



animeo

Motor Controller 6 AC KNX DRM

Manuel



Ref. 1870398

Sommaire

1	Définitions	3
1.1	Commande manuelle	3
1.2	Commande automatique	3
1.3	Positions des lamelles	3
2	Installation	4
3	Schéma de câblage	5
4	Préréglages à la livraison	6
4.1	Fonction du bouton Reset/Prog	6
5	Objets de communication	7
5.1	Vue d'ensemble des objets	7
6	Paramètres	13
6.1	Fiche « Général »	13
6.2	Fiche « Moteur 1-6 »	15
6.3	Fiche « Fonctions Moteur 1-6 »	17
6.4	Fiche « Blocage, Sécurité, Retour d'information 1-6 »	22
7	Caractéristiques techniques	26



Avant de commencer toute activité, il convient de respecter les consignes de sécurité figurant dans la présente notice.

SOMFY décline toute responsabilité pour les dommages et défauts résultant du non-respect de la notice (installation, maintenance, réparation incorrectes, etc.). Seul un technicien qualifié peut effectuer la mise en place, le contrôle et la mise en service de l'installation (cf. norme VDE 0100) ! Débranchez tous les câbles de l'alimentation électrique. Prenez les mesures appropriées pour éviter toute mise en marche intempestive.

Les produits Somfy doivent toujours être installés dans des endroits facilement accessibles. Si l'accès pour la maintenance et la réparation est restreint (p. ex. moquette collée ou autre 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 6 AC KNX DRM permet de commander jusqu'à six moteurs configurables individuellement pour des vénitiens, des volets roulants, des stores et des fenêtres.

Fonctions et avantages

- Gain de temps du fait de sa facilité de montage, grâce aux bornes à ressort par exemple.
- Il est possible de vérifier le sens de rotation des moteurs sans le logiciel ETS.
- Le logiciel ETS permet de régler les paramètres facilement et de manière conviviale.
- La commutation intelligente entre fonctionnement manuel et automatique garantit une grande facilité d'utilisation et des économies d'énergie.
- La position des moteurs est transmise pendant le déplacement et lors de l'arrivée aux fins de course haute et basse.
- Deux positions de sécurité différentes peuvent être librement définies pour chaque sortie moteur.
- Il est possible de définir librement la position de sécurité en cas de retour de la tension secteur ; le retour d'information se fait via l'objet.
- La mise en cascade automatique des sorties en cas de retour de la tension secteur et les fonctions de sécurité du bus minimisent les pics d'intensité.



La mise en service complète est possible si le Motor Controller KNX est relié au bus KNX et alimenté par celui-ci.

1 Définitions

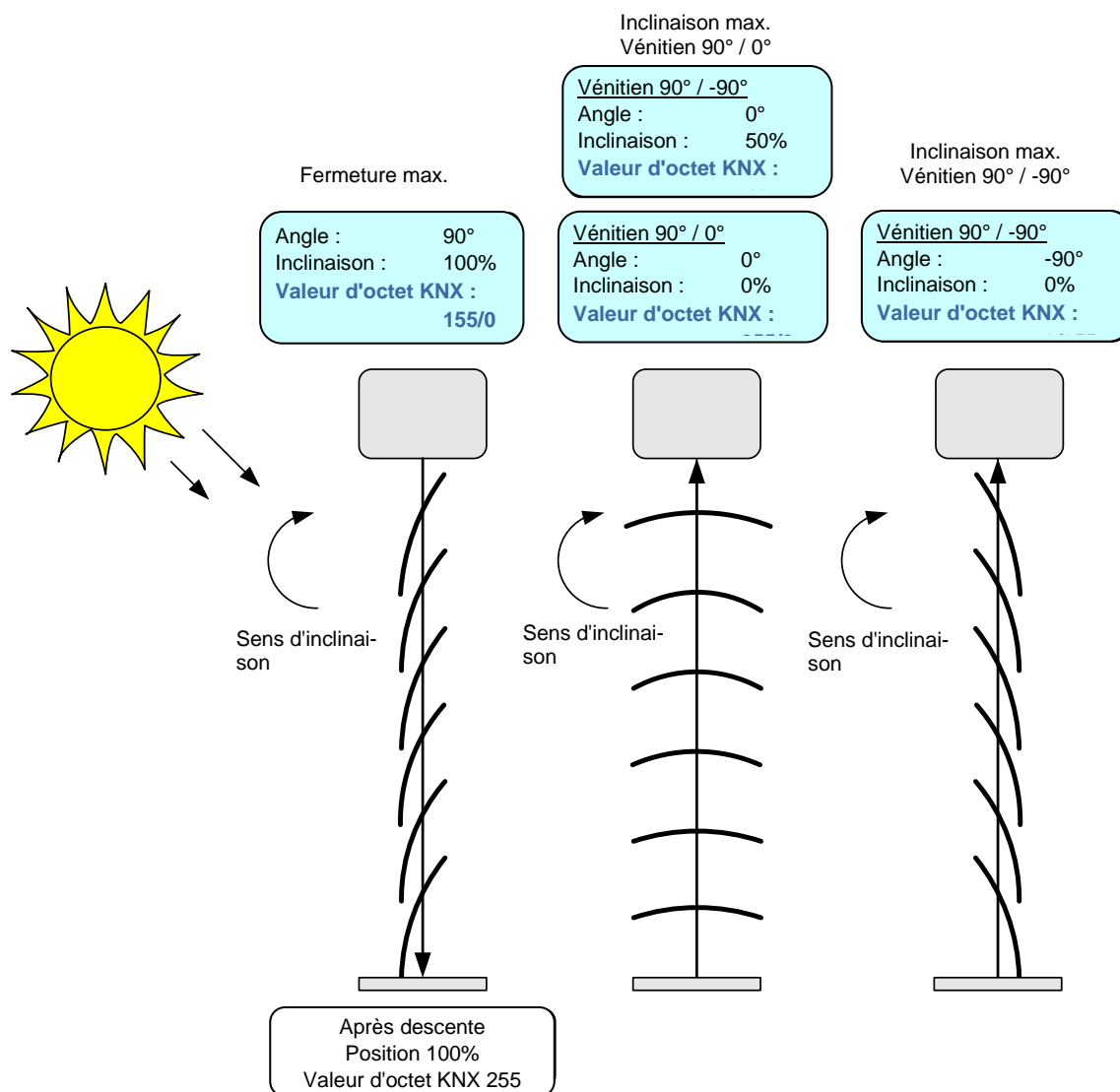
1.1 Commande manuelle

Un télégramme arrivant aux objets 1-12 (commande 1 bit), 25-36 (commande octet) ou 37-42 (commande bit IP 1) est également interprété comme une commande manuelle.

1.2 Commande automatique

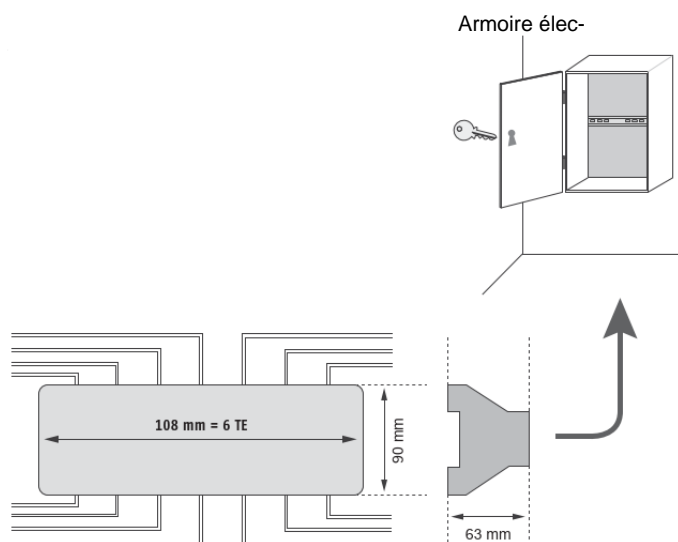
Un télégramme arrivant aux objets 13-24 (commande octet) ou 43-48 (commande bit IP 2) est interprété comme une commande automatique.

1.3 Positions des lamelles

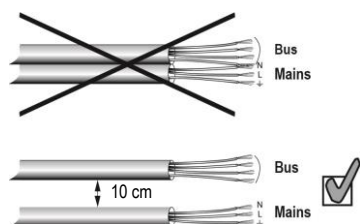


2 Installation

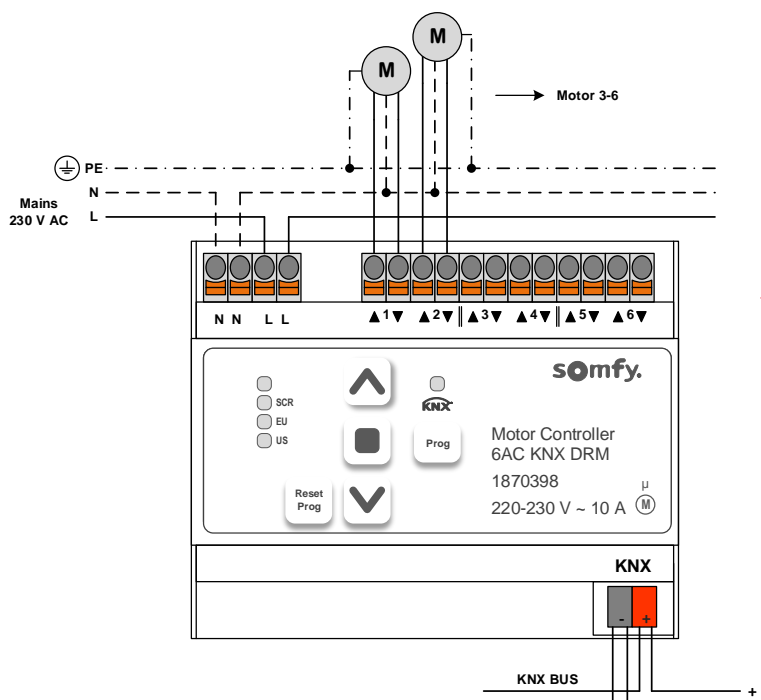
Motor Controller 6 AC KNX DRM - version sur rail DIN



Terminer le câblage et brancher l'alimentation électrique



3 Schéma de câblage



Raccordement	Câble	Paire torsadée	Longueur à dénuder
Moteurs	Min. : 4 x 0,75 mm ² /18 AWG Max. : 4 x 2,5 mm ² /13 AWG	-	6 mm
Bus KNX	2 x 0,5 mm ² /20 AWG	Obligatoire, selon les directives de topologie KNX	6 mm
220 - 230 V AC	Min. : 3 x 1,5 mm ² /15 AWG Max. : 3 x 2,5 mm ² /13 AWG		6 mm

4 Préréglages à la livraison

Le Motor Controller KNX peut être utilisé dans sa configuration de livraison même sans programmation préalable avec le logiciel ETS via les boutons de commande de l'appareil. L'appareil est doté de préréglages utiles. Ces réglages s'appliquent aux six sorties moteur.

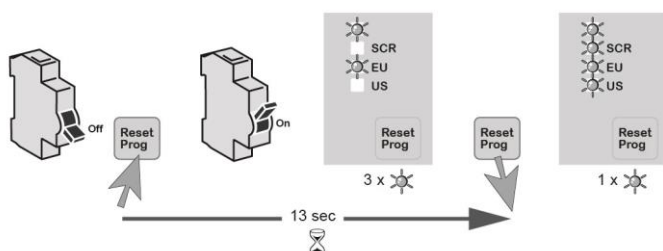
- Durée Haut/Bas, Fermeture/Ouverture = 2 minutes

4.1 Fonction du bouton Reset/Prog

4.1.1 Réinitialisation du Motor Controller à la configuration de livraison

Mettre le Motor Controller hors tension. Appuyer sur le bouton Reset/Prog et le maintenir enfoncé. Remettre le Motor Controller sous tension et appuyer sur le bouton Reset/Prog pendant 10 secondes jusqu'à ce que 2 LED clignotent 3 fois.

Le Motor Controller est à nouveau dans la configuration de livraison.



4.1.2 Réinitialisation à la configuration de livraison via l'ETS



L'appareil est alors réinitialisé après environ 15 secondes par un bref allumage des LED.

4.1.3 Contrôle d'état du Motor Controller

En appuyant brièvement sur le bouton Reset/Prog, les LED SCR, US et EU s'allument :

Si les LED SCR, US et EU clignotent 3 fois pendant une seconde, cela signifie que le Motor Controller n'a pas encore été programmé via KNX.

Si les LED SCR, US et EU ne s'allument qu'une seule fois pendant 3 secondes, cela signifie que le Motor Controller a été programmé via KNX.

! Un clignotement rapide de la LED KNX signifie l'absence de tension sur le bus KNX.

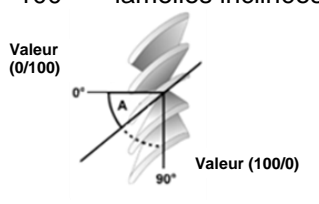
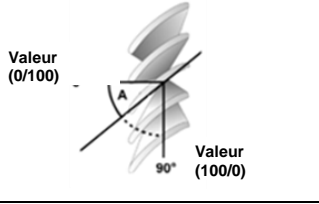
5 Objets de communication

5.1 Vue d'ensemble des objets

Un maximum de 114 objets de communication sont disponibles : ceux-ci ne peuvent cependant pas être tous utilisés simultanément. Il est possible de relier au maximum 250 adresses de groupe.

5.1.1 Liste des objets

N°	Désignation de l'objet	Type	DPT_ID	Description
1	Moteur 1 Haut/Bas	1 bit	1.008	Si cet objet de communication reçoit un télégramme avec la valeur « 0 », le store correspondant est relevé ou la fenêtre fermée. Si le télégramme reçu a la valeur « 1 », le store correspondant est abaissé ou la fenêtre ouverte. Lorsque la durée réglée pour la montée et la descente est écoulée, les relais des sorties sont désactivés.
2	Moteur 2 Haut/Bas	1 bit	1.008	
3	Moteur 3 Haut/Bas	1 bit	1.008	
4	Moteur 4 Haut/Bas	1 bit	1.008	
5	Moteur 5 Haut/Bas	1 bit	1.008	
6	Moteur 6 Haut/Bas	1 bit	1.008	
7	Moteur 1 Step/Stop	1 bit	1.007	Pour les vénitiens : Si un vénitien est en mouvement, lors de la réception d'un télégramme sur l'un de ces objets de communication, le mouvement est arrêté, que le télégramme ait une valeur de « 0 » ou de « 1 ». Si le vénitien est au repos, une commande d'inclinaison est effectuée. En outre, les lamelles se referment si le télégramme a une valeur de « 1 » et s'ouvrent s'il a une valeur de « 0 ». La durée d'inclinaison est définie dans les réglages des paramètres. Pour les stores d'extérieur verticaux, les volets roulants, les stores et les fenêtres: Si l'un de ces produits finaux est en mouvement, lors de la réception d'un télégramme sur l'un de ces objets de communication, le mouvement est arrêté, que le télégramme ait une valeur de « 0 » ou de « 1 ». Si l'un de ces produits finaux est au repos, la réception d'un télégramme sur l'un de ces objets de communication n'entraîne aucune action.
8	Moteur 2 Step/Stop	1 bit	1.007	
9	Moteur 3 Step/Stop	1 bit	1.007	
10	Moteur 4 Step/Stop	1 bit	1.007	
11	Moteur 5 Step/Stop	1 bit	1.007	
12	Moteur 6 Step/Stop	1 bit	1.007	
13	Moteur 1 Position Haut/Bas automatique	1 octet	5.001	Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme, le store correspondant est amené à la position définie par la valeur reçue (%) : « 0 » = fin de course haute, « 100 » = fin de course basse. Pour les stores : lorsque la position est atteinte, les lamelles reprennent l'angle d'inclinaison qu'avait le store auparavant.
14	Moteur 2 Position Haut/Bas automatique	1 octet	5.001	
15	Moteur 3 Position Haut/Bas automatique	1 octet	5.001	
16	Moteur 4 Position Haut/Bas automatique	1 octet	5.001	
17	Moteur 5 Position Haut/Bas automatique	1 octet	5.001	
18	Moteur 6 Position Haut/Bas automatique	1 octet	5.001	

N°	Désignation de l'objet	Type	DPT_ID	Description
19	Moteur 1 Position des lamelles automatique	1 octet	5.001	<p>Pour les stores : si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme, les lamelles correspondantes sont amenées à la position définie par la valeur reçue. Si un vénitien est en mouvement alors qu'il reçoit un télégramme sur l'objet correspondant, les lamelles ne se mettent en position qu'une fois le déplacement terminé. Selon le paramétrage de la fiche « Général », la position est définie comme suit :</p> <p>« 100 » = lamelles fermées au max./ « 0 » = lamelles inclinées au max. ou « 0 » = lamelles fermées au max./ « 100 » = lamelles inclinées au max.</p> 
20	Moteur 2 Position des lamelles automatique	1 octet	5.001	
21	Moteur 3 Position des lamelles automatique	1 octet	5.001	
22	Moteur 4 Position des lamelles automatique	1 octet	5.001	
23	Moteur 5 Position des lamelles automatique	1 octet	5.001	
24	Moteur 6 Position des lamelles automatique	1 octet	5.001	
25	Moteur 1 Position Haut/Bas manuelle	1 octet	5.001	<p>Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme, le store correspondant est amené à la position définie par la valeur reçue : « 0 » = fin de course haute, « 100 » = fin de course basse. Pour les stores : lorsque la position est atteinte, les lamelles reprennent l'angle d'inclinaison qu'avait le store auparavant.</p>
26	Moteur 2 Position Haut/Bas manuelle	1 octet	5.001	
27	Moteur 3 Position Haut/Bas manuelle	1 octet	5.001	
28	Moteur 4 Position Haut/Bas manuelle	1 octet	5.001	
29	Moteur 5 Position Haut/Bas manuelle	1 octet	5.001	
30	Moteur 6 Position Haut/Bas manuelle	1 octet	5.001	
31	Moteur 1 Position des lamelles manuelle	1 octet	5.001	<p>Pour les stores : si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme, les lamelles correspondantes sont amenées à la position définie par la valeur reçue. Si un vénitien est en mouvement alors qu'il reçoit un télégramme sur l'objet correspondant, les lamelles ne se mettent en position qu'une fois le déplacement terminé. Selon le paramétrage de la fiche « Général », la position est définie comme suit :</p> <p>« 100 » = lamelles fermées au max./ « 0 » = lamelles inclinées au max. ou « 0 » = lamelles fermées au max./ « 100 » = lamelles inclinées au max.</p> 
32	Moteur 2 Position des lamelles manuelle	1 octet	5.001	
33	Moteur 3 Position des lamelles manuelle	1 octet	5.001	
34	Moteur 4 Position des lamelles manuelle	1 octet	5.001	
35	Moteur 5 Position des lamelles manuelle	1 octet	5.001	
36	Moteur 6 Position des lamelles manuelle	1 octet	5.001	

N°	Désignation de l'objet	Type	DPT_ID	Description
37	Moteur 1 Position intermédiaire IP 1	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 1 définie dans le logiciel 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. (Commande manuelle)
38	Moteur 2 Position intermédiaire IP 1	1 bit	1.008	
39	Moteur 3 Position intermédiaire IP 1	1 bit	1.008	
40	Moteur 4 Position intermédiaire IP 1	1 bit	1.008	
41	Moteur 5 Position intermédiaire IP 1	1 bit	1.008	
42	Moteur 6 Position intermédiaire IP 1	1 bit	1.008	
43	Moteur 1 Position intermédiaire IP 2	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 définie dans le logiciel 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. (Commande automatique)
44	Moteur 2 Position intermédiaire IP 2	1 bit	1.008	
45	Moteur 3 Position intermédiaire IP 2	1 bit	1.008	
46	Moteur 4 Position intermédiaire IP 2	1 bit	1.008	
47	Moteur 5 Position intermédiaire IP 2	1 bit	1.008	
48	Moteur 6 Position intermédiaire IP 2	1 bit	1.008	
49	Moteur 1 IP 1 Sauver/Effacer	1 bit	1.002	Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 1 », la position actuelle du véné- nition correspondant est enregistrée comme posi- tion intermédiaire 1. Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 0 », la position intermédiaire 1 est supprimée.
50	Moteur 2 IP 1 Sauver/Effacer	1 bit	1.002	
51	Moteur 3 IP 1 Sauver/Effacer	1 bit	1.002	
52	Moteur 4 IP 1 Sauver/Effacer	1 bit	1.002	
53	Moteur 5 IP 1 Sauver/Effacer	1 bit	1.002	
54	Moteur 6 IP 1 Sauver/Effacer	1 bit	1.002	
55	Moteur 1 Sécurité basse	1 bit	1.001	Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 1 », le store correspondant se déplace pour atteindre la position définie dans le logiciel ETS (sécurité, priorité basse). Toutes les autres commandes sont bloquées. Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 0 », la sécurité est désactivée et les commandes de déplacement sont à nouveau acceptées. Si l'option « Retour en position précédente après sécurité » est réglée sur « Oui » dans les paramètres ETS, le store retourne à la position qu'il occupait avant l'activation de la fonction de sécurité. Si l'un de ces objets de communication 61–66 (Sécurité, priorité haute) reçoit un télégramme de valeur « 1 », le store correspondant se déplace pour atteindre la position définie dans le logiciel ETS (sécurité, priorité haute).
56	Moteur 2 Sécurité basse	1 bit	1.001	
57	Moteur 3 Sécurité basse	1 bit	1.001	
58	Moteur 4 Sécurité basse	1 bit	1.001	
59	Moteur 5 Sécurité basse	1 bit	1.001	
60	Moteur 6 Sécurité basse	1 bit	1.001	

N°	Désignation de l'objet	Type	DPT_ID	Description
61	Moteur 1 Sécurité haute	1 bit	1.001	Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 1 », le store correspondant se déplace pour atteindre la position définie dans le logiciel ETS (sécurité, priorité haute). Toutes les autres commandes sont bloquées. Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 0 », la sécurité est désactivée et les commandes de déplacement sont à nouveau acceptées, si l'objet correspondant 56-60 (Sécurité, priorité basse) a la valeur « 0 ». Sinon, l'action définie pour la sécurité basse est réalisée. Si l'option « Retour en position précédente après sécurité » est réglée sur « Oui » dans les paramètres ETS et si les deux paramètres de sécurité pour le canal correspondant ont la valeur « 0 », le store retourne à la position qu'il occupait avant l'activation de la fonction de sécurité.
62	Moteur 2 Sécurité haute	1 bit	1.001	
63	Moteur 3 Sécurité haute	1 bit	1.001	
64	Moteur 4 Sécurité haute	1 bit	1.001	
65	Moteur 5 Sécurité haute	1 bit	1.001	
66	Moteur 6 Sécurité haute	1 bit	1.001	
67	Moteur 1 Blocage des fonctions	1 bit	1.001	Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 1 », les fonctions paramétrées dans le logiciel ETS pour le store correspondant sont bloquées. Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 0 », les fonctions paramétrées dans le logiciel ETS pour le store correspondant sont à nouveau accessibles.
68	Moteur 2 Blocage des fonctions	1 bit	1.001	
69	Moteur 3 Blocage des fonctions	1 bit	1.001	
70	Moteur 4 Blocage des fonctions	1 bit	1.001	
71	Moteur 5 Blocage des fonctions	1 bit	1.001	
72	Moteur 6 Blocage des fonctions	1 bit	1.001	
73	Moteur 1 Prio automatique/manuelle	1 bit	1.001	Ces objets de communication permettent d'accorder la priorité soit aux fonctions en mode automatique, soit aux fonctions en mode manuel. Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 1 », les fonctions automatiques sont activées en priorité pour le store correspondant. Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 0 », les fonctions manuelles sont activées en priorité pour le store correspondant.
74	Moteur 2 Prio automatique/manuelle	1 bit	1.001	
75	Moteur 3 Prio automatique/manuelle	1 bit	1.001	
76	Moteur 4 Prio automatique/manuelle	1 bit	1.001	
77	Moteur 5 Prio automatique/manuelle	1 bit	1.001	
78	Moteur 6 Prio automatique/manuelle	1 bit	1.001	
79	Moteur 1 Retour au mode prioritaire	1 bit	1.017	Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 1 » ou « 0 », la commutation de la priorité pour le store correspondant est réinitialisée. La priorité active est redonnée aux fonctions automatiques ou manuelles, selon le cas. La priorité active est déterminée par le statut des objets de communication 73-78 ou par la priorité paramétrée dans le logiciel ETS.
80	Moteur 2 Retour au mode prioritaire	1 bit	1.017	
81	Moteur 3 Retour au mode prioritaire	1 bit	1.017	
82	Moteur 4 Retour au mode prioritaire	1 bit	1.017	
83	Moteur 5 Retour au mode prioritaire	1 bit	1.017	
84	Moteur 6 Retour au mode prioritaire	1 bit	1.017	

N°	Désignation de l'objet	Type	DPT_ID	Description
85	Moteur 1 Demande de position	1 bit	1.017	Lorsque l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 1 » ou « 0 », la position actuelle est envoyée au bus via les objets 91-102 si le type de retour d'information est réglé sur « À la demande » dans les paramètres ETS.
86	Moteur 2 Demande de position	1 bit	1.017	
87	Moteur 3 Demande de position	1 bit	1.017	
88	Moteur 4 Demande de position	1 bit	1.017	
89	Moteur 5 Demande de position	1 bit	1.017	
90	Moteur 6 Demande de position	1 bit	1.017	
91	Moteur 1 Retour d'information de la position	1 octet	5.001	Ces objets de communication permettent d'envoyer au bus la position actuelle du vénitien correspondant, en fonction de la durée de déplacement enregistrée (vers le haut/bas). Ce type de transmission (à la demande, à un changement de position ou à intervalle régulier) est défini dans les paramètres ETS. « 0 » = fin de course haute / « 100 » = fin de course basse.
92	Moteur 2 Retour d'information de la position	1 octet	5.001	
93	Moteur 3 Retour d'information de la position	1 octet	5.001	
94	Moteur 4 Retour d'information de la position	1 octet	5.001	
95	Moteur 5 Retour d'information de la position	1 octet	5.001	
96	Moteur 6 Retour d'information de la position	1 octet	5.001	
97	Moteur 1 Retour d'information sur la position des lames	1 octet	5.001	Ces objets de communication permettent d'envoyer au bus la position actuelle des lamelles, en fonction de la durée d'inclinaison enregistrée. Ce type de transmission (à la demande, à un changement de position ou à intervalle régulier) est défini dans les paramètres ETS. Selon le paramétrage de la fiche « Général », la position (%) est définie comme suit : « 100 » = lamelles fermées au max./ « 0 » = lamelles inclinées au max. ou « 0 » = lamelles fermées au max./ « 100 » = lamelles inclinées au max.
98	Moteur 2 Retour d'information sur la position des lames	1 octet	5.001	
99	Moteur 3 Retour d'information sur la position des lames	1 octet	5.001	
100	Moteur 4 Retour d'information sur la position des lames	1 octet	5.001	
101	Moteur 5 Retour d'information sur la position des lames	1 octet	5.001	
102	Moteur 6 Retour d'information sur la position des lames	1 octet	5.001	
103	Moteur 1 Retour d'information du statut fin de course haut	1 bit	1.002	Cet objet de communication permet d'envoyer un télégramme de valeur « 1 » pour le store correspondant lorsque la fin de course haute est atteinte. Dès lors que le store quitte cette position, un télégramme de valeur « 0 » est envoyé. Les fins de course haute et basse sont déterminées par les durées de déplacement paramétrées.
104	Moteur 2 Retour d'information du statut fin de course haut	1 bit	1.002	
105	Moteur 3 Retour d'information du statut fin de course haut	1 bit	1.002	
106	Moteur 4 Retour d'information du statut fin de course haut	1 bit	1.002	
107	Moteur 5 Retour d'information du statut fin de course haut	1 bit	1.002	
108	Moteur 6 Retour d'information du statut fin de course haut	1 bit	1.002	

N°	Désignation de l'objet	Type	DPT_ID	Description
109	Moteur 1 Retour d'information du statut fin de course bas	1 bit	1.002	Cet objet de communication permet d'envoyer un télégramme de valeur « 1 » pour le store correspondant lorsque la fin de course basse est atteinte. Dès lors que le store quitte cette position, un télégramme de valeur « 0 » est envoyé. Les fins de course haute et basse sont déterminées par les durées de déplacement paramétrées.
110	Moteur 2 Retour d'information du statut fin de course bas	1 bit	1.002	
111	Moteur 3 Retour d'information du statut fin de course bas	1 bit	1.002	
112	Moteur 4 Retour d'information du statut fin de course bas	1 bit	1.002	
113	Moteur 5 Retour d'information du statut fin de course bas	1 bit	1.002	
114	Moteur 6 Retour d'information du statut fin de course bas	1 bit	1.002	

6 Paramètres

Cette partie décrit les différentes options possibles pour chaque paramètre. Sur les illustrations suivantes des fiches de paramétrage, un maximum de paramètres est représenté. En fonction du paramétrage, les objets qui ne sont pas nécessaires sont masqués.

6.1 Fiche « Général »

Général	Configuration des sorties moteur	<input checked="" type="radio"/> Combinée <input type="radio"/> Individuelle
Moteur 1-6	Commande de groupe	<input type="radio"/> Désactivé <input checked="" type="radio"/> Activé
Fonctions Moteur 1-6	Position des lamelles fermées/inversées SEULEMENT POUR STORES VÉNITIENS	<input checked="" type="radio"/> Max. Fermé (100) / Max. Inversé (0) <input type="radio"/> Max. Fermé (0) / Max. Inversé (100)
Blocage, Sécurité, Retour d'info...	Alimentation des moteurs en cascade pour réduire les pics d'intensité	<input checked="" type="radio"/> Non <input type="radio"/> Oui
	Envoyer les stores à la position haute après téléchargement	<input type="radio"/> Non <input checked="" type="radio"/> Oui

6.1.1 Configuration des sorties moteur

Valeur par défaut : • Combinée

Options possibles : • Combinée
• Individuelle

Ce paramètre permet de déterminer si le réglage des sorties moteur s'effectue de manière « Combinée » ou « Individuelle ». Si le paramètre « Combinée » est sélectionné, une seule fiche est visible pour la configuration des six sorties moteur (moteur 1–6).

L'option « Combinée » est recommandée pour les projets utilisant les mêmes réglages pour toutes les sorties moteur.

Si le paramètre « Individuelle » est sélectionné, six fiches individuelles sont visibles pour la configuration des sorties moteur (moteur 1, moteur 2, etc.).

6.1.2 Commande de groupe

Valeur par défaut : • Activé

Options possibles : • Activé
• Désactivé

• Activé

Les boutons de commande du Motor Controller sont activés. Les 6 sorties moteur peuvent être commandées simultanément.

• Désactivé

Les boutons de commande du Motor Controller sont verrouillés.

6.1.3 Position des lamelles fermées/inversées SEULEMENT POUR STORES VÉNITIENS

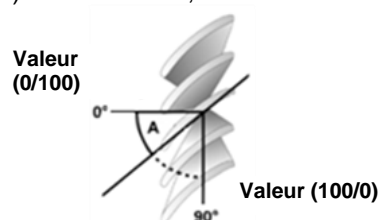
Valeur par défaut : • Max. fermé (100)/Max. inversé (0)

Options possibles : • Max. fermé (100)/Max. inversé (0)
• Max. fermé (0)/Max. inversé (100)

• **Max. fermé (100)/Max. inversé (0)**

Si la valeur « 100 » de l'objet correspondant (19-24, 31-36) est transmise, les lamelles sont totalement fermées.

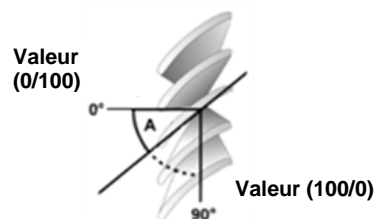
Si la valeur « 0 » de l'objet correspondant (19-24, 31-36) est transmise, les lamelles sont inclinées ou ouvertes au maximum.



• **Max. fermé (0)/Max. inversé (100)**

Si la valeur « 0 » de l'objet correspondant (19-24, 31-36) est transmise, les lamelles sont totalement fermées.

Si la valeur « 100 » de l'objet correspondant (19-24, 31-36) est transmise, les lamelles sont inclinées ou ouvertes au maximum.



6.1.4 Alimentation des moteurs en cascade pour réduire les pics d'intensité

Valeur par défaut : • Non

Options possibles : • Non
• Oui

Si ce paramètre est réglé sur « Oui », les sorties moteur se déplacent dans la position correspondante avec respectivement un retard d'une seconde. Cette temporisation est prise en compte au lancement des positions générées en fonction des réglages « Réaction au retour de puissance principale ».

△ **Avantage** : dans les grandes installations, cela permet de réduire les pics d'intensité.

6.1.5 Envoyer les stores à la position haute après téléchargement

Valeur par défaut : • Oui

Options possibles : • Non
• Oui

Si ce paramètre est réglé sur « Oui », une course de référence de 5 minutes jusqu'à la fin de course haute est effectuée après chaque téléchargement ETS. La course de référence peut être arrêtée à tout moment.

6.2 Fiche « Moteur 1-6 »

2.1.11 Motor Controller 6 AC KNX DRM > Moteur 1-6		
Général	Type de produit final	Store vénitien
Moteur 1-6	Temps de fonctionnement montée	120 0,1 s
Fonctions Moteur 1-6	Temps de fonctionnement descente	120 0,1 s
Blocage, Sécurité, Retour d'info...	Temps complet d'orientation des lamelles	9 0,1 s
	Pas pour l'orientation des lamelles	2 0,05 s
	Temps de compensation du mou des cordages	0 0,1 s
	Temps de compensation des jeux mécaniques	1 0,1 s
	Délai de démarrage	1 0,05 s

Six fiches distinctes (Moteur 1...6) sont visibles lorsque le réglage sélectionné est « Individuelle » dans le menu « Configuration des sorties moteur ». Une seule fiche (Moteur 1-6) est visible lorsque le réglage sélectionné est « Combinée » dans le menu « Configuration des sorties moteur ».

6.2.1 Type de produit final

Valeur par défaut : • Store vénitien

Options possibles : • Store vénitien
• Écran, Volet roulant, Store
• Fenêtre

• Store vénitien

Ce paramètre détermine que le store peut être commandé via l'objet Moteur 1-6 Haut/Bas respectif et via l'objet Moteur 1-6 Step/Stop.

• Écran, Volet roulant, Store

Ce paramètre détermine que le store d'extérieur vertical, le volet roulant, le store correspondant peut être commandé via l'objet Moteur 1-6 Haut/Bas respectif et via l'objet Moteur 1-6 Arrêt.

• Fenêtre

Ce paramètre détermine que la fenêtre correspondante peut être commandée via l'objet Moteur 1-6 Fermeture/Ouverture respectif et via l'objet Moteur 1-6 Arrêt.

6.2.2 Temps de fonctionnement montée

Valeur par défaut : • 120 secondes

Options possibles : • 0,1–320 secondes

Le temps paramétré ici correspond à la durée maximale pour atteindre la fin de course haute en partant de la fin de course basse, ou bien la durée maximale dont un moteur de fenêtre a besoin pour fermer ladite fenêtre. Un délai supplémentaire de 5 secondes est toujours ajouté, sauf dans le cas des télégrammes de position (objets 13–16).

6.2.3 Temps de fonctionnement descente

Valeur par défaut : • 120 secondes

Options possibles : • 0,1–320 secondes

Le temps paramétré ici correspond à la durée maximale pour atteindre la fin de course basse en partant de la fin de course haute, ou bien la durée maximale dont un moteur de fenêtre a besoin pour ouvrir ladite fenêtre. Un délai supplémentaire de 5 secondes est toujours ajouté, sauf dans le cas des télégrammes de position (objets 13–16).

6.2.4 Temps complet d'orientation des lamelles

Valeur par défaut : • 1,3 secondes

Options possibles : • 0–20 secondes

Le temps paramétré ici correspond à la durée d'inclinaison maximale des lamelles. Ce paramètre est visible uniquement lorsque « Type de produit final » est réglé sur « Store vénitien ».

6.2.5 Pas pour l'orientation des lamelles

Valeur par défaut : • 0,2 secondes

Options possibles : • 0,1–10 secondes

Le temps paramétré ici correspond à la durée d'un pas d'inclinaison. Ce paramètre est visible uniquement lorsque « Type de produit final » est réglé sur « Store vénitien ».

6.2.6 Temps de compensation du mou des cordages

Valeur par défaut : • 0 seconde

Options possibles : • 0–5 secondes

La durée de compensation mécanique est active dès lors qu'une valeur supérieure à « 0 » est entrée. Le temps paramétré ici correspond à la durée ajoutée à l'inclinaison complète des lamelles afin de tenir compte des tolérances mécaniques. Cette durée est toujours ajoutée au premier pas d'inclinaison des lamelles en fin de course basse du brise-soleil vers le haut lorsque « Type de produit final » est réglé sur « Store vénitien ».

6.2.7 Temps de compensation des jeux mécaniques

Valeur par défaut : • 0 seconde

Options possibles : • 0–20 secondes

La durée de compensation mécanique est active dès lors qu'une valeur supérieure à « 0 » est entrée. Le temps paramétré ici correspond à la durée ajoutée à l'inclinaison complète des lamelles afin de tenir compte des tolérances mécaniques. Cette durée est toujours ajoutée au premier pas d'inclinaison des lamelles vers le haut ou vers le bas lorsque « Type de produit final » est réglé sur « Store vénitien ».

6.2.8 Délai de démarrage

Valeur par défaut : • 0 seconde

Options possibles : • 0–100 secondes

Ce paramètre définit le temps de démarrage nécessaire d'un moteur électronique utilisé, p. ex. moteur Somfy WT 200 ms.

Si des moteurs électroniques sont commandés en utilisant ce Motor Controller, il est nécessaire de paramétrer le délai de démarrage du moteur électronique dans les réglages du Motor Controller afin d'atteindre une position correcte des lamelles.

Si un délai de démarrage > 0 s est réglé, le brise-soleil en fin de course haute ne peut pas être à nouveau remonté.

6.3 Fiche « Fonctions Moteur 1-6 »

2.1.11 Motor Controller 6 AC KNX DRM > Fonctions Moteur 1-6		
Général	Position intermédiaire 1 (IP 1)	50 %
Moteur 1-6	IP 1 Position des lamelles	50 %
Fonctions Moteur 1-6	Position intermédiaire 2 (IP 2)	80 %
Blocage, Sécurité, Retour d'info...	IP 2 Position des lamelles	80 %
	Position de sécurité priorité basse	Ignorer
	Position de sécurité priorité haute	Fin de Course Haute
	Temps de surveillance cyclique	1 minutes
	Retour en position précédente après sécurité	<input checked="" type="radio"/> Non <input type="radio"/> Oui
	Fonctions automatiques/Manuelles	Fonctions automatiques prioritaires

Six fiches distinctes (fonctions des moteurs 1-6) sont visibles lorsque le réglage sélectionné pour les moteurs est « Individuelle » dans la fiche « Général ». Une seule fiche (fonctions Moteur 1-6) est visible lorsque le réglage sélectionné pour les moteurs est « Combinée » dans la fiche « Général ».

6.3.1 Position intermédiaire 1 (IP 1)

6.3.1.1 Position Haut/Bas (0–100 %)

Valeur par défaut : • 0 % (fonction désactivée)

Options possibles : • 0–100 %

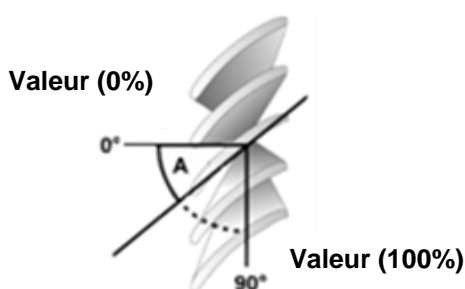
Ce paramètre permet de définir la position intermédiaire 1 « Haut/Bas ». La valeur théorique en % se réfère aux temps de déplacement du vénitien correspondant paramétrés dans la fiche Moteur 1...6/Moteur 1–6.

Si la position intermédiaire Haut/Bas est réglée à 0 %, la fonction est désactivée.

6.3.1.2 IP 1 Position des lamelles (0–100 %)

Valeur par défaut : • 0 %

Options possibles : • 0–100 %



Ce paramètre permet de définir la position intermédiaire 1 « Lamelles ». La valeur théorique en % se réfère à l'inclinaison complète des lamelles du vénitien correspondant paramétrée dans la fiche Moteur 1...6/Moteur 1–6.

6.3.2 Position intermédiaire 2 (IP2)

6.3.2.1 Position Haut/Bas (0–100 %)

Valeur par défaut : • 0 % (fonction désactivée)

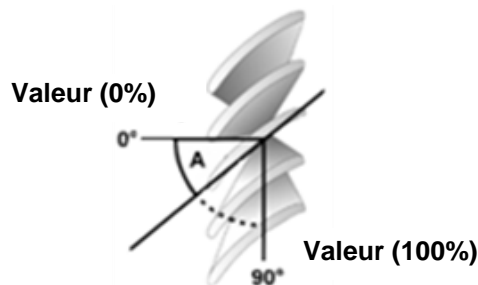
Options possibles : • 0–100 %

Ce paramètre permet de définir la position intermédiaire 2 « Haut/Bas ». La valeur théorique en % se réfère aux temps de déplacement du vénitien correspondant paramétrés dans la fiche Moteur 1...6/Moteur 1–6.

Si la position intermédiaire Haut/Bas est réglée à 0 %, la fonction est désactivée.

6.3.2.2 IP 2 Position des lamelles (0–100 %)

- Valeur par défaut : • 0 %
- Options possibles : • 0–100 %



Ce paramètre permet de définir la position intermédiaire 2 « Lamelles ». La valeur théorique en % se réfère à l'inclinaison complète des lamelles du vénitien correspondant paramétrée dans la fiche Moteur 1...6/Moteur 1–6.

6.3.3 Position de sécurité priorité basse

- Valeur par défaut : • Ignorer
- Options possibles :
- Fin de course haute
 - Fin de course basse
 - Position intermédiaire 1 (IP 1)
 - Position intermédiaire 2 (IP 2)
 - Ignorer
 - Stop
 - Fermer la fenêtre
 - Ouvrir la fenêtre
 - Seulement Haut (ZIP screen)

Ce paramètre permet de définir la « Position de sécurité priorité basse » du vénitien correspondant. Si l'un de ces objets de communication (objets 55-60) reçoit un télégramme de valeur « 1 », le store correspondant se déplace pour atteindre la position paramétrée dans le logiciel ETS.

Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 0 », aucune action ne se produit. Si la fonction « Retour en position précédente après sécurité » est réglée sur « Oui » dans la fiche « Fonctions Moteur 1...6 », une fois la « Priorité basse » terminée (valeur « 0 »), le store retourne à la position et à l'angle utilisés avant l'activation de cette priorité.

6.3.4 Position de sécurité priorité haute

- Valeur par défaut : • Fin de course haute
- Options possibles :
- Fin de course haute
 - Fin de course basse
 - Ignorer
 - Fermer la fenêtre
 - Ouvrir la fenêtre
 - Stop

Ce paramètre permet de définir la « Position de sécurité priorité haute » du vénitien correspondant. Si l'un de ces objets de communication (objets 61-66) reçoit un télégramme de valeur « 1 », le store correspondant se déplace pour atteindre la position paramétrée dans le logiciel ETS.

Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 0 », aucune action ne se produit. Si la fonction « Retour en position précédente après sécurité » est réglée sur « Oui » dans la fiche « Fonctions Moteur 1...6 », cela est vérifié, indépendamment du fait que la « Priorité basse » est active ou inactive. Si « Priorité basse » (valeur « 1 ») est active, les stores se déplacent pour atteindre la « Position de sécurité priorité basse » paramétrée (voir point précédent). Si « Priorité basse » (valeur « 0 ») est inactive, le store retourne à la dernière position et au dernier angle utilisés avant l'activation de la priorité haute et basse.

6.3.5 Temps de surveillance cyclique (en minutes 0–255)

Valeur par défaut : • 0
Options possibles : • 0–255 minutes

Le temps de surveillance cyclique est actif et se réfère aux objets de sécurité de priorité haute et basse. L'émetteur cyclique doit être environ 4 fois plus rapide que la surveillance cyclique. Si par exemple l'émetteur est programmé pour réaliser un envoi par minute, le temps de surveillance cyclique doit être ≥ 4 minutes.

6.3.6 Retour en position précédente après sécurité

Valeur par défaut : • Non
Options possibles : • Non
• Oui

Le paramètre "Oui" renvoie la dernière commande active après la fin d'une fonction de sécurité. Cela signifie un retour à la position qui était active avant qu'un des objets de sécurité correspondants (sécurité basse ou haute), reçoive un télégramme de valeur « 1 ».

6.3.7 Fonctions automatiques/manuelles

Valeur par défaut : • Aucune
Options possibles : • Aucune
• Fonctions automatiques prioritaires
• Fonctions manuelles prioritaires

- **Aucune**

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

- **Fonctions automatiques prioritaires**

Lorsqu'une commande automatique (commande de déplacement 1 octet) ou IP 2 (1 bit) arrive avant une commande manuelle (commande 1 bit), toutes les commandes manuelles sont désactivées. Les objets pour le lancement des positions intermédiaires 1 (objets 37-42) sont également désactivés. Une réinitialisation des fonctions automatiques prioritaires a lieu lorsque la « Retour au mode prioritaire » de l'objet correspondant (79-84) reçoit la valeur « 1 » ou « 0 ». Le passage des fonctions manuelles prioritaires (valeur « 0 ») aux fonctions automatiques prioritaires (valeur « 1 ») et inversement s'exécute par le biais des objets correspondants (73–78). Après une commutation à la priorité correspondante, la fonction se trouve à nouveau à l'état réinitialisé. Cela signifie pour les fonctions automatiques prioritaires que les commandes manuelles ne seront bloquées que par la prochaine commande automatique.

△ Voir chapitre 1 Définitions.

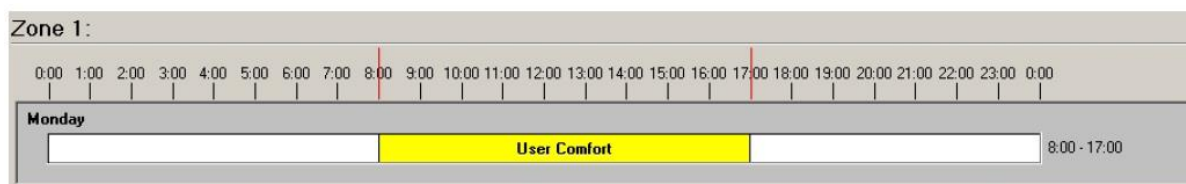
• Fonctions manuelles prioritaires

Lorsqu'une commande manuelle (1 bit ou octet) arrive avant une commande automatique (1 octet), toutes les commandes automatiques et IP 2 sont désactivées. Une réinitialisation des fonctions manuelles prioritaires a lieu lorsque la « Retour au mode prioritaire » de l'objet correspondant (79-84) reçoit la valeur « 1 » ou « 0 ». Le passage des fonctions manuelles prioritaires (valeur « 0 ») aux fonctions automatiques prioritaires (valeur « 1 ») et inversement s'exécute par le biais des objets correspondants (73–78). Après une commutation à la priorité correspondante, la fonction se trouve à nouveau à l'état réinitialisé. Cela signifie pour les fonctions automatiques prioritaires que les commandes manuelles ne seront bloquées que par la prochaine commande automatique.

△ Voir chapitre 1 Définitions.

△ Avec les fonctions manuelles prioritaires, 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, les fonctions manuelles prioritaires sont activées via l'objet correspondant (73-78) et l'utilisateur peut choisir la position souhaitée à l'aide des fonctions manuelles jusqu'à ce que les fonctions automatiques prioritaires soient activées à environ 17h. À tout moment, il est possible de passer des fonctions automatiques prioritaires aux fonctions manuelles prioritaires et inversement par le biais de l'objet correspondant (73–78).

△ Voir chapitre 1 Définitions.



Pour régler le minuteur, utilisez idéalement les commandes animeo KNX Master Control W2 (Réf. article 1860187) ou animeo KNX Master Control W8 (Réf. article 1860193).

6.4 Fiche « Blocage, Sécurité, Retour d'information 1-6 »

Motor Controller 6 AC KNX DRM > Blocage, Sécurité, Retour d'information 1-6	
Général	+++ Blocage +++
Moteur 1-6	Blocage des commandes de position automatiques et IP 2 <input checked="" type="radio"/> Non <input type="radio"/> Oui
Fonctions Moteur 1-6	Blocage des commandes des lamelles automatiques <input checked="" type="radio"/> Non <input type="radio"/> Oui
Blocage, Sécurité, Retour d'i...	Blocage des commandes Step/Stop manuelles <input checked="" type="radio"/> Non <input type="radio"/> Oui
	Blocage des commandes manuelles et IP 1 <input checked="" type="radio"/> Non <input type="radio"/> Oui
	+++ Sécurité +++
	Réaction au retour de puissance principale (230V) <input type="text" value="Ignorer"/>
	Réaction en cas de panne d'alimentation du bus <input type="text" value="Ignorer"/>
	+++ Retour d'information +++
	Retour d'information du Fin de course haut/bas <input checked="" type="radio"/> Non <input type="radio"/> Oui
	Retour d'information de <input type="text" value="Cyclique"/>
	Retour d'information type <input type="text" value="Haut/Bas et position des lamelles"/>
	Retour d'information temps de cycle <input type="text" value="30 Secondes"/>

6.4.1 Blocage des commandes de position automatiques et IP 2

Valeur par défaut :

- Non

Options possibles :

- Non
- Oui

Ce paramètre permet de bloquer les commandes de montée/descente (bit) via l'objet (51–54). Si l'objet correspondant reçoit un télégramme de valeur « 1 » alors que le store se déplace, ce processus est exécuté jusqu'à la fin. Ce n'est qu'ensuite que les autres commandes de montée/descente (bit) sont bloquées. Si l'objet correspondant reçoit un télégramme de valeur « 0 », les commandes de montée/descente (bit) sont à nouveau accessibles.

6.4.2 Blocage des commandes des lamelles automatiques

Valeur par défaut :

- Non

Options possibles :

- Non
- Oui

Ce paramètre permet de bloquer les commandes d'inclinaison (octet) via l'objet (67–72). Si l'objet correspondant reçoit un télégramme de valeur « 1 » pendant l'inclinaison du vénitien, ce processus est exécuté jusqu'à la fin. Ce n'est qu'ensuite que les autres commandes d'inclinaison (octet) sont bloquées. Si l'objet correspondant reçoit un télégramme de valeur « 0 », les commandes d'inclinaison (octet) sont à nouveau accessibles.

6.4.3 Blocage des commandes Step/Stop manuelles

Valeur par défaut : • Non

Options possibles : • Non
• Oui

Ce paramètre permet de bloquer les commandes de pas/arrêt et d'inclinaison (bit) via l'objet (67-72). Si l'objet correspondant reçoit un télégramme de valeur « 1 » pendant l'inclinaison du vénitien, ce processus est exécuté jusqu'à la fin. Ce n'est qu'ensuite que les autres commandes d'inclinaison (bit) sont bloquées. Si l'objet correspondant reçoit un télégramme de valeur « 0 », les commandes de pas/arrêt (bit) sont à nouveau accessibles.

6.4.4 Blocage des commandes manuelles et IP 1

Valeur par défaut : • Non

Options possibles : • Non
• Oui

Ce paramètre permet de bloquer les commandes de montée/descente (bit) via l'objet (67-72). Si l'objet correspondant reçoit un télégramme de valeur « 1 » alors que le store se déplace, ce processus est exécuté jusqu'à la fin. Ce n'est qu'ensuite que les autres commandes de montée/descente (bit) sont bloquées. Si l'objet correspondant reçoit un télégramme de valeur « 0 », les commandes de montée/descente (bit) sont à nouveau accessibles.

6.4.5 Réaction au retour de puissance principale (230 V) (pour tous les moteurs)

Valeur par défaut : • Ignorer

Options possibles : • Fin de course haute
• Fin de course basse
• Ignorer
• Fermer fenêtre
• Ouvrir fenêtre
• Stop

Ce paramètre détermine la position à atteindre en cas de retour de la tension secteur (230 V).

6.4.5.1 Réaction en cas de panne d'alimentation du bus

Valeur par défaut : • Ignorer

Options possibles : • Fin de course haute
• Fin de course basse
• Ignorer
• Fermer fenêtre
• Ouvrir fenêtre
• Stop

Ce paramètre détermine la position à atteindre en cas de panne d'alimentation du bus.

6.4.6 Retour d'information du fin de course haut/bas

Valeur par défaut : • Non

Options possibles : • Non
• Oui

Cette option ouvre le paramètre « Retour d'information de ».

6.4.7 Retour d'information

Valeur par défaut : • Aucun

Options possibles : • Aucun
• À la demande
• Changement de statut
• Cyclique

- **À la demande**

Les positions actuelles doivent être demandées via les objets 85-90.

- **Changement de statut**

La position actuelle du vénitien correspondant est communiquée au bus après chaque changement de position. La position est communiquée au bus lorsque la position cible est atteinte.

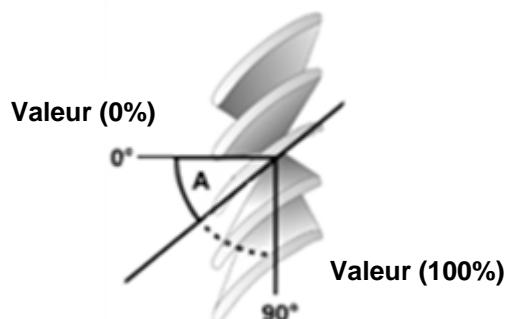
- **Cyclique**

Ce paramètre ouvre un autre paramètre (« Retour d'information temps de cycle ») dans lequel est défini l'intervalle de temps pour l'envoi cyclique.

6.4.8 Retour d'information type

Valeur par défaut : • Haut/Bas et position des lamelles

Options possibles : • Position Haut/Bas
• Position des lamelles
• Haut/Bas et position des lamelles



- **Position Haut/Bas**

Ce paramètre permet d'envoyer au bus la position Haut/Bas du moteur correspondant en fonction du paramètre « Retour d'information » « 0 » = fin de course haute, « 100 » = fin de course basse.

- **Position des lamelles**

Ce paramètre permet d'envoyer au bus la position des lamelles du moteur correspondant en fonction du paramètre « Retour d'information ». « 0 » = lamelles ouvertes, « 100 » = lamelles fermées. La valeur de position des lamelles transmise via l'objet correspondant dépend du paramétrage de la fiche « Général ». Position des lamelles fermées/inversées UNIQUEMENT POUR STORES VÉNITIENS.

- **Haut/Bas et position des lamelles**

Ce paramètre permet d'envoyer au bus la position Haut/Bas et la position des lamelles du moteur correspondant en fonction du paramètre « Retour d'information ». « 0 » = fin de course haute, « 255 » = fin de course basse, « 0 » = lamelles ouvertes, « 100 » = lamelles fermées. La valeur de position des lamelles transmise via l'objet correspondant dépend du paramétrage de la fiche « Général ». Position des lamelles fermées/inversées UNIQUEMENT POUR STORES VÉNITIENS.

6.4.9 Retour d'information temps de cycle

Valeur par défaut : • 30 secondes

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

Ce paramètre définit les intervalles de temps auxquels la position actuelle des vénitiens correspondants est communiquée. La position actuelle du vénitien correspondant est communiquée au bus.

7 Caractéristiques techniques

Alimentation	220 - 230 V AC / 50/60 Hz
Courant en mode veille (CEI 62301)	< 3 mA à 230 V AC
Puissance en mode veille (CEI 62301)	< 0,5 W à 230 V AC
Tension d'alimentation du bus KNX	Tension KNX 21 à 30 V C.C., SELV
Consommation nominale KNX	Selon les directives KNX, 12,5 mA
Courant max. par sortie moteur	3 A, $\cos \varphi = 0,95$
Courant total max. pour toutes les sorties moteurs	10 A, $\cos \varphi = 0,95$
Protection externe contre les surintensités	Fusible 16 A requis
Relais	Micro-espace : μ
Bornes	Connecteurs à ressort
Bornes KNX	Bornes KNX (noir/rouge)
Temps de fonctionnement par sortie	Max. 5 minutes
Température d'utilisation	-5 °C à + 50 °C
Humidité relative de l'air	85 % max. (sans condensation) à 30 °C
Matériau du boîtier	Polycarbonate (PC-ABS)
Dimensions du boîtier (l x h x p)	108 x 90 x 60 mm
Poids	245 g
Niveau de sécurité	II
Indice de protection	IP 20
Degré de pollution	2
Conformité	www.somfy.com/ce

Somfy Activites SA

50 Avenue du Nouveau Monde

74300 Cluses

Frankreich

www.somfy.com/projects

A BRAND OF **SOMFY** GROUP