

Attuatore comando motore 6A Easy -  
da guida DIN



**GW 90 851**



**GW 90 852**

**Manuale Tecnico**

## Sommario

1	Introduzione .....	3
2	Applicazione .....	3
2.1	Limiti delle associazioni .....	3
2.2	Priorità dei comandi ricevuti.....	3
3	Menù <i>“Impostazioni”</i> .....	4
3.1	Parametri .....	4
4	Menù <i>“Impostazioni canale 1..2”</i> .....	4
4.1	Parametri .....	5
4.2	Oggetti di comunicazione .....	7
5	Menù <i>“Allarmi canale x”</i> .....	9
5.1	Parametri .....	9
5.2	Oggetti di comunicazione .....	12
6	Menù <i>“Forzatura canale x”</i> .....	13
6.1	Parametri .....	14
6.2	Oggetti di comunicazione .....	15

# 1 Introduzione

Questo manuale descrive le funzioni dei dispositivi GW90851 e GW90852, rispettivamente “**Attuatore comando motore KNX Easy 2 canali**” e “**Attuatore comando motore KNX Easy 4 canali**” e come queste vengono impostate e configurate tramite il software di configurazione ETS.

## 2 Applicazione

L'attuatore851 è o, L'attuatore852 è composto da

### 2.1 Limiti delle associazioni

Il numero massimo di oggetti di comunicazione disponibili è 14 per il GW90851 e 28 per il GW90852.

Il numero massimo di associazioni che i dispositivi sono in grado di memorizzare è 70.

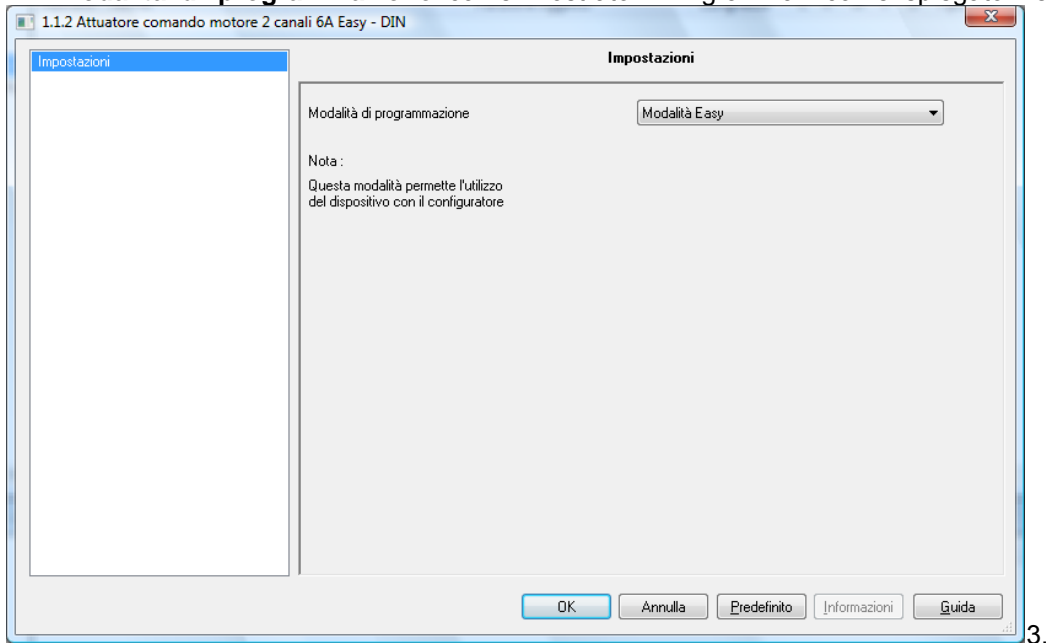
Il numero massimo di indirizzi di gruppo è 70.

### 2.2 Priorità dei comandi ricevuti

Funzione	Priorità
----------	----------

### 3 Menù “Impostazioni”

. in **Modalità di programmazione** come mostrato in Fig.3.1 la come spiegato nei prossimi paragrafi



3.

#### 3.1 Parametri

##### ➤ 3.1.1 Modalità di programmazione

Determina la modalità di programmazione del dispositivo:

- **Modalità ETS**  
Questa opzione deve essere selezionata se il dispositivo viene configurato con ETS (“System Mode”).
- **Modalità Easy**  
Questa opzione deve essere selezionata se si vuole configurare il dispositivo con l’Easy controller software.

### 4 Menù “Impostazioni canale 1..2”

Nel menù **Impostazioni canale x** sono presenti i parametri che permettono di configurare il funzionamento del canale selezionato; in figura fig. 4.1 è riportato il menù del GW90852 (4 canali).

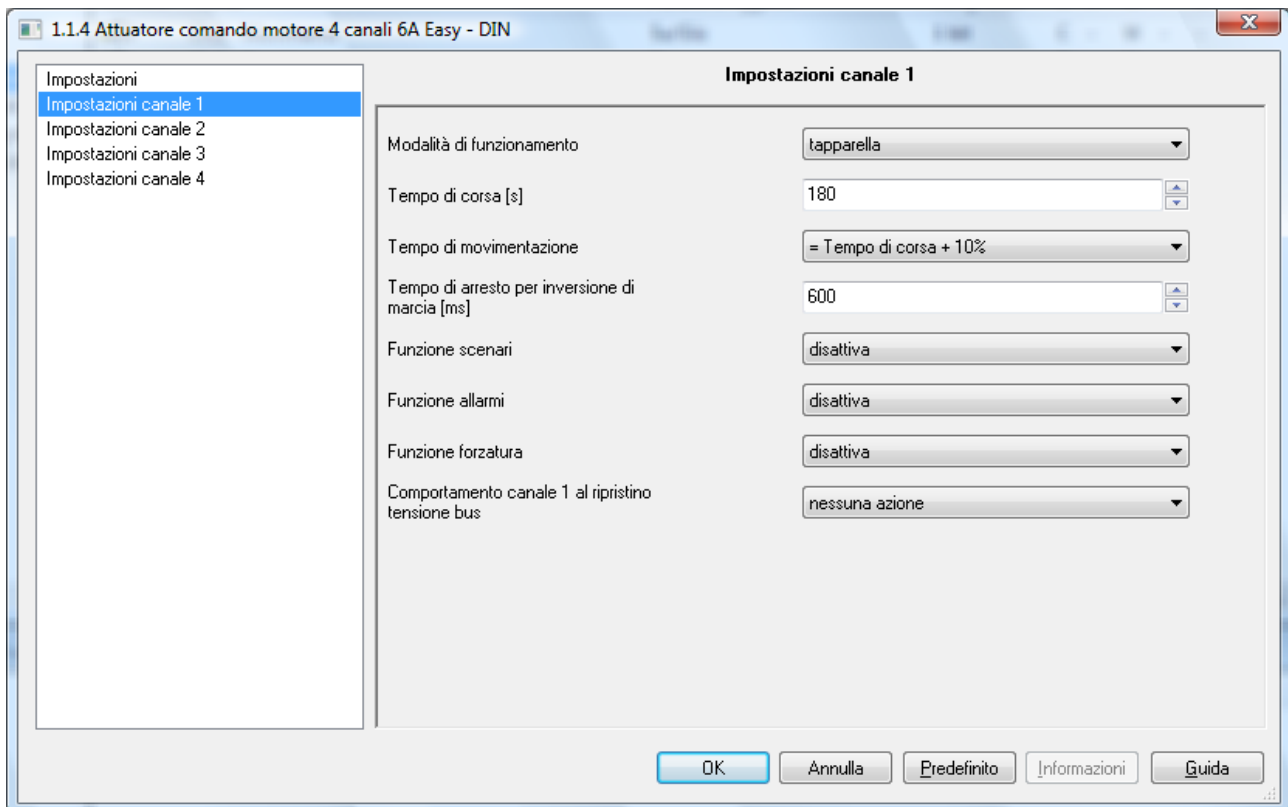


Fig. 4.1

## 4.1 Parametri

### ➤ 4.1.1 Modalità di funzionamento

Determina il tipo di funzionamento vero e proprio del dispositivo; i valori impostabili sono:

- **tapparella**

Abilita il dispositivo a controllare il motore che gestisce le tapparelle. In questo caso specifico non sarà quindi possibile controllare gli step di regolazione lamelle in quanto le tapparelle ne sono sprovviste. I parametri disponibili sono visualizzati nella fig. 4.1.

- **veneziana**

Abilita il dispositivo a controllare il motore che gestisce le veneziane. In questo caso specifico è possibile controllare gli step di regolazione lamelle in quanto le veneziane, a differenza delle tapparelle, ne sono provviste.

I parametri disponibili sono visualizzati nella fig. 4.2; in questo caso l'immagine si riferisce al database del GW90851.

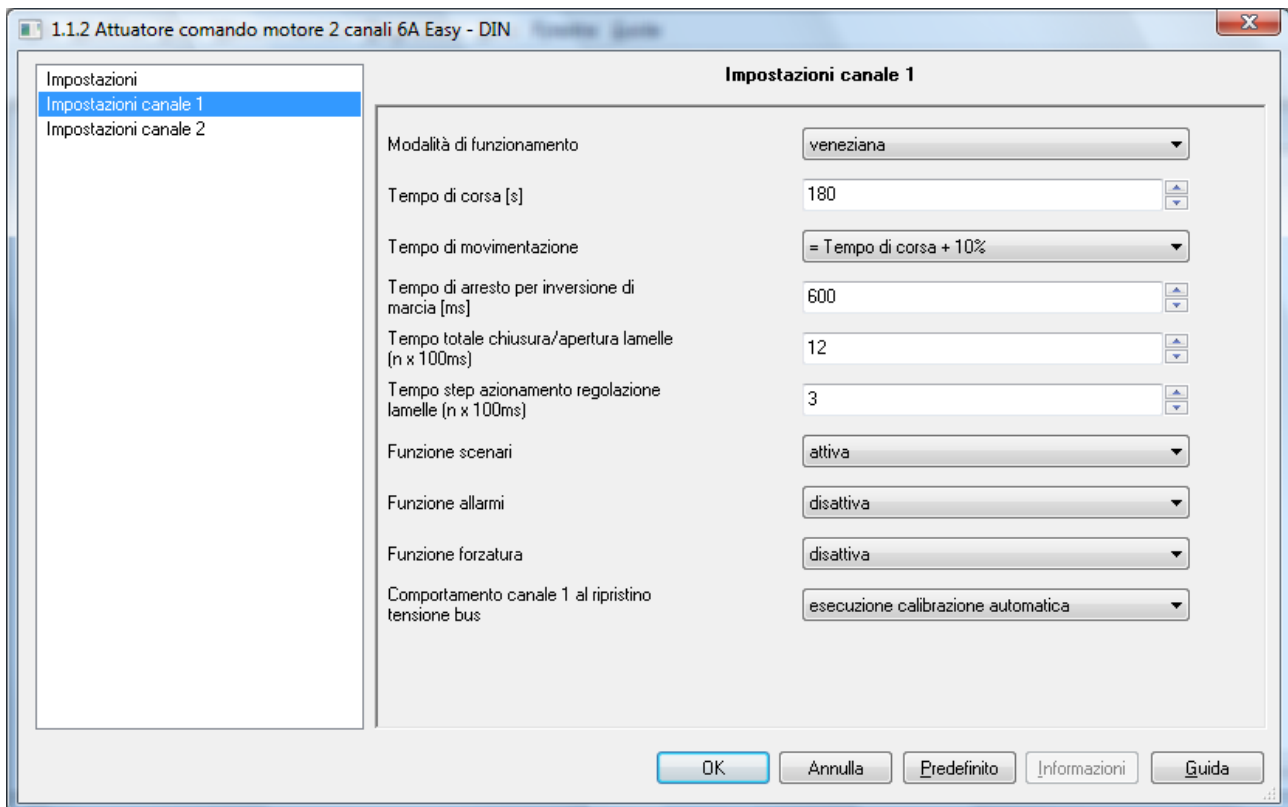


Fig. 4.2

#### ➤ 4.1.2 Tempo di corsa [s]

Permette di impostare il periodo di movimentazione (corsa) della tapparella/veneziana. I valori impostabili vanno da 1 (secondi) a 3000 (secondi), il default è 180sec.

Il valore di questo tempo indica la corsa della tapparella/veneziana, ossia il tempo necessario per alzare completamente la tapparella partendo dalla condizione completamente abbassata, nonché il tempo per abbassare completamente la tapparella partendo dalla condizione tutta alzata; è molto importante settare correttamente questo valore in quanto le posizioni intermedie della tapparella/veneziana vengono calcolate dal dispositivo sulla base del valore impostato alla voce in esame.

Questo tempo è minore o uguale al valore impostato alla voce **Tempo di movimentazione**.

#### ➤ 4.1.3 Tempo di movimentazione

Questo tempo è molto importante soprattutto perché con il passare degli anni i motori si possono usurare e i fine corsa si possono alterare; un giusto settaggio di questo valore garantisce in ogni caso che la tapparella/veneziana si possa abbassare/alzare completamente senza che si fermi prima di raggiungere il livello minimo/massimo.

questo

#### ➤ 4.1.4 Tempo di arresto per inversione di marcia [ms]

Questo in msec, da un minimo di ad un massimo di 10000, mentre 6 è il .

#### ➤ 4.1.5 Tempo totale di chiusura/apertura lamelle (n x 100msec)

in questione e questo.

livano da 1 a 120 e è il valore di .

#### ➤ 4.1.6 Tempo step azionamento regolazione lamelle (n x 100msec)

in questione e anche questo vanno da 1 a 120 e 3 è il valore di .

#### ➤ 4.1.7 Funzione scenari

Permette di attivare l'oggetto di comunicazione da 1 Byte *Ch.x - Scenario* che consente di apprendere ed eseguire scenari knx.

#### ➤ 4.1.8 Comportamento canale x al ripristino tensione bus

- Questo parametro esecuzione calibrazione automatica 3
- Impostando il valore **esecuzione calibrazione automatica** la tapparella prima si porta nella posizione „tutto SU” e poi si riporta alla posizione precedente; questa movimentazione può servire per riallineare la tapparella alla posizione corretta.

l” è possibile specificarne un valore: .  
Si avverte del fatto che

Qtramite è possibile specificarne un valore: .

## 4.2 Oggetti di comunicazione

Di seguito gli oggetti di comunicazione abilitati dal menù **Impostazioni canale x** (vedi fig. 4.3 per il database del GW90852).

Numero	Nome	Funzione oggetto	Lunghezza	C	R	W	T	U
0	Ch.1 - Movimento	Su/Giù	1 bit	C	-	W	-	-
1	Ch.1 - Arresto/Regolazione lamelle	Stop/Step	1 bit	C	-	W	-	-
5	Ch.1 - Scenario	Esegui/Apprendi	1 Byte	C	-	W	-	-
6	Ch.1 - Segnalazione movimento	Salita/Discesa	1 bit	C	R	-	T	-
7	Ch.2 - Movimento	Su/Giù	1 bit	C	-	W	-	-
8	Ch.2 - Arresto/Regolazione lamelle	Stop/Step	1 bit	C	-	W	-	-
12	Ch.2 - Scenario	Esegui/Apprendi	1 Byte	C	-	W	-	-
13	Ch.2 - Segnalazione movimento	Salita/Discesa	1 bit	C	R	-	T	-
14	Ch.3 - Movimento	Su/Giù	1 bit	C	-	W	-	-
15	Ch.3 - Arresto/Regolazione lamelle	Stop/Step	1 bit	C	-	W	-	-
19	Ch.3 - Scenario	Esegui/Apprendi	1 Byte	C	-	W	-	-
20	Ch.3 - Segnalazione movimento	Salita/Discesa	1 bit	C	R	-	T	-
21	Ch.4 - Movimento	Su/Giù	1 bit	C	-	W	-	-
22	Ch.4 - Arresto/Regolazione lamelle	Stop/Step	1 bit	C	-	W	-	-
26	Ch.4 - Scenario	Esegui/Apprendi	1 Byte	C	-	W	-	-
27	Ch.4 - Segnalazione movimento	Salita/Discesa	1 bit	C	R	-	T	-

Fig. 4.3

### ➤ 4.2.1 Ch.x - Movimento

Permette di abbassare/alzare la tapparella/veneziana dal bus tramite i seguenti oggetti di comunicazione:

- oggetto 0 per il canale\_1
- oggetto 7 per il canale\_2
- oggetto 14 per il canale\_3 (solo per GW90852)
- oggetto 21 per il canale\_4 (solo per GW90852)

Quando il dispositivo riceve un telegramma su questo oggetto di comunicazione, esso in base al comando ricevuto provvede ad alimentare il contatto associato al movimento richiesto.

I flag abilitati sono C (comunicazione), W (scrittura dal bus) .

Il formato dell'oggetto standardizzato è *1.008 DPT\_UpDown*, la dimensione dell'oggetto è di *1 bit* e i comandi che esso riceve sono *movimento SU/GIU'*.

#### ➤ 4.2.2 Ch.x - Arresto

Se la **Modalità di funzionamento** selezionata è **Tapparella** questo oggetto prende il nome di **Arresto** e viene utilizzato per fermare il movimento della tapparella qualsiasi esso sia. Quando il dispositivo riceve un telegramma sui seguenti oggetti di comunicazione provvede immediatamente a fermare il movimento stesso, indipendentemente dal valore che viene ricevuto e se la tapparella ovviamente è in movimento:

- oggetto 1 per il canale\_1
- oggetto 8 per il canale\_2
- oggetto 15 per il canale\_3 (solo per GW90852)
- oggetto 22 per il canale\_4 (solo per GW90852)

I flag abilitati sono C (comunicazione), W (scrittura dal bus) .

Il formato standardizzato dell'oggetto è *1.007 DPT\_Step*, la dimensione dell'oggetto è di *1 bit* e i comandi che esso riceve sono *stop movimento*.

#### ➤ 4.2.3 Ch.x - Arresto/Regolazione lamelle

Se la **Modalità di funzionamento** selezionata è **Veneziana** questo oggetto prende il nome di **Arresto/Regolazione lamelle** e permette di fermare il movimento della veneziana, qualsiasi esso sia, e di regolare step by step l'inclinazione delle lamelle. Quando il dispositivo riceve un telegramma sui seguenti oggetti di comunicazione e se la tapparella è in movimento, provvede immediatamente a fermare il movimento stesso, indipendentemente dal valore ricevuto, mentre, se la veneziana è ferma, provvede a regolare in apertura/chiusura le lamelle in base al comando ricevuto:

- oggetto 1 per il canale\_1
- oggetto 8 per il canale\_2
- oggetto 15 per il canale\_3 (solo per GW90852)
- oggetto 22 per il canale\_4 (solo per GW90852)

I flag abilitati sono C (comunicazione), W (scrittura dal bus) .

Il formato dell'oggetto è standardizzato ed è *1.007 DPT\_Step*, la dimensione dell'oggetto è di *1 bit* e i comandi che esso riceve sono *stop (se veneziana in movimento)* oppure *regolazione lamelle in apertura/chiusura (se veneziana ferma)*.

#### ➤ 4.2.4 Ch.x - Segnalazione movimento

Permette di segnalare tramite telegramma sul bus il movimento che la tapparella/veneziana sta eseguendo, tramite i seguenti oggetti di comunicazione:

- oggetto 6 per il canale\_1
- oggetto 13 per il canale\_2
- oggetto 20 per il canale\_3 (solo per GW90852)
- oggetto 27 per il canale\_4 (solo per GW90852)

Quando il dispositivo deve movimentare il carico a seguito del verificarsi di qualsiasi condizione (ricezione comando bus, comando locale ecc.) segnala immediatamente tramite telegramma su questo oggetto di comunicazione il movimento che sta attuando.

I flag abilitati sono C (comunicazione), R (lettura dal bus) e T (trasmissione).

Il formato standardizzato dell'oggetto è *1.008 DPT\_UpDown*, per cui la dimensione dell'oggetto è di *1 bit* e i valori che esso invia sono *segnalazione movimento SU/GIU'*.

#### ➤ 4.2.5 Ch.x - Scenario

Tramite questi oggetti di comunicazione il dispositivo è in grado di ricevere dal bus i comandi di esecuzione e memorizzazione degli scenari:

- oggetto 5 per il canale\_1
- oggetto 12 per il canale\_2
- oggetto 19 per il canale\_3 (solo per GW90852)
- oggetto 26 per il canale\_4 (solo per GW90852)

Ogni canale tramite questo oggetto di comunicazione d, con valori da 0 a 7 specificati nel dispositivo di comando.

I flag abilitati sono C (comunicazione), W (scrittura dal bus).

Il formato standardizzato dell'oggetto è *18.001 DPT\_SceneControl*, la dimensione dell'oggetto è di *1 byte*.



## 5 Menù “Allarmi canale x”

Abilitando la **Funzione allarmi** nelle **Impostazioni canale x** si ha la possibilità di attivare la **Funzione allarme vento** e/o la **Funzione allarme pioggia**; la fig. 5.1 mostra le funzioni attive per il canale 1 del database del GW90852 e nei successivi paragrafi i parametri disponibili.

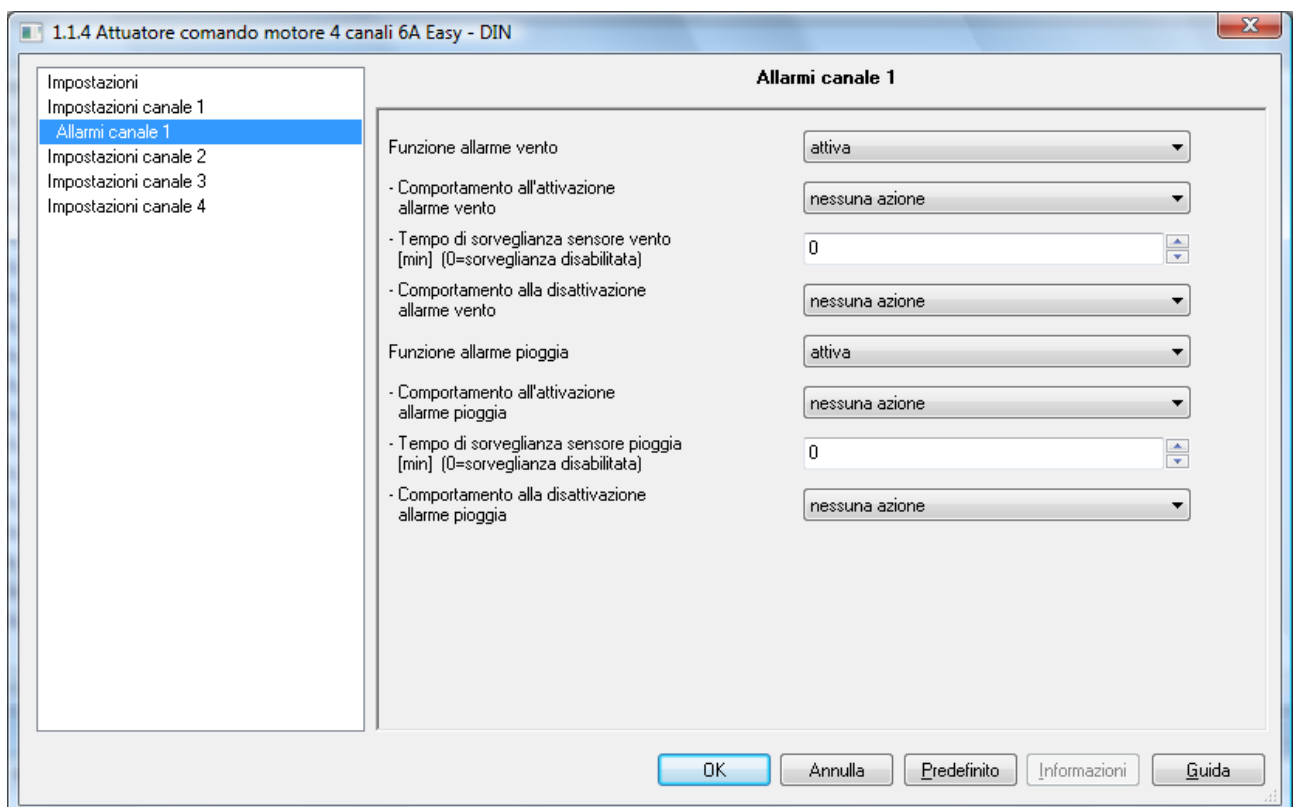


Fig. 5.1

### 5.1 Parametri

#### ➤ 5.1.1 Funzione allarme vento

L'opzione riguarda la possibilità di abilitare l'oggetto di comunicazione *Ch.x – Allarme vento* con i relativi parametri di configurazione:

- **attiva**  
Scegliendo attiva si abilita la Funzione allarme vento.
- **disattiva**  
Scegliendo disattiva non si abilita la Funzione allarme vento.

### ➤ **5.1.2 Comportamento all'attivazione allarme vento**

Questo parametro consente di decidere come deve comportarsi il canale in questione nel momento in cui un sensore vento o una interfaccia invii sul bus un valore di 1 ovvero di superamento soglia.

I parametri disponibili sono i seguenti:

- **Nessuna azione**  
Nessuna azione è intrapresa.
- **Movimentazione in salita**  
Viene comandata la salita.
- **Movimentazione in discesa**  
Viene comandata la discesa.
- **Posizione percentuale**  
È possibile definire il valore percentuale di posizionamento della tapparella tramite **Posizione percentuale con allarme vento attivo** e quella delle lamelle qualora questa modalità sia stata impostata tramite **Posizione percentuale lamelle con allarme vento attivo**.
- **Arresto**  
La tapparella viene arrestata nella posizione attuale.

### ➤ **5.1.3 Posizione percentuale con allarme vento attivo**

L'opzione viene attivata nel momento in cui viene abilitata la *posizione percentuale* al **comportamento all'attivazione allarme vento**, come descritto nel paragrafo precedente.

- **Posizione percentuale con allarme vento attivo**  
A step del 5% è possibile definire la posizione della tapparella quando viene rilevato l'allarme vento.
- **Posizione percentuale lamelle con allarme vento attivo**  
A step del 5% è possibile definire la posizione della veneziana quando viene rilevato l'allarme vento.

### ➤ **5.1.4 Tempo di sorveglianza sensore vento [min] (0=sorveglianza disabilitata)**

L'opzione viene attivata nel momento in cui viene abilitata la *posizione percentuale* al **comportamento all'attivazione allarme vento**, come descritto nel paragrafo 5.1.2.

Con questo parametro è possibile impostare un tempo espresso in minuti, trascorso il quale il dispositivo se non riceve periodicamente il telegramma di stato allarme disattivo dal sensore vento attiva la relativa funzione di allarme; i valori impostabili vanno da 1 (minuto) a 60 (minuti) mentre 0 disabilita la sorveglianza.

È fondamentale impostare il sensore abbinato al dispositivo in modo tale che esso comunichi periodicamente al dispositivo lo stato di allarme disattivo, con un periodo minore del valore impostato alla voce in esame. Ciò permette al dispositivo di monitorare lo stato di funzionamento del sensore ad esso collegato e in caso di malfunzionamento attiva la funzione allarme vento in quanto non ricevendo l'informazione di allarme disattivo presuppone che il sensore stesso sia guasto.

### ➤ **5.1.5 Comportamento alla disattivazione allarme vento**

Questo parametro consente di decidere come deve comportarsi il canale in questione nel momento in cui un sensore vento o una interfaccia invii sul bus un valore di 1 ovvero di superamento soglia.

I parametri disponibili sono i seguenti:

- **Nessuna azione**  
Nessuna azione è intrapresa.

- **Movimentazione in salita**  
Viene comandata la salita.
- **Movimentazione in discesa**  
Viene comandata la discesa.
- **Ritorna alla posizione precedente**  
La tapparella ritorna nella posizione precedente all'allarme.
- **Segue ultimo comando ricevuto**  
La tapparella viene comandata in base all'ultimo comando ricevuto, il quale non era stato eseguito perchè meno prioritario dell'allarme.
- **Posizione percentuale**  
È possibile definire il valore percentuale di posizionamento della tapparella tramite **Posizione percentuale alla disattivazione allarme vento** e quella delle lamelle qualora questa modalità sia stata impostata tramite **Posizione percentuale lamelle alla disattivazione allarme vento**.
- **Arresto**  
La tapparella viene arrestata nella posizione attuale.

#### ➤ **5.1.6 Funzione allarme pioggia**

L'opzione riguarda la possibilità di abilitare l'oggetto di comunicazione *Ch.x – Allarme pioggia* con i relativi parametri di configurazione:

- **attiva**  
Scegliendo attiva si abilita la Funzione allarme pioggia.
- **disattiva**  
Scegliendo disattiva non si abilita la Funzione allarme pioggia.

#### ➤ **5.1.7 Comportamento all'attivazione allarme pioggia**

Questo parametro consente di decidere come deve comportarsi il canale in questione nel momento in cui un sensore pioggia o una interfaccia invii sul bus un valore di 1 ovvero di superamento soglia. I parametri disponibili sono i seguenti:

- **Nessuna azione**  
Nessuna azione è intrapresa.
- **Movimentazione in salita**  
Viene comandata la salita.
- **Movimentazione in discesa**  
Viene comandata la discesa.
- **Posizione percentuale**  
È possibile definire il valore percentuale di posizionamento della tapparella tramite **Posizione percentuale con allarme pioggia attivo** e quella delle lamelle qualora questa modalità sia stata impostata tramite **Posizione percentuale lamelle con allarme pioggia attivo**.
- **Arresto**  
La tapparella viene arrestata nella posizione attuale.

#### ➤ **5.1.8 Posizione percentuale con allarme pioggia attivo**

L'opzione viene attivata nel momento in cui viene abilitata la *posizione percentuale* al **comportamento all'attivazione allarme pioggia**, come descritto nel paragrafo precedente.

- **Posizione percentuale con allarme pioggia attivo**  
A step del 5% è possibile definire la posizione della tapparella quando viene rilevato l'allarme pioggia.

- **Posizione percentuale lamelle con allarme pioggia attivo**  
A step del 5% è possibile definire la posizione della veneziana quando viene rilevato l'allarme pioggia.

➤ **5.1.9 Tempo di sorveglianza sensore pioggia [min] (0=sorveglianza disabilitata)**

L'opzione viene attivata nel momento in cui viene abilitata la *posizione percentuale* al **comportamento all'attivazione allarme pioggia**, come descritto nel paragrafo 5.1.7.

Con questo parametro è possibile impostare un tempo espresso in minuti, trascorso il quale il dispositivo se non riceve periodicamente il telegramma di stato allarme disattivo dal sensore pioggia attiva la relativa funzione di allarme; i valori impostabili vanno da 1 (minuto) a 60 (minuti) mentre 0 disabilita la sorveglianza.

È fondamentale impostare il sensore abbinato al dispositivo in modo tale che esso comunichi periodicamente al dispositivo lo stato di allarme pioggia, con un periodo minore del valore impostato alla voce in esame. Ciò permette al dispositivo di monitorare lo stato di funzionamento del sensore ad esso collegato e, in caso di malfunzionamento di anche solo uno di questi, attiva la funzione allarme pioggia in quanto non ricevendo l'informazione di allarme disattivo presuppone che il sensore stesso sia guasto.

➤ **5.1.10 Comportamento alla disattivazione allarme pioggia**

Questo parametro consente di decidere come deve comportarsi il canale in questione nel momento in cui un sensore pioggia o una interfaccia invii sul bus un valore di 1 ovvero di superamento soglia.

I parametri disponibili sono i seguenti:

- **Nessuna azione**  
Nessuna azione è intrapresa.
- **Movimentazione in salita**  
Viene comandata la salita.
- **Movimentazione in discesa**  
Viene comandata la discesa.
- **Ritorna alla posizione precedente**  
La tapparella ritorna nella posizione precedente all'allarme.
- **Segue ultimo comando ricevuto**  
La tapparella viene comandata in base all'ultimo comando ricevuto, il quale non era stato eseguito perchè meno prioritario dell'allarme.
- **Posizione percentuale**  
È possibile definire il valore percentuale di posizionamento della tapparella tramite **Posizione percentuale alla disattivazione allarme pioggia** e quella delle lamelle qualora questa modalità sia stata impostata tramite **Posizione percentuale lamelle alla disattivazione allarme pioggia**.
- **Arresto**  
La tapparella viene arrestata nella posizione attuale.

## 5.2 Oggetti di comunicazione

Di seguito gli oggetti di comunicazione di Allarme vento e Allarme pioggia abilitati dal menù **Allarmi canale x** (vedi fig. 5.2 per il database del GW90852).

Numero	Nome	Funzione oggetto	Lunghezza	C	R	W	T	U
13	Ch.1 - Allarme vento	Ingresso allarme	1 bit	C	-	W	-	-
14	Ch.1 - Allarme pioggia	Ingresso allarme	1 bit	C	-	W	-	-
10	Ch.2 - Allarme vento	Ingresso allarme	1 bit	C	-	W	-	-
11	Ch.2 - Allarme pioggia	Ingresso allarme	1 bit	C	-	W	-	-
17	Ch.3 - Allarme vento	Ingresso allarme	1 bit	C	-	W	-	-
18	Ch.3 - Allarme pioggia	Ingresso allarme	1 bit	C	-	W	-	-

24	Ch.4 - Allarme vento	Ingresso allarme	1 bit	C - W - -
25	Ch.4 - Allarme pioggia	Ingresso allarme	1 bit	C - W - -

Fig. 5.2

### ➤ 5.2.1 Ch.x - Allarme vento

Tramite i seguenti oggetti di comunicazione il dispositivo è in grado di ricevere dal bus lo stato di allarme di un sensore vento:

- Oggetto 3 per il canale\_1
- Oggetto 10 per il canale\_2
- Oggetto 17 per il canale\_3 (solo per GW90852)
- Oggetto 24 per il canale\_4 (solo per GW90852)

L'informazione di allarme disattivo deve essere ribadita periodicamente con periodo minore del tempo di sorveglianza impostato come descritto al paragrafo 5.1.4.

I flag abilitati sono C (comunicazione), W (scrittura dal bus).

Il formato dell'oggetto è *1.005 DPT\_Alarm*, per cui la dimensione dell'oggetto è di *1 bit* e i comandi che esso riceve sono *stato allarme attivo/disattivo*.

### ➤ 5.2.2 Ch.x - Allarme pioggia

Tramite i seguenti oggetti di comunicazione il dispositivo è in grado di ricevere dal bus lo stato di allarme di un sensore pioggia:

- Oggetto 4 per il canale\_1
- Oggetto 11 per il canale\_2
- Oggetto 18 per il canale\_3 (solo per GW90852)
- Oggetto 25 per il canale\_4 (solo per GW90852)

L'informazione di allarme disattivo deve essere ribadita periodicamente con periodo minore del tempo di sorveglianza impostato come descritto al paragrafo 5.1.9.

I flag abilitati sono C (comunicazione), W (scrittura dal bus).

Il formato dell'oggetto è *1.005 DPT\_Alarm*, per cui la dimensione dell'oggetto è di *1 bit* e i comandi che esso riceve sono *stato allarme attivo/disattivo*.

## 6 Menù “Forzatura canale x”

Abilitando la **Funzione forzatura** nelle **Impostazioni canale x** si ha la possibilità di attivare la sezione **Forzatura canale x**; la fig. 6.1 mostra le funzioni attive per il canale 1 del database del GW90852 e nei successivi paragrafi i parametri disponibili.

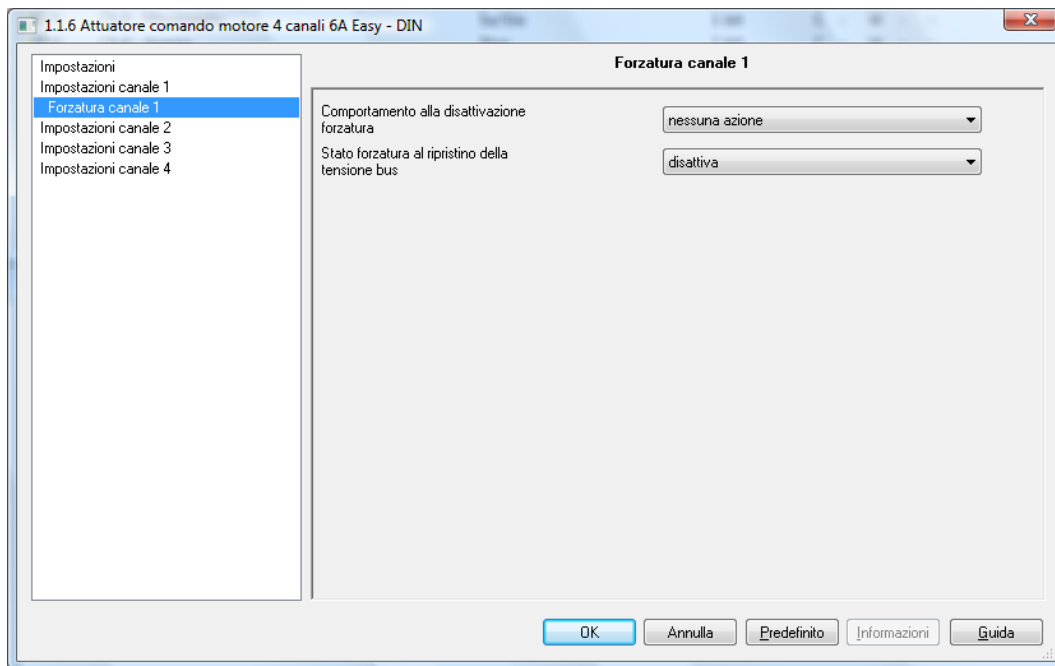


Fig. 6.1

## 6.1 Parametri

### ➤ 6.1.1 Comportamento alla disattivazione forzatura

Questo parametro consente di decidere come deve comportarsi il canale in questione nel momento in cui termina la forzatura dell'oggetto di comunicazione a 2bit *Ch.x – Comando prioritario*.

I parametri disponibili sono i seguenti:

- **Nessuna azione**  
Nessuna azione è intrapresa.
- **Movimentazione in salita**  
Viene comandata la salita.
- **Movimentazione in discesa**  
Viene comandata la discesa.
- **Ritorna alla posizione precedente**  
La tapparella ritorna nella posizione precedente alla forzatura.
- **Segue ultimo comando ricevuto**  
La tapparella viene comandata in base all'ultimo comando ricevuto, il quale non era stato eseguito perchè meno prioritario.
- **Posizione percentuale**  
È possibile definire il valore percentuale di posizionamento della tapparella tramite **Posizione percentuale alla disattivazione forzatura** e quella delle lamelle qualora questa modalità sia stata impostata tramite **Posizione percentuale lamelle alla disattivazione forzatura**.
- **Arresto**  
La tapparella viene arrestata nella posizione attuale.

### ➤ 6.1.2 Stato forzatura al ripristino della tensione bus

Questo parametro consente di decidere come deve comportarsi il canale in questione nel momento in cui termina la forzatura dell'oggetto di comunicazione a 2bit *Ch.x – Comando prioritario*.

I parametri disponibili sono i seguenti:

- **Disattiva**

Al ripristino della tensione bus la forzatura è disattivata.

- **Come prima della caduta di tensione**

Al ripristino della tensione bus la forzatura assume lo stesso valore che aveva prima della caduta di tensione.

## 6.2 Oggetti di comunicazione

Di seguito gli oggetti di comunicazione abilitati dalla Funzione forzatura di ogni canale tramite il menù **Impostazioni canale x** (vedi fig. 6.2 per il database del GW90852).

Numero	Nome	Funzione oggetto	Lunghezza	C	R	W	T	U	Tipo dati
2	Ch.1 - Comando prioritario	Forzatura su/giù	2 bit	C	-	W	-	-	1 bit controlled DPT_Switch_Control
9	Ch.2 - Comando prioritario	Forzatura su/giù	2 bit	C	-	W	-	-	1 bit controlled DPT_Switch_Control
16	Ch.3 - Comando prioritario	Forzatura su/giù	2 bit	C	-	W	-	-	1 bit controlled DPT_Switch_Control
23	Ch.4 - Comando prioritario	Forzatura su/giù	2 bit	C	-	W	-	-	1 bit controlled DPT_Switch_Control

Fig. 6.2

### ➤ 6.2.1 Ch.x - Comando prioritario

Tramite i seguenti oggetti di comunicazione il dispositivo è in grado di ricevere dal bus i comandi di attiva forzatura SU, attiva forzatura GIU e disattiva forzatura:

- Oggetto 2 per il canale\_1
- Oggetto 9 per il canale\_2
- Oggetto 16 per il canale\_3 (solo per GW90852)
- Oggetto 23 per il canale\_4 (solo per GW90852)

I flag abilitati sono C (comunicazione), W (scrittura dal bus).

Il formato standardizzato dell'oggetto è *2.008 DPT\_Direction1\_Control*, per cui la dimensione dell'oggetto è di 2 bit e il comando che esso riceve è *forzatura abilitata su/giù, forzatura disabilitata*.

**GEWISS - MATERIALE ELETTRICO**

**SAT**



**+39 035 946 111**  
8.30 - 12.30 / 14.00 - 18.00  
da lunedì a venerdì



**+39 035 946 260**  
24 ore al giorno



**SAT on line**  
[gewiss@gewiss.com](mailto:gewiss@gewiss.com)