Commande de groupe 8 Priorité Basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 207 pour le Com- mande de groupe 1
306	Commande de groupe 8 Priorité Haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 208 pour le Com- mande de groupe 1
307	Commande de groupe 8 Blocage des fonctions	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 209 pour le Com- mande de groupe 1
308	Commande de groupe 8 Priorité mode Automa- tique/Manuel	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 210 pour le Com- mande de groupe 1
309	Commande de groupe 8 Retour au mode prioritaire	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 211 pour le Com- mande de groupe 1
310	Commande de groupe 8 Commandes automatiques	1 Bit	1.003	Voir la description d'objet num. 212 pour le Com- mande de groupe 1



N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
311	<b>Commande de groupe 9 Haut/Bas</b>	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 199 pour le Com- mande de groupe 1
312	Commande de groupe 9 Dedicated Stop	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 200 pour le Com- mande de groupe 1
	Commande de groupe 9 Pas/Arrête	1 Bit	1.017	
313	Commande de groupe 9 Position manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 201 pour le Com- mande de groupe 1
314	Commande de groupe 9 Lamelles manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 202 pour le Com- mande de groupe 1
315	Commande de groupe 9 Position automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 203 pour le Com- mande de groupe 1
316	Commande de groupe 9 Lamelles automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 204 pour le mo- teur 1
317	Commande de groupe 9 Position intermédiaire 1 (IP1)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 205 pour le Com- mande de groupe 1
318	Commande de groupe 9 Position intermédiaire 2 (IP2)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 206 pour le Com- mande de groupe 1
319	Commande de groupe 9 Priorité Basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 207 pour le Com- mande de groupe 1
320	Commande de groupe 9 Priorité Haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 208 pour le Com- mande de groupe 1
321	Commande de groupe 9 Blocage des fonctions	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 209 pour le Com- mande de groupe 1
322	Commande de groupe 9 Priorité mode Automa- tique/Manuel	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 210 pour le Com- mande de groupe 1
323	Commande de groupe 9 Retour au mode prioritaire	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 211 pour le Com- mande de groupe 1
324	Commande de groupe 9 Commandes automatiques	1 Bit	1.003	Voir la description d'objet num. 212 pour le Com- mande de groupe 1
325	<b>Commande de groupe 10 Haut/Bas</b>	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 199 pour le Com- mande de groupe 1
326	Commande de groupe 10 Dedicated Stop	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 200 pour le Com- mande de groupe 1
	Commande de groupe 10 Pas/Arrête	1 Bit	1.017	
327	Commande de groupe 10 Position manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 201 pour le Com- mande de groupe 1
328	Commande de groupe 10 Lamelles manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 202 pour le Com- mande de groupe 1
329	Commande de groupe 10 Position automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 203 pour le Com- mande de groupe 1

N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
330	Commande de groupe 10 Lamelles automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 204 pour le mo- teur 1
331	Commande de groupe 10 Position intermédiaire 1 (IP1)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 205 pour le Com- mande de groupe 1
332	Commande de groupe 10 Position intermédiaire 2 (IP2)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 206 pour le Com- mande de groupe 1
333	Commande de groupe 10 Priorité Basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 207 pour le Com- mande de groupe 1
334	Commande de groupe 10 Priorité Haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 208 pour le Com- mande de groupe 1
335	Commande de groupe 10 Blocage des fonctions	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 209 pour le Com- mande de groupe 1
336	Commande de groupe 10 Priorité mode Automa- tique/Manuel	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 210 pour le Com- mande de groupe 1
337	Commande de groupe 10 Retour au mode prioritaire	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 211 pour le Com- mande de groupe 1
338	Commande de groupe 10 Commandes automatiques	1 Bit	1.003	Voir la description d'objet num. 212 pour le Com- mande de groupe 1
339	<b>Commande de groupe 11 Haut/Bas</b>	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 199 pour le Com- mande de groupe 1
340	Commande de groupe 11 Dedicated Stop  Commande de groupe 11 Pas/Arrête	1 bit  1 Bit	1.017  1.017	Voir la description d'objet num. 200 pour le Com- mande de groupe 1
341	Commande de groupe 11 Position manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 201 pour le Com- mande de groupe 1
342	Commande de groupe 11 Lamelles manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 202 pour le Com- mande de groupe 1
343	Commande de groupe 11 Position automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 203 pour le Com- mande de groupe 1
344	Commande de groupe 11 Lamelles automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 204 pour le mo- teur 1
345	Commande de groupe 11 Position intermédiaire 1 (IP1)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 205 pour le Com- mande de groupe 1
346	Commande de groupe 11 Position intermédiaire 2 (IP2)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 206 pour le Com- mande de groupe 1
347	Commande de groupe 11 Priorité Basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 207 pour le Com- mande de groupe 1
348	Commande de groupe 11 Priorité Haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 208 pour le Com- mande de groupe 1



N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
349	Commande de groupe 11 Blocage des fonctions	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 209 pour le Com- mande de groupe 1
350	Commande de groupe 11 Priorité mode Automa- tique/Manuel	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 210 pour le Com- mande de groupe 1
351	Commande de groupe 11 Retour au mode prioritaire	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 211 pour le Com- mande de groupe 1
352	Commande de groupe 11 Commandes automatiques	1 Bit	1.003	Voir la description d'objet num. 212 pour le Com- mande de groupe 1
353	<b>Commande de groupe 12 Haut/Bas</b>	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 199 pour le Com- mande de groupe 1
354	Commande de groupe 12 Dedicated Stop	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 200 pour le Com- mande de groupe 1
	Commande de groupe 12 Pas/Arrête	1 Bit	1.017	
355	Commande de groupe 12 Position manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 201 pour le Com- mande de groupe 1
356	Commande de groupe 12 Lamelles manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 202 pour le Com- mande de groupe 1
357	Commande de groupe 12 Position automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 203 pour le Com- mande de groupe 1
358	Commande de groupe 12 Lamelles automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 204 pour le mo- teur 1
359	Commande de groupe 12 Position intermédiaire 1 (IP1)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 205 pour le Com- mande de groupe 1
360	Commande de groupe 12 Position intermédiaire 2 (IP2)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 206 pour le Com- mande de groupe 1
361	Commande de groupe 12 Priorité Basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 207 pour le Com- mande de groupe 1
362	Commande de groupe 12 Priorité Haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 208 pour le Com- mande de groupe 1
363	Commande de groupe 12 Blocage des fonctions	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 209 pour le Com- mande de groupe 1
364	Commande de groupe 12 Priorité mode Automa- tique/Manuel	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 210 pour le Com- mande de groupe 1
365	Commande de groupe 12 Retour au mode prioritaire	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 211 pour le Com- mande de groupe 1
366	Commande de groupe 12 Commandes automatiques	1 Bit	1.003	Voir la description d'objet num. 212 pour le Com- mande de groupe 1
367	<b>Commande de groupe 13 Haut/Bas</b>	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 199 pour le Com- mande de groupe 1
368	Commande de groupe 13 Dedicated Stop	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 200 pour le Com- mande de groupe 1

N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
	Commande de groupe 13 Pas/Arrête	1 Bit	1.017	
369	Commande de groupe 13 Position manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 201 pour le Com- mande de groupe 1
370	Commande de groupe 13 Lamelles manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 202 pour le Com- mande de groupe 1
371	Commande de groupe 13 Position automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 203 pour le Com- mande de groupe 1
372	Commande de groupe 13 Lamelles automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 204 pour le mo- teur 1
373	Commande de groupe 13 Position intermédiaire 1 (IP1)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 205 pour le Com- mande de groupe 1
374	Commande de groupe 13 Position intermédiaire 2 (IP2)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 206 pour le Com- mande de groupe 1
375	Commande de groupe 13 Priorité Basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 207 pour le Com- mande de groupe 1
376	Commande de groupe 13 Priorité Haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 208 pour le Com- mande de groupe 1
377	Commande de groupe 13 Blocage des fonctions	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 209 pour le Com- mande de groupe 1
378	Commande de groupe 13 Priorité mode Automa- tique/Manuel	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 210 pour le Com- mande de groupe 1
379	Commande de groupe 13 Retour au mode prioritaire	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 211 pour le Com- mande de groupe 1
380	Commande de groupe 13 Commandes automatiques	1 Bit	1.003	Voir la description d'objet num. 212 pour le Com- mande de groupe 1
381	<b>Commande de groupe 14 Haut/Bas</b>	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 199 pour le Com- mande de groupe 1
382	Commande de groupe 14 Dedicated Stop	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 200 pour le Com- mande de groupe 1
	Commande de groupe 14 Pas/Arrête	1 Bit	1.017	
383	Commande de groupe 14 Position manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 201 pour le Com- mande de groupe 1
384	Commande de groupe 14 Lamelles manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 202 pour le Com- mande de groupe 1
385	Commande de groupe 14 Position automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 203 pour le Com- mande de groupe 1
386	Commande de groupe 14 Lamelles automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 204 pour le mo- teur 1
387	Commande de groupe 14 Position intermédiaire 1 (IP1)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 205 pour le Com- mande de groupe 1

N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
388	Commande de groupe 14 Position intermédiaire 2 (IP2)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 206 pour le Com- mande de groupe 1
389	Commande de groupe 14 Priorité Basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 207 pour le Com- mande de groupe 1
390	Commande de groupe 14 Priorité Haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 208 pour le Com- mande de groupe 1
391	Commande de groupe 14 Blocage des fonctions	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 209 pour le Com- mande de groupe 1
392	Commande de groupe 14 Priorité mode Automa- tique/Manuel	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 210 pour le Com- mande de groupe 1
393	Commande de groupe 14 Retour au mode prioritaire	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 211 pour le Com- mande de groupe 1
394	Commande de groupe 14 Commandes automatiques	1 Bit	1.003	Voir la description d'objet num. 212 pour le Com- mande de groupe 1
395	<b>Commande de groupe 15 Haut/Bas</b>	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 199 pour le Com- mande de groupe 1
396	Commande de groupe 15 Dedicated Stop  Commande de groupe 15 Pas/Arrête	1 bit  1 Bit	1.017  1.017	Voir la description d'objet num. 200 pour le Com- mande de groupe 1
397	Commande de groupe 15 Position manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 201 pour le Com- mande de groupe 1
398	Commande de groupe 15 Lamelles manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 202 pour le Com- mande de groupe 1
399	Commande de groupe 15 Position automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 203 pour le Com- mande de groupe 1
400	Commande de groupe 15 Lamelles automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 204 pour le mo- teur 1
401	Commande de groupe 15 Position intermédiaire 1 (IP1)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 205 pour le Com- mande de groupe 1
402	Commande de groupe 15 Position intermédiaire 2 (IP2)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 206 pour le Com- mande de groupe 1
403	Commande de groupe 15 Priorité Basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 207 pour le Com- mande de groupe 1
404	Commande de groupe 15 Priorité Haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 208 pour le Com- mande de groupe 1
405	Commande de groupe 15 Blocage des fonctions	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 209 pour le Com- mande de groupe 1
406	Commande de groupe 15 Priorité mode Automa- tique/Manuel	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 210 pour le Com- mande de groupe 1

N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
407	Commande de groupe 15 Retour au mode prioritaire	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 211 pour le Com- mande de groupe 1
408	Commande de groupe 15 Commandes automatiques	1 Bit	1.003	Voir la description d'objet num. 212 pour le Com- mande de groupe 1
409	<b>Commande de groupe 16 Haut/Bas</b>	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 199 pour le Com- mande de groupe 1
410	Commande de groupe 16 Dedicated Stop	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 200 pour le Com- mande de groupe 1
	Commande de groupe 16 Pas/Arrête	1 Bit	1.017	
411	Commande de groupe 16 Position manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 201 pour le Com- mande de groupe 1
412	Commande de groupe 16 Lamelles manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 202 pour le Com- mande de groupe 1
413	Commande de groupe 16 Position automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 203 pour le Com- mande de groupe 1
414	Commande de groupe 16 Lamelles automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 204 pour le mo- teur 1
415	Commande de groupe 16 Position intermédiaire 1 (IP1)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 205 pour le Com- mande de groupe 1
416	Commande de groupe 16 Position intermédiaire 2 (IP2)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 206 pour le Com- mande de groupe 1
417	Commande de groupe 16 Priorité Basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 207 pour le Com- mande de groupe 1
418	Commande de groupe 16 Priorité Haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 208 pour le Com- mande de groupe 1
419	Commande de groupe 16 Blocage des fonctions	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 209 pour le Com- mande de groupe 1
420	Commande de groupe 16 Priorité mode Automa- tique/Manuel	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 210 pour le Com- mande de groupe 1
421	Commande de groupe 16 Retour au mode prioritaire	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 211 pour le Com- mande de groupe 1
422	Commande de groupe 16 Commandes automatiques	1 Bit	1.003	Voir la description d'objet num. 212 pour le Com- mande de groupe 1
423	<b>Commande de groupe 17 Haut/Bas</b>	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 199 pour le Com- mande de groupe 1
424	Commande de groupe 17 Dedicated Stop	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 200 pour le Com- mande de groupe 1
	Commande de groupe 17 Pas/Arrête	1 Bit	1.017	
425	Commande de groupe 17 Position manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 201 pour le Com- mande de groupe 1

N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
426	Commande de groupe 17 Lamelles manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 202 pour le Com- mande de groupe 1
427	Commande de groupe 17 Position automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 203 pour le Com- mande de groupe 1
428	Commande de groupe 17 Lamelles automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 204 pour le mo- teur 1
429	Commande de groupe 17 Position intermédiaire 1 (IP1)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 205 pour le Com- mande de groupe 1
430	Commande de groupe 17 Position intermédiaire 2 (IP2)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 206 pour le Com- mande de groupe 1
431	Commande de groupe 17 Priorité Basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 207 pour le Com- mande de groupe 1
432	Commande de groupe 17 Priorité Haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 208 pour le Com- mande de groupe 1
433	Commande de groupe 17 Blocage des fonctions	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 209 pour le Com- mande de groupe 1
434	Commande de groupe 17 Priorité mode Automa- tique/Manuel	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 210 pour le Com- mande de groupe 1
435	Commande de groupe 17 Retour au mode prioritaire	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 211 pour le Com- mande de groupe 1
436	Commande de groupe 17 Commandes automatiques	1 Bit	1.003	Voir la description d'objet num. 212 pour le Com- mande de groupe 1
437	<b>Commande de groupe 18 Haut/Bas</b>	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 199 pour le Com- mande de groupe 1
438	Commande de groupe 18 Dedicated Stop  Commande de groupe 18 Pas/Arrête	1 bit  1 Bit	1.017  1.017	Voir la description d'objet num. 200 pour le Com- mande de groupe 1
439	Commande de groupe 18 Position manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 201 pour le Com- mande de groupe 1
440	Commande de groupe 18 Lamelles manuelle	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 202 pour le Com- mande de groupe 1
441	Commande de groupe 18 Position automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 203 pour le Com- mande de groupe 1
442	Commande de groupe 18 Lamelles automatique	1 octet	5.001	Voir la description d'objet num. 204 pour le mo- teur 1
443	Commande de groupe 18 Position intermédiaire 1 (IP1)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 205 pour le Com- mande de groupe 1
444	Commande de groupe 18 Position intermédiaire 2 (IP2)	1 bit	1.008	Voir la description d'objet num. 206 pour le Com- mande de groupe 1

N°	Nom de l'objet	Modèle	DPT_ID	Désignation
445	Commande de groupe 18 Priorité Basse	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 207 pour le Com- mande de groupe 1
446	Commande de groupe 18 Priorité Haute	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 208 pour le Com- mande de groupe 1
447	Commande de groupe 18 Blocage des fonctions	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 209 pour le Com- mande de groupe 1
448	Commande de groupe 18 Priorité mode Automa- tique/Manuel	1 bit	1.001	Voir la description d'objet num. 210 pour le Com- mande de groupe 1
449	Commande de groupe 18 Retour au mode prioritaire	1 bit	1.017	Voir la description d'objet num. 211 pour le Com- mande de groupe 1
450	Commande de groupe 18 Commandes automatiques	1 Bit	1.003	Voir la description d'objet num. 212 pour le Com- mande de groupe 1

## 4 Paramètres

Cette partie du manuel décrit les différentes options possibles pour chaque paramètre. Les réglages par défaut apparaissent en italique. Un maximum de paramètres est représenté sur les illustrations suivantes des fiches de paramétrage. En fonction du paramétrage, les objets inutiles sont désactivés.

### 4.1 Réglages du Motor Controller

#### 4.1.1 Index du menu « Motor Controller »

1.1.1 KNX RS485 Motor Controller 18 Moteurs > Motor Controller		
Motor Controller	Moteurs connectés	1
Moteur 1	Nombre de groupes utilisés	1
Affectation de groupe		
Commande de groupe 1		

Cette fiche permet d'indiquer le nombre de moteurs connectés au Motor Controller et le nombre de groupes à utiliser. Le nombre de moteur connecté dans ETS doit correspondre au nombre de moteur connecté sur le Motor Controller.

##### 1. Moteurs connectés

- Options :
- 1
  - 1 – 18

##### 2. Nombre de groupes utilisés

- Options :
- 1
  - 1 – 18

## 4.1.2 Index du menu « Moteur 1 »

Les réglages des moteurs sont décrits à titre d'exemple sur « Moteur 1 ». Selon le nombre de moteurs sélectionnés dans le menu « Motor Controller », les réglages doivent être effectués pour tous les autres moteurs (moteur 1....18).

--- KNX RS485 Motor Controller V2 > Moteur 1		
Motor Controller	Descriptif de l'applicatif moteur / emplacement	<input type="text" value="Text"/>
Moteur 1	Numéro d'identification moteur	<input type="text" value="Auto"/>
Affectation de groupe	-> Une valeur comprise entre 000000 et FFFFFF enregistre ou change le N° d'identification du moteur -> FFFFFF efface le N° d'identification du moteur et lance une découverte -> Tout autre renseignement ne changera pas le N° d'identification du moteur	
Moteur 2	Application avec lamelles	<input checked="" type="radio"/> Non <input type="radio"/> Oui
Affectation de groupe	Ajustement fin de course actuelle	<input type="text" value="Non"/>
Moteur 3	Sens de rotation	<input type="text" value="Inchangé"/>
Affectation de groupe	Position intermédiaire 1 (IP1)	<input type="text" value="0"/> %
Commande de groupe 1	Position intermédiaire 2 (IP2)	<input type="text" value="0"/> %
Commande de groupe 2	IP1 et IP2 pas activée! Pour activer entrer des valeurs > 0	
Commande de groupe 3	Retour d'information d'erreur	<input checked="" type="radio"/> Erreur (1), Pas d'erreur (0) <input type="radio"/> Erreur (0), Pas d'erreur (1)
	Retour d'information fin de course haute/basse	<input checked="" type="radio"/> Non <input type="radio"/> Oui
	Retour d'information position moteur	<input type="text" value="Aucun"/>

### 1. Descriptif de l'applicatif moteur / emplacement

Vous pouvez saisir ici le nom de l'emplacement du store, par ex. le numéro de fenêtre.

### 2. Numéro d'identification moteur

Vous pouvez saisir ici, ou supprimer, le numéro d'identification (ID) moteur. « Auto » permet d'utiliser l'un des numéros d'identification moteur détectés.

Si vous saisissez « FFFFFF », réinitialisez le champ sur « Auto » afin que le numéro d'identification moteur ne soit pas de nouveau supprimé au prochain téléchargement.

Pour communiquer individuellement avec un moteur via le bus SDN, il est de nécessaire de l'adresser avec son ID, par exemple pour un va et vient bref.

L'adresse du moteur est enregistrée dans le Motor Controller et, est liée aux objets KNX associés. Si un moteur enregistré n'est plus physiquement connecté au réseau SDN, l'adresse doit être remplacée. L'objet "Moteur Numéro d'identification" est utilisé pour lire et afficher l'ID enregistré dans le Motor Controller. Si cette adresse n'appartient à aucun moteur connecté, aucun moteur ne réagira.



### 3. Application avec lamelles

Si le produit installé est un store vénitien, choisissez « Oui ». Pour tout autre type de store, choisissez « Non ».

### 4. Ajustement fin de course actuelle

- Options :
- Non
  - Vers le haut
  - Vers le bas

Ce paramètre permet de changer la fin de course renseignée du moteur dans le sens montée ou descente. D'autres paramètres de menu s'ouvrent avec le paramètre « Vers le haut » ou « Vers le bas ».

**⚠** Avant de commencer à télécharger le paramètre ETS dans le Motor Controller KNX RS485, le store doit être dans la position de fin de course qui doit être changée/modifiée.

**⚠** Ce paramètre doit être uniquement utilisé pour effectuer les petits réglages des limites et ne doit jamais définir complètement les limites du moteur. Les limites de moteur doivent être réglées à l'aide du « logiciel de configuration SDN » ou de l'Outil de réglage RS485.

#### • Non

La fin de course ne sera pas réglée.

#### • Vers le haut

La fin de course est réglée vers le haut par la valeur de réglage dès que l'application est téléchargée via le logiciel ETS.

Ajustement fin de course actuelle Vers le haut

Déplacer fin de course par 10 incréments

Après téléchargement repasser en 'Non' afin d'éviter une modification involontaire!

**⚠** Si « Ajustement fin de course actuelle » est défini, vous devez redéfinir le paramètre sur « Non » pour éviter de changer à nouveau les fins de course !

#### • Vers le bas

La fin de course est réglée vers le bas par la valeur de réglage dès que l'application est téléchargée via le logiciel ETS.

Ajustement fin de course actuelle Vers le bas

Déplacer fin de course par 10 incréments

Après téléchargement repasser en 'Non' afin d'éviter une modification involontaire!

**⚠** Si « Ajustement fin de course actuelle » est défini, vous devez redéfinir le paramètre sur « Non » pour éviter de changer à nouveau les fins de course !

#### 4.1 Déplacer fin de course par

Options : 10 – 50 impulsions

Les fins de course des moteurs sont réajustées par incréments de 10 à 50 vers le haut ou vers le bas.

⚠ Différentes rotations sont possibles pour régler les fins de courses actuelles des 3 types de moteur :

Sonesse50 RS485 ou LT50 RS485  $\approx$  130 impulsions  
 Sonesse30 RS485  $\approx$  320 impulsions  
 Sonesse50 Ultra DC RS485  $\approx$  1680 impulsions

Les fins de course peuvent passer de 10 à 50 impulsions via ETS. Si la fin de course cible n'est pas atteinte, le paramètre doit être téléchargé de nouveau dans le Motor Controller.

#### 5. Sens de rotation

Options :

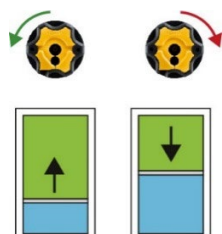
- Par défaut (sens antihoraire)
- Inversé (sens horaire)
- *Inchangé*

Si le volet roulant ne se déplace pas dans le sens souhaité, par ex. s'il se déplace vers le bas après une commande MONTÉE, vous pouvez télécharger le sens de déplacement en réglant « Inversé ».

##### • Par défaut (sens antihoraire)

Cela définit le sens de fonctionnement du moteur. Donc, si une commande MONTÉE est envoyée, le moteur se déplace dans un sens de rotation anti-horaire.

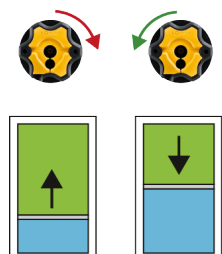
MONTÉE DESCENTE



##### • Inversé (sens horaire)

Cela définit le sens de fonctionnement du moteur. Donc, si une commande MONTÉE est envoyée, le moteur se déplace dans un sens de rotation horaire.

MONTÉE DESCENTE



##### • Inchangé

Aucun changement du sens de fonctionnement du moteur.

⚠ Si le « Sens de rotation » est défini, vous devez redéfinir le paramètre sur « Inchangé » pour éviter de changer à nouveau les sens de rotation !

## 6. Position intermédiaire 1 (IP1) et 2 (IP2)

- Options :
- 0
  - 1 – 99 %

Ces paramètres permettent de définir les positions intermédiaires 1 et 2. La valeur réglée en % fait référence à la durée de déplacement paramétrée du store. Pour désactiver IP1 et IP2, la valeur 0 doit être saisie. Lorsqu'une nouvelle fin de course est réglée (voir chapitre "Réglage de la fin de course réelle"), ou que le sens de rotation est modifié (voir chapitre "Sens de rotation"), le moteur efface ses positions intermédiaires. Après avoir téléchargé les nouvelles valeurs de la fin de course et du sens de rotation du moteur, il faut revenir en arrière et télécharger à nouveau ces derniers pour sécuriser les valeurs IP 1 et IP 2. Voir le tableau au chapitre 4.2.2 « Fonction automatique/manuelle ».

## 7. Retour d'information d'erreur

- Options :
- *Erreur (1), Pas d'erreur (0)*
  - Erreur (0), Pas d'erreur (1)

Ce paramètre permet de définir l'indication signalant si une erreur survient sur le moteur :

- 1/0 un télégramme avec la valeur « 1 » est envoyé si une erreur moteur survient (par ex. si le moteur est bloqué)
- 0/1 un télégramme avec la valeur « 0 » est envoyé si une erreur moteur survient

## 8. Retour d'information fin de course haute/basse

Pour sélectionner si le retour d'information fin de course haute/basse est actif depuis l'objet 4, respectivement, l'objet 5.

- Options :
- *Non*
  - Oui

## 9. Retour d'information position moteur

- Options :
- *Aucun*
  - Sur demande
  - Sur changement d'état
  - Cyclique

### • **Aucun**

Le retour d'information de position n'est pas activé.

### • **Sur demande**

La position actuelle des stores doit être demandée via l'objet 1. Le retour d'information sur la position sera envoyé à l'objet 2.

Si le produit porteur est un applicatif avec orientation des lames (par exemple, un store vénitien), le retour d'information sur l'angle des lames est également envoyé à l'objet 3.

### • **Changement de status**

La position actuelle du store est envoyée après chaque changement de position sur le bus. Celle-ci est envoyée au bus une fois le store arrivé à la position visée.

### • **Cyclique**

Cette option ouvre un paramètre supplémentaire (« Retour d'information durée du cycle ») qui permet de régler l'intervalle de temps pour l'envoi cyclique. Pour 18 moteurs connectés, ce temps peut atteindre jusqu'à 5 secondes.

## 10. Retour d'information temps de cycle

Ce paramètre définit l'intervalle de temps après lequel la position actuelle et l'angle des lamelles des stores sont envoyés sur le bus.

Le temps nécessaire au retour d'information des moteurs augmente en fonction du nombre de moteur connecté. Pour 18 moteurs connectés, ce temps peut atteindre jusqu'à 5 secondes.

- Options :
- 1 seconde
  - 5 secondes
  - 10 secondes
  - 20 secondes
  - 30 secondes
  - 1 minute
  - 5 minutes
  - 10 minutes
  - 20 minutes
  - 30 minutes
  - 60 minutes

## 4.2 Affectation de groupe

### 4.2.1 Index du menu « Affectation de groupe »

1.1.1 KNX RS485 Motor Controller 18 Moteurs > Affectation de groupe

Motor Controller	Associer le moteur aux commandes de groupe disponibles	
Moteur 1	Moteur 1 appartient à la	Commande de groupe 1 ▼
	Moteur 1 appartient à la	Choisir une commande de groupe disponible ▼

Affectation de groupe

Moteur 2
Affectation de groupe
Moteur 3
Affectation de groupe
Commande de groupe 1
Commande de groupe 2


Les réglages des affectations de groupes sont décrits à titre d'exemple sur « Moteur 1 ». Selon le nombre de moteurs sélectionné dans le menu « Motor Controller », les réglages doivent être effectués pour tous les autres moteurs (moteur 1....18).

## 1. Motor 1 appartient à la

Choisissez un Commande de groupe disponible :

- Options :
- *Commande de groupe 1*
  - Commande de groupe 2
  - Commande de groupe 3
  - Commande de groupe 4
  - Commande de groupe 5
  - Commande de groupe 6
  - Commande de groupe 7
  - Commande de groupe 8
  - Commande de groupe 9
  - Commande de groupe 10
  - Commande de groupe 11
  - Commande de groupe 12
  - Commande de groupe 13
  - Commande de groupe 14
  - Commande de groupe 15
  - Commande de groupe 16
  - Commande de groupe 17
  - Commande de groupe 18

Les commandes de groupe de chaque moteur peut être choisies en fonction du « nombre de groupes utilisés » sélectionné dans la fiche « Motor Controller ».

 Chaque moteur prend uniquement en charge 16 commandes de groupe.

Les applications de moteurs pour stores enrouleurs et stores vénitiens avec des fonction d'inclinaison ne doivent pas être mélangées dans des commandes de groupes communes. (Voir section 4.2.2.9).

### 4.2.2 Index du menu « Commande de groupe 1 »

Les réglages des commandes de groupe sont décrits à titre d'exemple sur « Commande de groupe 1 ». Selon le nombre de commandes de groupe sélectionné dans le menu « Commande de groupe », les réglages doivent être effectués pour toutes les autres commandes de groupe (Commande de groupe 1....18).

--- KNX RS485 Motor Controller V2 > Commande de groupe 1		
Motor Controller	Descriptif de la commande de groupe	Text
Moteur 1	Position de sécurité priorité basse	Ignorer sécurité
Affectation de groupe	Position de sécurité priorité haute	Fin de Course Haute
Moteur 2	Temps de surveillance cyclique	0 minutes
Affectation de groupe	Retour en position précédente après sécurité	<input checked="" type="radio"/> Non <input type="radio"/> Oui
Commande de groupe 1	Fonctions automatiques/manuelles	Aucune
	Réaction au retour d'alimentation du bus	Ignorer sécurité
	Impulsions du codeur par pas	1
	Pas/Arrête Object dépendance	PAS si tous les moteurs sont arrêtés
	Bloquer les commandes de lamelles automatiques	<input checked="" type="radio"/> Non <input type="radio"/> Oui
	Bloquer les commandes de position automatiques et IP2	<input checked="" type="radio"/> Non <input type="radio"/> Oui
	Bloquer les commandes manuelles et IP1	<input checked="" type="radio"/> Non <input type="radio"/> Oui
	Bloquer les commandes manuelles Pas/Arrête	<input checked="" type="radio"/> Non <input type="radio"/> Oui

### 1. Descriptif de la commande de groupe

Vous pouvez saisir ici le nom de l'emplacement de la Commande de groupe. Plusieurs stores peuvent être groupés et nommés, par ex. étage, façade, pièce.

### 2. Position de sécurité, priorité basse

- Options :
- Fin de course haute
  - Fin de course basse
  - Position intermédiaire 1 (IP1)
  - Position intermédiaire 1 (IP1)
  - *Ignorer sécurité*
  - Stop

Si cet objet de communication (objet 207) reçoit un télégramme avec la valeur « 1 », le store se déplace dans la position paramétrée dans les paramètres ETS.

Si cet objet de communication reçoit un télégramme de valeur « 0 », aucune action ne se produit.

Si la fonction « Restaurer la position précédente après la sécurité » est réglée sur « Oui », le store se déplace de nouveau sur la dernière position avant l'activation de cette position de priorité. Si un moteur est utilisé dans différents groupes (voir chapitre 4.2.1), les commandes de sécurité du Master Control doivent être associées à tous les groupes contenant ce moteur. Voir l'illustration au chapitre 7 Annexe


### 3. Position de sécurité, priorité haute


- Options :
- *Fin de course haute*
  - Fin de course basse
  - Ignorer sécurité
  - Stop

Si cet objet de communication reçoit un télégramme de valeur « 1 », (objet 208), le store se déplace dans la position paramétrée dans les paramètres ETS.

Si cet objet de communication reçoit un télégramme de valeur « 0 », aucune action ne se produit.


Si la fonction « Restaurer la position précédente après la sécurité » est réglée sur « Oui », le système vérifie si « Basse priorité » est active ou inactive. Si « Priorité basse » (valeur = « 1 ») est active, les stores se déplacent jusqu'à la « Position de sécurité, priorité basse » paramétrée (voir point précédent). Si « Priorité basse » (valeur = « 0 ») est inactive, le store retourne à la dernière position utilisée avant l'activation des priorités. Si un moteur est utilisé dans différents groupes (voir chapitre 4.2.1), les commandes de sécurité du Master Control doivent être associées à tous les groupes contenant le moteur. Voir le graphique au chapitre 7 Annexe

 Opération d'urgence : il est possible de contourner le mode de priorité de sécurité en utilisant les boutons-poussoirs locaux du Motor Controller.

 Ne croisez pas les commandes de groupe avec différentes fonctions de sécurité lorsqu'un moteur est intégré dans différentes commandes de groupe. Utilisez toujours la même fonction de sécurité pour toutes les commandes de groupe !

#### 4. Temps de surveillance cyclique en minutes (0–255)

Le temps de surveillance cyclique est actif dès qu'une valeur supérieure à « 0 » est saisie et fait référence aux objets de sécurité, basse et haute priorité.

 Avec un temps de surveillance cyclique actif, vous devez veiller à ce que le temps de l'émetteur cyclique soit inférieur d'env. 1/4 au temps de surveillance cyclique paramétré pour les objets de sécurité basse et haute priorité. Si la valeur prédéfinie « 0 » reste configurée, les objets de sécurité réagissent de manière stable aux valeurs « 1 » et « 0 ».

#### 5. Retour en position précédente après sécurité

**Si vous choisissez « Oui », à la fin de la fonction de sécurité, le store retournera à sa dernière position avant activation de la position prioritaire.**

#### 6. Fonctions automatiques/manuelles

- Options :
- *Aucune*
  - Priorité aux fonctions automatiques
  - Priorité aux fonctions manuelles
  - Automatique contrôlée par objet
  - Automatique contrôlée par objet, priorité manuelle

- **Aucune**

Les commandes de déplacement sont traitées par ordre d'arrivée.

- **Priorité Fonctions automatiques**

Dès lors qu'une commande automatique (1 bit ou 1 octet) intervient avant une commande manuelle (1 bit et 1 octet), toutes les commandes manuelles et la position intermédiaire 1 (objet 205) sont désactivées.

La commande envoyée à l'objet des positions intermédiaires 1/2 (objet 205/206) est également verrouillée (voir les commandes automatiques dans le tableau ci-dessus), une commande d'inclinaison (1 bit) peut cependant toujours être exécutée, dans les limites de la durée d'inclinaison paramétrée. Une réinitialisation de la priorité fonction automatique se produit lorsque l'objet « Réinitialisation priorité » (objet 211) reçoit « 1 » ou « 0 ». Le changement de la priorité Fonction automatique (valeur « 1 ») à la priorité Fonction manuelle (valeur « 0 ») se fait via l'objet correspondant (objet 210). Après un passage à la priorité correspondante, la priorité de la fonction repasse à son état initial. Cela signifie que pour les priorités de fonctions automatiques, les commandes manuelles ne seront de nouveau bloquées qu'après la prochaine commande automatique.

### • Priorité Fonctions manuelles

Dès lors qu'une commande manuelle (1 bit ou 1 octet) intervient avant une commande automatique (1 bit et 1 octet), toutes les commandes automatiques sont bloquées. Une commande manuelle est également générée via les entrées du bouton-poussoir local. Une réinitialisation de la priorité fonction manuelle se produit lorsque l'objet « Réinitialisation priorité » (objet 211) reçoit « 1 » ou « 0 ». Le changement de la priorité Fonction manuelle (valeur « 0 ») à la priorité Fonction automatique (valeur « 1 ») se fait via l'objet correspondant (objet 210). Après un passage à la priorité correspondante, la priorité de la fonction repasse à son état initial. Cela signifie que pour les priorités de fonctions automatiques, les commandes manuelles ne seront de nouveau verrouillées qu'après la prochaine commande automatique. Avec la priorité de fonction manuelle, l'utilisateur a la possibilité de désactiver les fonctions automatiques. Un minuteur permet par exemple de définir une période de confort pour l'utilisateur : À 8h, la priorité de fonction manuelle est activée via l'objet correspondant (210) et l'utilisateur peut choisir la position souhaitée à l'aide des fonctions manuelles jusqu'à ce que les priorités de fonctions automatiques soient actives vers 5h. Il est possible de passer à tout moment d'une priorité de fonction manuelle à une priorité de fonction automatique et inversement grâce à l'objet correspondant.

Réglages des paramètres	Commandes qui activent la fonction	Commandes bloquées après activation
Priorité aux fonctions automatiques	<b>Commande automatique :</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>Position automatique (1 Byte)</li> <li>Lamelles auto. (1 Byte)</li> <li>IP 2 (1 bit)</li> </ul>	<b>Commande manuelle :</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>Haut/Bas (1 bit)</li> <li>IP 1 (1 bit)</li> <li>Pas (1 bit) est encore possible</li> <li>Position manuelle (1 Byte)</li> <li>Lamelles manu. (1 Byte)</li> </ul>
Priorité aux fonctions manuelles	<b>Commande manuelle :</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>Haut/Bas (1 bit)</li> <li>IP 1 (1 bit)</li> <li>Pas (1 bit)</li> <li>Position manuelle (1 Byte)</li> <li>Lamelles manu. (1 Byte)</li> </ul>	<b>Commande automatique :</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>Position automatique (1 Byte)</li> <li>Lamelles auto. (1 Byte)</li> <li>IP 2 (1 bit)</li> </ul>

### • Automatique contrôlée par objet

Les commandes de déplacement sont traitées par ordre d'arrivée. Les ordres automatiques et manuels ont la même priorité.

Si l'objet "Commandes automatiques" est activé = "1", tous les ordres manuels et automatiques sont pris en compte (1 bit ou 1 byte).

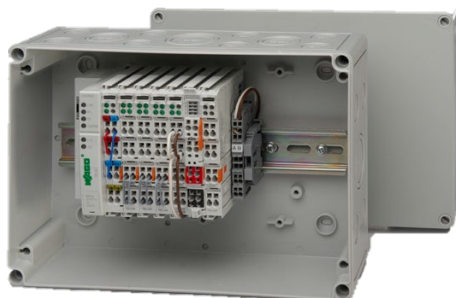
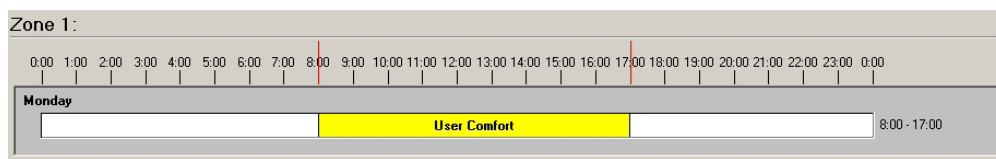
Si l'objet "Commandes automatiques" est désactivé = "0", seuls les ordres manuels fonctionnent (1 bit ou 1 byte).

En activant à nouveau l'objet "Commandes automatiques" = "1", la dernière commande automatique sera exécutée, ainsi que les commandes suivantes.

### • Automatique contrôlée par objet, priorité manuelle

Voir "Automatique contrôlée par objet". En supplément, il est possible de désactiver les commandes automatiques via une commande manuelle.





Pour régler le minuteur, le pilote de façade Animeo KNW Master Control W2 (réf. 1860187) ou animeo KNX Master Control W8 (réf. 1860193) peut être utilisé.

## 7. Réaction au retour d'alimentation du bus

Ce paramètre définit la position après un retour d'alimentation du bus.

- Options :
- Fin de course haute
  - Fin de course basse
  - Position intermédiaire 1 (IP1)
  - Position intermédiaire 1 (IP1)
  - Ignorer sécurité
  - Stop

## 8. Impulsions du codeur par pas

Les impulsions du codeur définissent la durée du pas d'orientation des lamelles (0 à 255). Un pas de « 0 » arrête les stores en cours de déplacement et inverse les stores qui sont à l'arrêt.

## 9. Pas/Arrête Object dépendance

Cette commande permet de synchroniser l'inclinaison des lamelles.

- Options :
- PAS si tous les moteurs sont arrêtés
  - PAS si un moteur est arrêté
  - PAS quel que soit l'état du moteur

Lors de l'utilisation de la fonction de pas d'orientation, seule l'option "PAS quel que soit l'état du moteur" garantit une réactivité et un comportement corrects des pas d'orientation. et un comportement corrects. Avec l'option "PAS quel que soit l'état du moteur", la commande de stop pour les moteurs de stores enrouleurs ne fonctionne pas. Les applications de moteurs pour stores enrouleurs et stores vénitiens avec fonction d'inclinaison ne doivent pas être mélangées dans des commandes de groupes communes.

## 10. Bloquer les commandes d'orientation automatiques

Ce paramètre et l'objet 150 permettent de désactiver les commandes automatiques d'inclinaisons pour les stores vénitiens.

## 11. Bloquer les commandes de position automatique et IP2

Ce paramètre permet de verrouiller les commandes de déplacement automatique (byte) par objet (209). Si l'objet correspondant reçoit un télégramme de valeur « 1 » pendant le mouvement d'un store, ce mouvement

est mené jusqu'à son terme. Seules les commandes de déplacement suivantes (byte) et de type IP 2 seront verrouillées. Si l'objet correspondant reçoit un télégramme de valeur « 0 », les commandes de déplacement (byte) sont de nouveau déverrouillées.

## 12. Bloquer les commandes manuelles et IP1

Ce paramètre permet de verrouiller les commandes de déplacement manuelles (bit/byte) par objet (209). Si l'objet correspondant reçoit un télégramme de valeur « 1 » pendant le mouvement des stores, ce mouvement est mené jusqu'à son terme. Seules les éventuelles commandes de déplacement manuelles et IP 1 suivantes seront verrouillées. Si l'objet correspondant reçoit un télégramme de valeur « 0 », les commandes de déplacement manuelles et IP1 sont de nouveau déverrouillées.

## 13. Bloquer les commandes manuelles Pas/Arrêt

Ce paramètre permet de verrouiller les commandes d'arrêt ou d'inclinaison (bit) par objet (209). Si l'objet correspondant reçoit un télégramme de valeur « 0 », les commandes d'arrêt ou d'inclinaison (bit) sont de nouveau verrouillées.

## 14. Retour d'information de la position à partir de ...

Sélectionnez le moteur SDN qui doit représenter le groupe de commande. Le moteur choisi pour son retour de position sera le moteur de référence de l'ensemble du groupe de commande. Tous les autres retours de position des moteurs ont une priorité moindre.

# 5 Caractéristiques techniques

<b>Tension d'alimentation du bus KNX</b>	Tension KNX 21 à 32 V DC, SELV
<b>Consommation électrique nominale KNX</b>	Selon les directives KNX, 12.5 mA
<b>Bornes</b>	RJ45
<b>Bornes KNX</b>	Borne de bus KNX (noir/rouge)
<b>Température de fonctionnement</b>	-5 °C à 50 °C
<b>Humidité relative</b>	85 % max.
<b>Matériau du boîtier</b>	PC-ABS
<b>Dimensions du boîtier (l x h x p)</b>	90 x 180 x 45 mm
<b>Poids</b>	175 g
<b>Indice de protection</b>	IP 20
<b>Classe de protection</b>	III
<b>Conformité</b>	<a href="http://www.somfy.com/ce">www.somfy.com/ce</a>

## 6 Généralités

### Réinitialisation totale

1. Déconnectez le bus KNX de l'unité de commande moteur.
  2. Appuyez sur les touches MONTÉE/DESCENTE de l'appareil, puis rebranchez le bus KNX.
  3. Patientez jusqu'à ce que la LED témoin « KNX Prog » s'allume.
- ➔ Le projet ETS sur l'unité de commande moteur est supprimé.
  - ➔ Les numéros d'identification moteur enregistrés dans l'unité de commande moteur sont supprimés, à l'exception du numéro du moteur 1.

### Mode découverte entre le Motor Controller et les moteurs

⚠ Pendant le processus de découverte, certains moteurs ne peuvent pas être trouvés automatiquement. Dans ce cas la découverte doit être répétée à plusieurs reprises. Si les moteurs ne sont toujours pas détectés, les numéros d'identification moteur doivent être saisis manuellement.

### Réglage de nouvelles fins de course via l'Outil de configuration ou l'Outil de réglage après téléchargement du projet ETS

Après avoir réglé les fins de course via l'outil de configuration ou de réglage, il est nécessaire de télécharger de nouveau le projet ETS pour enregistrer les nouvelles durées de déplacement dans le Motor Controller.

### Retour d'information d'erreur manquant en cas de non réaction d'un ou de plusieurs moteurs

Si les moteurs ne réagissent à aucune commande de déplacement après la mise en service, il se peut que les fins de course ne soient pas réglées. Cela signifie aussi que l'objet de retour d'informations d'erreur ne sera pas activé. Vous ne serez pas informé que les fins de course ne sont pas réglées.

- ➔ Vérifiez si les fins de course sont réglées en poussant le bouton-poussoir local Montée et Descente du Motor Controller.

### Supprimer les numéros d'identification moteur via ETS

Il est possible de supprimer un numéro d'identification moteur unique en réglant « FFFFF » à la place d'un numéro d'identification moteur et en lançant une recherche d'un nouveau numéro d'identification moteur en téléchargeant le produit par ETS. Il est également possible de supprimer tous les numéros d'identification moteur en réglant « rescan » dans le numéro d'identification du moteur 1. Une nouvelle recherche des numéros d'identification moteur sera ensuite lancée au prochain téléchargement ETS. Si « FFFFF » ou « rescan » est défini vous devez rétablir le paramètre sur « Auto » afin d'éviter que le numéro d'identification moteur soit de nouveau supprimé après le prochain téléchargement.

**Éviter d'affecter un moteur à différentes commandes de groupe**

Le mouvement synchronisé des moteurs est inévitable. Assurez-vous que les fonctions de sécurité et de verrouillage fonctionnent uniquement à un niveau de Commande de groupe.

Fonction de sécurité :

Si un moteur est utilisé dans différentes commandes de groupe, les commandes de sécurité du Master Control doivent être associées à tous les groupes contenant ce moteur (voir l'exemple du chapitre 7 Annexe).

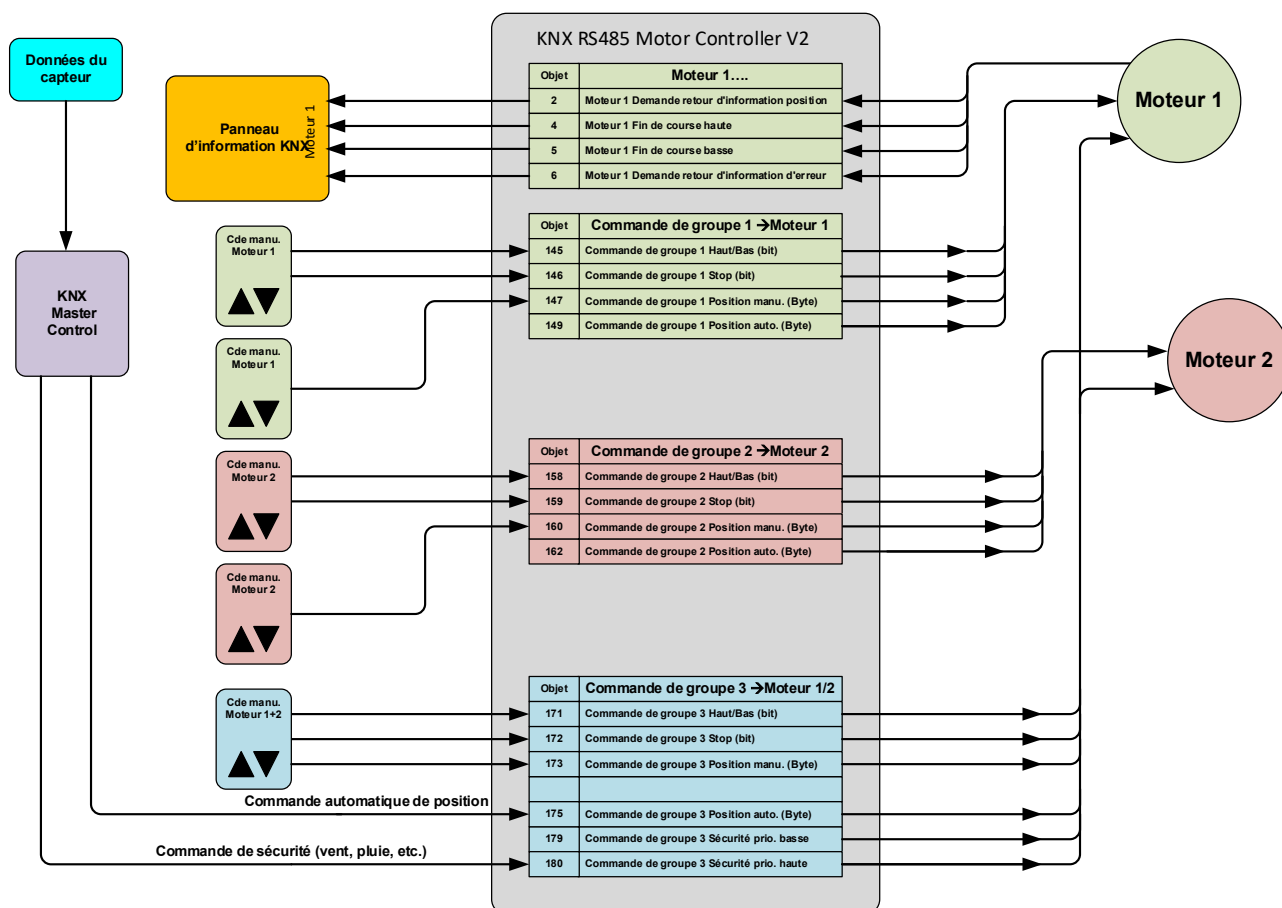
**Déchargement d'application et d'adresse via ETS**

Les numéros d'identification moteur enregistrés ne seront pas supprimés.

Écrivez « rescan » dans le paramètre du numéro d'identification du moteur 1 pour supprimer tous les numéros d'identification moteur enregistrés du Motor Controller. La recherche des numéros d'identification du moteur démarre ensuite.

## 7 Annexe

### Exemples d'utilisations



**Somfy Activites SA**

50 Avenue du Nouveau Monde

74300 Cluses

France

[www.somfy.com/projects](http://www.somfy.com/projects)

A BRAND OF **SOMFY** GROUP

SOMFY ACTIVITES SA · Société Anonyme, capital 35.000.000 €, RCS Annecy 303.97023 · 03/2023 · Ref. 5134041J