

► **Attuatore comando motore 4 canali 6 A
Easy - da guida DIN**

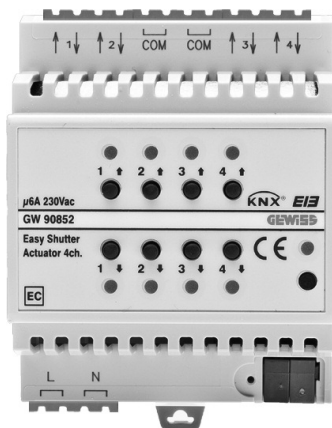


Easy 4-channel shutter actuator 6 A - DIN rail

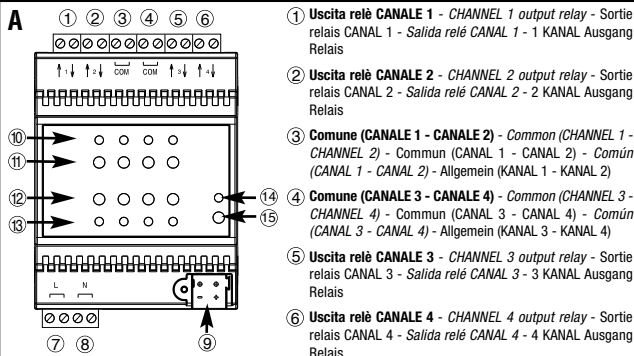
Actionneur de commande moteur 4 canals 6 A Easy - sur rail DIN

Actuador mando motor de 4 canals 6 A Easy - de guía DIN

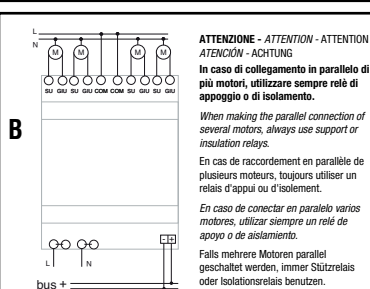
4-Kanäle Antrieb Motorsteuerung 6 A Easy - für DIN-Hutschiene



GW 90 852



- ⑦ Alimentazione ausiliaria (FASE) - Auxiliary power supply (PHASE) - Alimentation auxiliaire (PHASE) - Alimentación auxiliar (FASE) - Hilfsversorgung (PHASE)
- ⑧ Alimentazione ausiliaria (NEUTRO) - Auxiliary power supply (NEUTRAL) - Alimentation auxiliaire (NEUTRE) - Alimentación auxiliar (NEUTRO) - Hilfsversorgung (NULLEITER)
- ⑨ Terminali bus - Bus terminals - Borniers bus - Terminales bus - Busanschlüsse
- ⑩ Led stato uscita CANALE 1,2,3 e 4 (SU) - CHANNEL 1,2,3 and 4 (UP) LED output status - LED état de la sortie CANAL 1,2,3 et 4 (HAUT) - LED estado salida CANAL 1,2,3 e 4 (SUBIR) - KANAL 1,2,3 und 4 (AUF) LED Status Ausgang
- ⑪ Pulsanti comando locale CANALE 1,2,3 e 4 (SU) - CHANNEL 1,2,3 and 4 (UP) local command buttons - Boutons de commande locale CANAL 1,2,3 et 4 (HAUT) - Pulsadores mando local CANAL 1,2,3 e 4 (SUBIR) - KANAL 1,2,3 und 4 (AUF) lokale Taste Steuerung
- ⑫ Pulsanti comando locale CANALE 1,2,3 e 4 (GIU) - CHANNEL 1,2,3 and 4 (DOWN) local command buttons - Boutons de commande locale CANAL 1,2,3 et 4 (BAS) - Pulsadores mando local CANAL 1,2,3 e 4 (BAJAR) - KANAL 1,2,3 und 4 (AB) lokale Taste Steuerung



- ⑬ Led stato uscita CANALE 1,2,3 e 4 (GIU) - CHANNEL 1,2,3 and 4 (DOWN) LED output status - LED état de la sortie CANAL 1,2,3 et 4 (BAS) - LED estado salida CANAL 1,2,3 e 4 (BAJAR) - KANAL 1,2,3 und 4 (AB) LED Status Ausgang
- ⑭ LED di programmazione - Programming LED - LED de programmation - LED de programación - Programmier-LED
- ⑮ Pulsante di programmazione - Programming button - Bouton de programmation - Pulsador de programación - Programmier-Taste

AVVERTENZE GENERALI	4
DESCRIZIONE GENERALE	5
INSTALLAZIONE	7
PROGRAMMAZIONE CON CONFIGURATORE EASY	8
IN SERVIZIO	12
DATI TECNICI	13

AVVERTENZE GENERALI

Attenzione! La sicurezza dell'apparecchio è garantita solo attendendosi alle istruzioni qui riportate. Pertanto è necessario leggerle e conservarle. I prodotti Chorus devono essere installati conformemente a quanto previsto dalla norma CEI 64-8 per gli apparecchi per uso domestico e similare, in ambienti non polverosi e dove non sia necessaria una protezione speciale contro la penetrazione di acqua. L'organizzazione di vendita GEWISS è a disposizione per chiarimenti e informazioni tecniche.

Gewiss SpA si riserva il diritto di apportare modifiche al prodotto descritto in questo manuale in qualsiasi momento e senza alcun preavviso.

► **Contenuto della confezione**

- n. 1 Attuatore comando motore 4 canali 6 A Easy - da guida DIN
- n. 1 Morsetto bus
- n. 7 Morsetti a vite
- n. 1 Coperchietto con vite
- n. 1 Manuale di installazione e uso

In breve

L'attuatore comando motore 4 canali 6 A Easy - da guida DIN permette di comandare il movimento di 4 motori indipendenti di tapparelle, tende e veneziane. I 2 relè di uscita di ciascun canale, uno per la salita e l'altro per la discesa, sono interbloccati per evitare danneggiamenti al motore collegato.

I comandi di movimento possono giungere da dispositivi di comando o sensori del sistema di Home Automation, tramite il bus KNX, oppure essere generati localmente mediante i due pulsanti frontali. E' possibile comandare i carichi attraverso il comando manuale locale anche in assenza di tensione bus: in tal caso è necessario utilizzare l'ingresso ausiliario di alimentazione 230Vac. L'attuatore è alimentato dalla linea bus ed è dotato di 2 LED frontali verdi di ciascun canale per la segnalazione del movimento della tapparella in corso (salita / discesa).

L'attuatore può funzionare nelle modalità tapparelle o veneziane, ed è in grado di gestire l'attuazione conseguente a comandi di allarme, prioritari e di scenario.

Le modalità di funzionamento sono fruibili contemporaneamente.

Funzioni

L'attuatore motore è in grado di gestire contemporaneamente comandi di movimentazione, di allarme e prioritari. In caso di più modalità attive nello stesso momento, l'attuatore eseguirà quella a priorità più alta. La priorità delle varie funzioni, dalla quella massima a quella minima, è la seguente:

- Stato relè su caduta tensione bus
- Comandi prioritari
- Gestione allarmi
- Stato relè su ritorno tensione bus
- Movimentazione tapparelle/veneziane, gestione scenari, pulsanti comando locale

PRIORITÀ MAX



PRIORITÀ MIN

I due LED verdi di segnalazione di stato di ciascun canale si accendono quando i contatti dei rispettivi relè sono chiusi (salita/discesa).

MOVIMENTAZIONE TAPPARELLE

Alza o abbassa le tapparelle, oppure ne ferma il movimento, al ricevimento del relativo comando.

In caso di mancato invio del comando di Stop il motore viene arrestato solamente al termine del *Tempo di movimentazione*: occorre quindi che le tapparelle siano dotate di un sensore di fine corsa o di una frizione autonoma.

DESCRIZIONE GENERALE

MOVIMENTAZIONE VENEZIANE



ATTENZIONE: per poter sfruttare completamente questa modalità le veneziane devono poter orientare meccanicamente le loro lamelle con piccoli movimenti di salita/discesa del motore.

Le veneziane possono essere alzate o abbassate, oppure se ne può fermare il movimento, inviando il relativo comando. Le lamelle vengono ruotate quando, a veneziane ferme, l'attuatore riceve un comando di movimento breve.

In caso di mancato invio del comando di Stop il motore viene arrestato solamente al termine del *Tempo di movimentazione*: occorre quindi che le veneziane siano dotate di un sensore di fine corsa o di una frizione autonoma.

GESTIONE ALLARMI

Se si attiva questa funzione, l'attuatore apre o chiude completamente per sicurezza la tapparella (veneziana, tenda motorizzata) quando riceve un messaggio di allarme da un sensore di vento o di pioggia.

La scelta di apertura o chiusura viene effettuata durante la programmazione.

Come ulteriore sicurezza, se l'attuatore non riceve per più di 30 minuti un messaggio di "allarme assente" da parte del sensore interpreta questa mancanza come un guasto e, di conseguenza, porta la tapparella nella posizione di sicurezza prestabilita. Lo stato di allarme perdura finché l'attuatore non riceve un messaggio di "allarme assente".

Al termine dell'allarme l'attuatore riporta la tapparella nella posizione iniziale (o esegue l'ultimo comando ricevuto, se durante la fase di allarme ha ricevuto dei comandi).

ESECUZIONE COMANDI PRIORITARI

Alla ricezione di un comando che ordina la forzatura, porta la tapparella nella posizione impostata (SU o GIÙ). Finché non viene revocato il comando prioritario, l'attuatore ignora tutti gli altri comandi ricevuti, compresi quelli di allarme pioggia e vento.

Alla revoca del comando prioritario l'attuatore riporta la tapparella nella posizione iniziale (o esegue l'ultimo comando ricevuto, se durante il comando prioritario ha ricevuto dei comandi).

GESTIONE SCENARI

L'attuatore è in grado di memorizzare ed eseguire fino ad 8 scenari, ad ognuno dei quali è associata una precisa posizione (SU, GIÙ o intermedia) della tapparella.

L'apprendimento dello scenario è possibile solo quando la tapparella è ferma.

Posizionare la tapparella nella posizione desiderata prima di memorizzare lo scenario.



ATTENZIONE: l'installazione del dispositivo deve essere effettuata esclusivamente da personale qualificato, seguendo la normativa vigente e le linee guida per le installazioni KNX.

Avvertenze per l'installazione KNX

1. La lunghezza della linea bus tra l'attuatore e l'alimentatore non deve superare i 350 metri.
2. La lunghezza della linea bus tra l'attuatore e il più lontano dispositivo KNX da comandare non deve superare i 700 metri.
3. Per evitare segnali e sovratensioni non voluti, non dar vita a circuiti ad anello.
4. Mantenere una distanza di almeno 4 mm tra i cavi singolarmente isolati della linea bus e quelli della linea elettrica (figura C).
5. Non danneggiare il conduttore di continuità elettrica della schermatura (figura D).



ATTENZIONE: i cavi di segnale del bus non utilizzati e il conduttore di continuità elettrica non devono mai toccare elementi sotto tensione o il conduttore di terra!

Montaggio su guida DIN

Montare l'attuatore comando motore 4 canali 6A Easy su guida DIN da 35mm nel seguente modo (figura G):

1. Inserire l'aggancio superiore del dispositivo nella guida DIN.
2. Ruotare il dispositivo e bloccarlo sulla guida DIN agendo sulla linguetta di fissaggio.

Connessioni elettriche



ATTENZIONE: disinserire la tensione di rete prima di connettere il dispositivo alla rete elettrica!

La figura B mostra lo schema delle connessioni elettriche.

1. Connettere il filo rosso del cavo bus al morsetto rosso (+) del terminale e il filo nero al morsetto nero (-). Al terminale bus si possono collegare fino a 4 linee bus (fili dello stesso colore nello stesso morsetto) (figura E).
2. Isolare lo schermo, il conduttore di continuità elettrica e i rimanenti fili bianco e giallo del cavo bus (nel caso in cui si utilizzi un cavo bus a 4 conduttori), che non sono

necessari (figura D).

- Inserire il morsetto bus negli appositi piedini del dispositivo. Il corretto senso di inserzione è determinato dalle guide di fissaggio. Isolare il morsetto bus usando l'apposito coperchietto, che deve essere fissato al dispositivo con la sua vite. Il coperchietto garantisce la separazione minima di 4 mm tra i cavi di potenza e i cavi bus (figura F).
- Collegare il carico agli appositi morsetti a vite posti sopra e sotto l'attuatore, controllando di non superare i limiti di corrente specificati nei Dati tecnici.

► Inizializzazione con Easy Controller

- Alimentare il dispositivo attraverso il bus.
 - Far acquisire il dispositivo dal sistema con una delle seguenti procedure:
 - **Acquisizione automatica:**
 - selezionare il comando "Cerca/Configura" o "Scansione" del menù "Impianto";
 - **Acquisizione manuale:**
 - selezionare il menù "Aggiungi dispositivo" del menù "Impianto"
 - premere brevemente (< 2 secondi) il tasto di programmazione. Il LED di programmazione si illuminerà durante il processo di acquisizione (figura A).
- Il dispositivo acquisito viene elencato con un numero assegnato, codice prodotto ed elenco dei canali nella vista "Dispositivi".

► Inizializzazione con unità base Easy (GW 90 831)

- Alimentare il dispositivo attraverso il bus.
 - Far acquisire il dispositivo dal sistema con una delle seguenti procedure:
 - **Acquisizione automatica** (il dispositivo ha ancora le impostazioni di fabbrica):
 - scegliere nell'unità base Easy il menu "Applicazione → Nuova funzione" o "Applicazione → Edita funzione": il dispositivo viene riconosciuto automaticamente.
 - **Acquisizione manuale** (le impostazioni di fabbrica sono state modificate):
 - scegliere nell'unità base Easy il menu "Applicazione → Cerca dispositivo";
 - premere brevemente (< 2 secondi) il tasto di programmazione. Il LED di programmazione si illuminerà durante il processo di acquisizione (figura A).
- Il dispositivo acquisito dall'unità base Easy viene elencato, con il numero assegnato, nei canali dei menu "Applicazione → Nuova funzione" o "Applicazione → Edita funzione".

Programmare l'attuatore tramite Easy controller (GW 90 837 / GW 90 838 / GW 90 840) o con unità base Easy (GW 90 831).

Il dispositivo può essere selezionato nei seguenti modi:

- premendo uno dei pulsanti di comando locale: il canale corrispondente verrà evidenziato nell'elenco dei canali;
- direttamente dall'elenco dei canali.

Nomi delle funzioni	
tappar. 1 pulsante	<i>movimentazione di tapparelle o veneziane con 1 pulsante</i>
tappar. 2 pulsanti	<i>movimentazione di tapparelle o veneziane con 2 pulsanti</i>
fronti tapparelle	<i>comando gestione di tapparelle o veneziane con fronti</i>
scenario	<i>attuazione e memorizzazione scenari</i>
comando prioritario	<i>attuazione forzature</i>
sensore vento	<i>attuazione con allarme vento</i>
sensore pioggia	<i>attuazione con allarme pioggia</i>

Dopo la selezione del dispositivo è possibile creare le funzioni.

Per ulteriori informazioni sulle procedure di programmazione fare riferimento alla documentazione dell'unità base Easy o dell'Easy Controller.

► Parametri di configurazione (Easy)

Dopo la creazione delle funzione desiderata è possibile impostare i parametri di funzionamento dell'attuatore.

I parametri disponibili, in relazione alla funzione realizzata, sono elencati nelle tabelle sottoriportate.

Il valore sottolineato indica il valore di default.

Funzione: per tutte le funzioni	
Parametro: Modo funzionamento	
<u>tapparelle</u>	<i>movimentazione tapparelle</i>
veneziane	<i>movimentazione veneziane e regolazione lamelle</i>

Funzione: allarme	
Parametro: Modalità allarme	
<u>nessun allarme</u>	<i>segnalazione di allarme ignorata</i>
posiz. allarme: giù	<i>apertura completa tapparella</i>
posiz. allarme: su	<i>chiusura completa tapparella</i>

► Regolazione dei tempi di corsa e movimentazione

L'Attuatore comando motore 4 canali 6 A Easy per la gestione delle posizioni intermedie della tapparella e l'interruzione dell'alimentazione del motore utilizza due tempi parametrizzabili:

- **Tempo di corsa**, che è il tempo necessario affinché la tapparella si chiuda completamente partendo dalla piena apertura;
- **Tempo di movimentazione**, pari al 110% del tempo di corsa, che è il tempo di sicurezza trascorso il quale viene interrotta l'alimentazione del motore elettrico.

Il tempo di corsa viene memorizzato nell'attuatore con la seguente procedura:

1. Portare la tapparella in posizione di completa apertura ("tutto su").
2. Premere contemporaneamente i 2 pulsanti di comando locale relativi al canale da impostare (figura A).
3. Entro 5 secondi (prima che i LED smettano di lampeggiare) premere il pulsante GIÙ e far scendere la tapparella per far iniziare il conteggio del tempo di corsa.
4. Quando la tapparella è completamente chiusa ("tutto giù") premere uno qualsiasi dei pulsanti di comando locale per memorizzare il tempo di corsa e uscire dalla procedura. Per la corretta memorizzazione del tempo di corsa, si raccomanda di premere il pulsante subito dopo che la tapparella è completamente chiusa.

Nella modalità veneziana è possibile gestire il numero di step necessari per la completa apertura/chiusura delle lamelle.

Il numero di step viene memorizzato con la seguente procedura:

1. Portare le lamelle in condizione di completa apertura.
2. Premere contemporaneamente i 2 pulsanti di comando locale relativi al canale da impostare (figura A).
3. Entro 5 secondi (prima che i LED smettano di lampeggiare) premere i pulsanti SU per il numero di volte corrispondente al numero di step di regolazione delle lamelle.
4. Allo scadere dei 5 secondi il led SU lampeggia per un numero di volte corrispondente al valore memorizzato.

► **Uso dei pulsanti di comando locale**

I 2 pulsanti di comando locale di ogni canale (figura **A**) permettono di comandare la tapparella o veneziana nel seguente modo:

- Premendo a lungo ($> 0,5$ s) il pulsante si fa muovere la tapparella o veneziana in SU o in GIÙ per un tempo pari al Tempo di movimentazione.
- Se la tapparella o veneziana è in movimento, premendo brevemente ($\leq 0,5$ s) uno dei due pulsanti la si arresta.
- Nella modalità veneziana, con la veneziana ferma, ogni pressione breve dei pulsanti ($\leq 0,5$ s) causa un movimento di inclinazione delle lamelle.

E' possibile comandare i carichi attraverso il comando manuale locale anche in assenza di tensione bus: in tal caso è necessario utilizzare l'ingresso ausiliario di alimentazione 230Vac.

► **Posizione intermedia della tapparella o veneziana**

All'esecuzione di uno scenario la tapparella o veneziana assume la posizione intermedia precedentemente memorizzata.

Al termine di allarmi o forzature (ricezione di un comando di fine allarme o forzatura) l'attuatore esegue l'ultimo comando memorizzato e, in caso non ve ne siano, si porta nella posizione precedente l'inizio dell'allarme o della forzatura.

► **Comportamento alla caduta e al ripristino dell'alimentazione bus**

Se la tensione del bus scende sotto i 18 V dc per più di 1,5 ms viene interrotta l'eventuale movimentazione della tapparella o veneziana.

Al ripristino della tensione del bus, la tapparella o veneziana rimane ferma fino ad un nuovo comando di movimentazione. Nel caso in cui fosse attivo un allarme od una forzatura, le uscite si riportano nello stato precedente alla caduta del bus.

► **Manutenzione**

Il dispositivo non necessita di manutenzione. Per un'eventuale pulizia adoperare un panno asciutto.

Comunicazione	Bus KNX
Alimentazione	Tramite bus KNX, 29 V dc SELV
Cavo bus	KNX TP1
Absorbimento corrente dal bus	10 mA max
Elementi di comando	1 tasto miniatura di programmazione 8 pulsanti di comando locale
Elementi di visualizzazione	1 LED rosso di programmazione 8 LED verdi di segnalazione stato uscite
Elementi di attuazione per ogni canale	2 relè unipolari con interblocco meccanico
Contatto di uscita	8 NA da 8 A ($\cos\phi=1$) - 250 Vac
Corrente max per tipologia carico	Motori e motoriduttori: 6 A secondo EN60669-2-1 Carico resistivo: 8 A
Ambiente di utilizzo	Interno, luoghi asciutti
Temperatura di funzionamento	-5 ÷ +40 °C
Temperatura di stoccaggio	-25 ÷ +70 °C
Umidità relativa	Max 93% (non condensante)
Connessione al bus	Morsetto ad innesto, 2 pin Ø 1 mm
Connessioni elettriche	Morsetti estraibili a vite, sezione max cavi: 4 mm ²
Grado di protezione	IP20
Dimensione	4 moduli DIN
Riferimenti normativi	Direttiva bassa tensione 2006/95/CE Direttiva compatibilità elettromagnetica 2004/108/CE EN50428, EN50090-2-2, EN60669-2-1
Certificazioni	KNX/EIB

CONTENTS

	<i>page</i>
GENERAL INFORMATION	16
GENERAL DESCRIPTION	17
INSTALLATION	19
PROGRAMMING WITH THE EASY CONTROLLER	20
IN SERVICE	24
TECHNICAL DATA	25

GENERAL INFORMATION

Warning! The safety of this appliance is only guaranteed if all the instructions given here are followed scrupulously.

These should be read thoroughly and kept in a safe place.

Chorus products can be installed in environments which are dust-free and where no special protection against the penetration of water is required.

They shall be installed in compliance with the requirements for household devices set out by the national standards and rules applicable to low-voltage electrical installations which are in force in the country where the products are installed, or, when there are none, following the international standard for low-voltage electrical installations IEC 60364, or the European harmonization document HD 60364.

Gewiss sales organization is ready to provide full explanations and technical data on request.

Gewiss SpA reserves the right to make changes to the product described in this manual at any time and without giving any notice.

Pack content

- n. 1 Easy 4-channel shutter actuator 6 A – DIN rail
- n. 1 Bus terminal
- n. 7 Screw terminals
- n. 1 Cover with screw
- n. 1 Installation and user manual

Summary

The Easy 4-channel shutter actuator 6 A – DIN rail controls the movement of 4 independent motors of shutters, curtains and Venetian blinds. The 2 output relays for each channel, one for UP and one for DOWN movements, are interlocked to avoid damage to the connected motor.

The movement commands can be accessed through Home Automation control or sensor devices using the KNX bus, or they can be generated locally using the two front buttons. The loads can be commanded via local manual command, even without a BUS voltage: in this case it is necessary to use the auxiliary 230V AC power supply input

The actuator is powered by the bus line and it is equipped with 2 green front LEDs for each channel which indicate the shutter movement status (UP/DOWN).

The actuator can function in shutter or blind mode, and is capable of handling actuation following priority, scene and alarm commands.

The operating methods can be used simultaneously.

Functions

The motor actuator is able to handle movement, alarm and priority commands simultaneously. When more than one mode is activated at the same time, the actuator will enable the one with highest priority status.

The priority of the various functions, from maximum to minimum, is as follows:

- Relay status on loss of power to the bus
- Priority controls
- Alarms control
- Relay status on reinstatement of power to the bus
- Shutters/blinds movement, scene management, local command push-buttons

MAX PRIORITY



MIN PRIORITY

The two green status indicator LEDs for each channel light up when the contacts with the respective relays are closed (UP/DOWN).

SHUTTER MOVEMENT HANDLING

It raises or lowers the shutters, or stops the movement when it receives the relative command.

If the Stop command is not sent, the motor will only stop at the end of the *Movement Time*: The shutters must therefore be fitted with stroke end sensors or an autonomous clutch.

GENERAL DESCRIPTION

BLIND MOVEMENT HANDLING



WARNING: In order to fully exploit this mode, the blinds must be able to mechanically orientate their laths with short UP/DOWN movements performed by the motor.

The blinds can be raised or lowered, or the movement can be stopped using the relative command. When a blind stops, the actuator receives a short movement command and the laths are rotated.

If the Stop command is not sent, the motor will only stop at the end of the *Movement Time*: the blinds must therefore be fitted with stroke end sensors or an autonomous clutch.

ALARMS CONTROL

If this function is enabled, the actuator completely opens or closes the shutters (blind, motorised curtain) when it receives an alarm message from a wind or rain sensor.

The open or close option is set during the programming phase.

As an extra safety measure, if the actuator does not receive a “no alarm” message for more than 30 minutes from the sensor, it interprets this as a malfunction and consequently moves the shutter to the preset safety position.

The alarm status persists until the actuator receives a “no alarm” message.

At the end of the alarm status, the actuator returns the shutter to its original position (or performs the last command received, if it received a command during the alarm status phase).

PERFORMING PRIORITY CONTROLS

On receiving an override command, it moves the shutter to the set position (UP or DOWN). Until the priority control is cancelled, the actuator will ignore all other commands it receives, including wind or rain alarms.

When the priority control is cancelled, the actuator returns the shutter to its original position (or performs the last command received, if it received a command during the priority status phase).

SCENE MANAGEMENT

Each actuator channel is able to memorize and perform up to 8 scenes; each one is associated to a precise position (UP, DOWN or intermediate) of the shutter.

The scene can only be learned when the shutter is at a standstill.

Move the shutter to the desired position before memorising the scene.



WARNING: the installation of the device must be exclusively done by qualified personnel, following the regulations in force and the guidelines for KNX installations.

Warnings for KNX installations

1. The length of the bus line between the actuator and the power supply unit must not exceed 350 metres.
2. The length of the bus line between the actuator and the most distant KNX device to be controlled must not exceed 700 metres.
3. If possible do not create ring circuits so as to prevent undesirable signals and overloads.
4. Keep a distance of at least 4 mm between the individually insulated cables of the bus line and those of the electric line (figure C).
5. Do not damage the electrical continuity conductor of the shielding (figure D).



WARNING: the unused bus signal cables and the electrical continuity conductor must never touch elements under power or the earth conductor!

Assembly on DIN rail

Assemble the Easy 4-channel shutter actuator 6 A on a 35mm DIN rail in the following way (figure G):

1. Insert the upper coupling of the device in the DIN rail.
2. Turn the device and lock it on the DIN rail, using the fixing tab.

Electrical connections



WARNING: cut off mains power before connecting the device to the electricity mains!

Figure B shows the electrical connections diagram.

1. Connect the bus cable's red wire to the terminal's red connector (+) and the black wire to the black connector (-). Up to 4 bus lines (wires of the same colour in the same connector) can be connected to the terminal (figure E).
2. Insulate the screen, the electrical continuity conductor and the remaining white and yellow wires of the bus cable (should a bus cable with 4 conductors be used), which are not needed (figure D).
3. Insert the bus connector into the special feet of the device. The fastener guides determine the direction it should be inserted. Insulate the bus terminal using the relative cover, which must be screwed onto the device.

The cover guarantees that the power cables and the bus cables are separated by at least 4 mm (figure F).

4. Connect the load to the special screw terminals above and below the actuator, checking that they do not exceed the current limits indicated in the Technical Specifications.

► Initialization with the Easy Controller

1. Power up the device through the bus.
2. Have the system acquire the device with one of the following procedures:
 - **Automatic acquisition:**
 - select the "Search/Config." or "Scan Range" command in the "System" menu;
 - **Manual acquisition:**
 - select the "Add device" menu in the "System" menu;
 - briefly press (< 2 seconds) the programming key. The programming LED will light up during the acquisition process (figure A).

The device acquired is listed with a number allocated, product code and a list of the channels in the "Devices" view.

► Initialization with the Easy Base Unit (GW 90 831)

1. Power up the device through the bus.
2. Have the system acquire the device with one of the following procedures:
 - **Automatic acquisition** (the device still has the factory settings):
 - select the "Application → New function" or "Application → Edit function" menu in the Easy base unit: the device will be recognized automatically.
 - **Manual acquisition** (the factory settings have been modified):
 - select the "Application → Search device" menu in the Easy base unit;
 - briefly press (< 2 seconds) the programming key. The programming LED will light up during the acquisition process (figure A).

The device acquired by the Easy base unit will be listed, with the number assigned, in the channels of the "Application → New function" or "Application → Edit function" menus.

PROGRAMMING WITH THE EASY CONTROLLER

Program the actuator with the Easy controller (GW 90 837 / GW 90 838 / GW 90 840) or with the Easy base unit (GW 90 831).

The device can be selected by proceeding as follows:

- by pressing one of local command buttons: the corresponding channel will be highlighted in the channel list;
- directly from the list of channels.

Names of the functions	
blinds pushbutton	<i>Handling of shutters or blinds using blinds pushbutton</i>
blinds	<i>Handling of shutters or blinds using blinds</i>
Shutter edges	<i>Handling command for shutters or blinds with edges</i>
scene	<i>Actuation and memorising of the scenes</i>
priority control	<i>Override actuation</i>
Wind sensor	<i>Actuation with wind alarm</i>
Rain sensor	<i>Actuation with rain alarm</i>

The functions can be created after the device has been selected.

Refer to the Easy base unit documentation for further information on the programming procedures the Easy base unit or Easy Controller documentation.

► Configuration parameters (Easy)

After creating the required function the actuator's operating parameters can be set. The parameters available, in relation to the function created, are listed in the following table.

The underlined value is the default value.

Function: For all functions	
Parameter: Operation mode	
<u>shutters</u>	<i>Handling of Shutters</i>
blinds	<i>Handling of blinds and regulation of laths</i>

Function: alarm	
Parameter: Alarm mode	
<u>No alarm</u>	<i>Alarm signal ignored</i>
Alarm pos.: DOWN	<i>Complete raising of the shutters</i>
Alarm pos.: UP	<i>Complete closure of the shutters</i>

► Programming the stroke and movement times

The Easy 4-channel shutter actuator 6 A uses two settable time options to handle the transitional shutter positions and the power cut-off to the motor.

- **Stroke time**, which is the time required for the shutter to close entirely from a completely open position;
- **Movement time**, equal to 110% of the stroke time, which is the safety time after which the power to the electric motor is cut-off.

The stroke time is memorised on the actuator following the procedure below:

1. Open the shutter completely ("all UP").
2. Simultaneously press the 2 local command push-buttons relating to the channel to be set (figure A).
3. Within 5 seconds (before the LEDs stop flashing) press the DOWN push-button to lower the roller shutter and begin the time count.
4. When the shutter is completely closed ("all DOWN") press either of the local command buttons to memorise the stroke time then exit the setup procedure.

Make sure you press the button as soon as the shutter is completely closed in order to memorise the correct stroke time.

In the "Venetian" mode a number of steps can be managed which are needed to completely open or close the slats.

The number of steps is stored with the following procedure:

1. Move the slats into the completely open position.
2. Press simultaneously the 2 local control push-buttons of the channel to set (figure A).
3. Within 5 seconds (before the LEDs stop blinking) press the UP push-buttons the number of times corresponding to the number of steps to adjust the slats.
4. When the 5 seconds have elapsed, the UP LED blinks the number of times corresponding to the value stored.

▶ Using the local command buttons

The 2 local command buttons for each channel (figure **A**) are used to command the shutters or blinds as follows:

- Pressing and long holding (> 0.5 s) the button, it moves the shutter or blind UP or DOWN for the preset Movement Time.
- If the shutter or blind is moving, press and instantly release (≤ 0.5 s) either button to stop it.
- In blind mode, when the blind is at a standstill, each time the button is pressed and instantly released (≤ 0.5 s) will alter the inclination of the laths.

The loads can be commanded via the local manual command, even without a BUS voltage: in this case it is necessary to use the auxiliary 230V AC power supply input.

▶ Transitional positions of the shutter or blind

When executing a scene, the shutter or blind will move to the previously memorised transitional position.

When an alarm or override status is cancelled (receipt of an alarm or override end command) the actuator will execute the last memorised command and, if there are none, it will move to the position before the alarm or override status occurred.

▶ Behaviour on the failure and reinstatement of the bus power supply

If the power to the bus decreases below 18 V dc for over 1.5 ms the movement of the shutter or blind is interrupted

When the power is reinstated on the bus, the shutter or blind does not move until it receives a new movement command. If an alarm or a forcing is active, the outputs return to the status they occupied prior to the BUS failure.

▶ Maintenance

This device requires no maintenance. Use a dry cloth for possible cleaning.

TECHNICAL DATA

Communication	Bus KNX
Power Supply	By KNX, 29 V dc SELV bus
Bus cable	KNX TP1
Bus current consumption	10 mA max
Control elements	1 mini programming key 8 local command buttons
Display elements	1 red programming LED 8 green output status signal LEDs
Actuator elements for each channel	2 single-pole relays with mechanical interlock
Output contact	8 NO 8 A (cosφ=1) - 250 Vac
Max current per load type	Motors and reduction units: 6 A according to EN60669-2-1 Resistive load: 8 A
Ambit of use	Indoors, dry places
Operating temperature	-5 ÷ 40 °C
Storage temperature	-25 ÷ 70 °C
Relative humidity	Max 93% (no condensation)
Bus connection	2-pin Ø 1 mm plug connector
Electrical connections	Extractable screw terminals, Max cable width: 4 mm ²
Protection rating	IP20
Dimensions	4 DIN modules
Reference standards	Low Voltage Directive 2006/95/EC EMC Directive 2004/108/CE EN50428, EN50090-2-2, EN60669-2-1
Certification	KNX/EIB

SOMMAIRE

page

AVERTISSEMENTS GENERAUX	28
DESCRIPTION GENERALE	29
INSTALLATION	31
PROGRAMMATION AVEC EASY CONTROLLER	32
EN SERVICE	36
DONNEES TECHNIQUES	37

Attention ! La sécurité de cet appareil n'est garantie que si toutes les instructions données ici sont suivies scrupuleusement.

Il convient de les lire attentivement et de les conserver en lieu sûr. Les produits de la série Chorus peuvent être installés dans un environnement exempt de poussière et où aucune protection spéciale contre la pénétration d'eau n'est nécessaire.

Ils doivent être installés en conformité avec les exigences relatives aux appareils à usages domestiques et analogues prévues par les normes et règles nationales applicables aux installations électriques à basse tension en vigueur dans le pays où les produits sont installés, ou, en leur absence, en respectant la norme internationale relative aux installations électriques à basse tension CEI 60364, ou le document d'harmonisation européen HD 60364.

Le réseau de vente de Gewiss est prêt à fournir des explications complètes et des données techniques sur demande.

Gewiss SpA se réserve le droit de faire des modifications sur le produit décrit dans ce manuel à n'importe quel moment et sans aucun préavis.

► **Contenu de la confection**

- n. 1 Actionneur de commande moteur 4 canaux 6 A Easy - sur rail DIN
- n. 1 Borne bus
- n. 7 Bornes à vis
- n. 1 Couvercle avec vis
- n. 1 Manuel d'installation et d'emploi

En bref

L'actionneur de commande moteur 4 canaux 6 A Easy – sur rail DIN – permet de commander le mouvement de 4 moteurs indépendants de stores, de volets roulants et de stores vénitiens.

Les 2 relais de sortie de chaque canal, un pour la montée et l'autre pour la descente, sont interverrouillés, pour éviter d'endommager le moteur connecté. Les commandes de mouvement peuvent arriver de dispositifs de commande ou de capteurs du système de Home Automation, grâce au bus KNX, ou bien être engendrées localement grâce aux deux boutons frontaux. On pourra commander les charges à l'aide de la commande manuelle locale, même en l'absence de la tension de bus : dans ce cas, il faudra utiliser l'entrée auxiliaire d'alimentation 230Vca. L'actionneur est alimenté par la ligne bus, et est équipé de 2 LEDs verts en façade pour chaque canal pour signaler que le mouvement du volet est en cours (montée / descente).

L'actionneur peut fonctionner dans les modes pour volets ou bien pour persiennes ; il est en mesure de gérer l'actionnement causé par des commandes d'alarme, contrôles prioritaires et commandes de scénario.

On peut utiliser en même temps les diverses modalités de fonctionnement.

Fonctions

L'actionneur moteur est en mesure de gérer simultanément des commandes de mouvement, des commandes d'alarme et des contrôles prioritaires. Au cas où plusieurs modalités sont actives au même moment, l'actionneur exécutera celles qui ont la priorité la plus élevée. La priorité des diverses fonctions, de la plus haute à la plus basse, est la suivante :

- Etat du relais suite à une chute de tension du bus
- Contrôles prioritaires
- Gestion des alarmes
- Etat du relais au retour de la tension du bus
- Mouvements des volets / persiennes, gestion des scénarios, boutons-poussoirs de commande locale

PRIORITÉ MAX.



PRIORITÉ MIN.

Les deux LED vertes de signalisation d'état de chaque canal s'allument quand les contacts des relais respectifs sont fermés (montée / descente).

MOUVEMENTS DES VOLETS

Lève ou baisse les volets, ou bien en arrête le mouvement dès la réception de la commande correspondante. En cas de non envoi de la commande de Stop, le moteur ne s'arrête qu'à la fin du *temps de mouvement* : il faut donc que les volets soient dotés d'un capteur de fin de course ou bien d'un embrayage autonome.

DESCRIPTION GENERALE

MOUVEMENTS DES PERSIENNES



ATTENTION: pour pouvoir utiliser complètement cette modalité, il faut que les persiennes puissent orienter mécaniquement leurs lamelles avec des petits mouvements du moteur qui les font monter / descendre.

En envoyant une commande on peut lever ou baisser les persiennes, ou bien on peut arrêter leur mouvement. Quand, avec les persiennes arrêtés, l'actionneur reçoit une brève commande de mouvement, il fait tourner les lamelles.

En cas de non envoi de la commande de Stop, le moteur ne s'arrête qu'à la fin du *Temps de mouvement* : il faut donc que les persiennes soient dotés d'un capteur de fin de course ou bien d'un embrayage autonome.

GESTION DES ALARMES

Si l'on active cette fonction, l'actionneur ouvre ou ferme complètement, pour la sécurité, le volet (persienne, rideau motorisé) dès qu'il reçoit un message d'alarme d'un capteur de vent ou de pluie. On doit effectuer le choix d'ouverture ou de fermeture au cours de la programmation.

Comme sécurité supplémentaire, si l'actionneur ne reçoit, pendant plus de 30 minutes, aucun message de « alarme absente » de la part du capteur, il interprète cette absence de message comme une panne et, par conséquent, il met le volet dans la position de sécurité prédéfinie. L'état d'alarme continue jusqu'à ce que l'actionneur reçoive un message d' « alarme absente ».

A la fin de l'alarme, l'actionneur remet le volet dans la position initiale (ou bien exécute la dernière commande reçue s'il a reçu des commandes pendant la phase d'alarme).

EXÉCUTION DES CONTRÔLES PRIORITAIRES

A la réception d'une commande qui ordonne le forçage, l'actionneur met le volet dans la position programmée (HAUT ou BAS). Tant que le contrôle priorit. n'est pas révoqué, l'actionneur ignore toutes les autres commandes reçues, y comprises les commandes d'alarme pluie et vent. A la révocation du contrôle priorit., l'actionneur remet le volet dans la position initiale (ou bien exécute la dernière commande reçue s'il a reçu des commandes pendant le contrôle priorit.).

GESTION DES SCÉNARIOS

L'actionneur est en mesure d'enregistrer en mémoire et d'exécuter jusqu'à 8 scénarios, à chacun desquels est associée une position précise (HAUT, BAS ou intermédiaire) du volet. L'apprentissage du scénario n'est possible que quand le volet est arrêté. Avant d'enregistrer le scénario dans la mémoire, positionner le volet dans la position désirée.



ATTENTION: l'installation du dispositif ne doit être effectuée que par du personnel qualifié, conformément à la réglementation en vigueur et aux lignes directrices pour les installations KNX.

Avertissements pour l'installation KNX

1. La longueur de la ligne bus entre l'actionneur et l'alimentateur ne doit pas dépasser 350 mètres.
2. La longueur de la ligne bus entre l'actionneur et le dispositif KNX à commander le plus éloigné ne doit pas dépasser 700 mètres.
3. Pour éviter tous signaux et surtensions non désirés, ne pas créer de circuits en boucle.
4. Maintenir une distance d'au moins 4 mm entre les câbles isolés un par un de la ligne bus, et les câbles de la ligne électrique (figure C)
5. Ne pas endommager le conducteur de continuité électrique du blindage (figure D).



ATTENTION: les câbles de signal du bus non utilisés et le conducteur de continuité électrique ne doivent jamais toucher des éléments sous tension ni le conducteur de terre !

Montage sur rail DIN

Monter l'actionneur de commande du moteur à 4 canaux 6 A Easy sur rail DIN de 35mm de la manière suivante (figure G):

1. Insérer l'accrochage supérieur du dispositif sur le rail DIN.
2. Tourner le dispositif et le bloquer sur le rail DIN en agissant sur la languette de fixation.

Connexions électriques



ATTENTION: débrancher la tension de secteur avant de connecter le dispositif au secteur !

La figure B montre le schéma des connexions électriques.

1. Connecter le fil rouge du câble bus à la borne rouge (+) du terminal, et le fil noir à la borne noire (-). On peut relier au terminal bus jusqu'à 4 lignes bus (fils de la même couleur dans la même borne) (figure E).
2. Isoler l'écran, le conducteur de continuité électrique et les fils restants blanc et jaune du câble bus (au cas où l'on utilise un câble bus à 4 conducteurs), qui ne sont pas nécessaires (figure D).

3. Brancher la borne bus dans les pieds du dispositif prévus. Le sens correct d'insertion est déterminé par les guides de fixation. Isoler la borne bus en utilisant le petit couvercle prévu, qui doit être fixé au dispositif avec sa vis.
Le petit couvercle garantit la séparation minimale de 4 mm entre les câbles de puissance et les câbles bus (figure F).
4. Raccorder la charge aux bornes à vis situées au-dessus et en dessous de l'actionneur, en contrôlant de ne pas dépasser les limites de courant spécifiées dans les Données techniques.

► Initialisation avec Easy Controller

1. Alimenter le dispositif avec le bus.
 2. Faire charger le dispositif par le système avec une des procédures suivantes :
 - **Acquisition automatique:**
 - sélectionner la commande "Recher/Config." ou "Scanner" du menu "Installation"
 - **Acquisition manuelle:**
 - sélectionner le menu "Ajouter un dispositif" du menu "Installation" ;
 - appuyer brièvement (< 2 secondes) sur la touche de programmation. La LED de programmation s'éclairera pendant le processus d'acquisition (figure A).
- Le dispositif acquis est listé avec un numéro assigné, le code du produit et la liste des canaux sur la vue "Dispositifs".

► Initialisation avec unité de base Easy (GW 90 831)

1. Alimenter le dispositif avec le bus.
 2. Faire charger le dispositif par le système avec une des procédures suivantes :
 - **Acquisition automatique** (le dispositif a encore les programmations faites en usine) :
 - choisir dans l'unité de base Easy le menu « Application → Nouvelle fonction » ou « Application → Préparer fonction ». le dispositif est reconnu automatiquement.
 - **Acquisition manuelle** (les programmations faites en usine ont été modifiées) :
 - choisir dans l'unité de base Easy le menu « Application → Chercher dispositif » ;
 - appuyer brièvement (< 2 secondes) sur la touche de programmation. La LED de programmation s'éclairera pendant le processus d'acquisition (figure A).
- Le dispositif acquis par l'unité de base Easy est répertorié, avec le numéro qui lui est assigné, dans les canaux des menus « Application → Nouvelle fonction » ou « Application → Préparer fonction ».

PROGRAMMATION AVEC EASY CONTROLLER

Programmer l'actionneur à l'aide d'Easy Controller (GW 90 837 / GW 90 838 / GW 90 840) ou de l'unité de base Easy (GW 90 831).

Le dispositif peut être sélectionné de la manière suivante :

- en appuyant sur le bouton local de commande : le canal correspondant sera mis en évidence dans la liste des canaux;
- directement dans la liste des canaux.

Noms des fonctions	
volets 1 bouton	<i>mouvement des volets ou des persiennes avec 1 bouton</i>
volets 2 boutons	<i>mouvement des volets ou des persiennes avec 2 boutons</i>
fronts volets	<i>commande de gestion des volets ou des persiennes avec des fronts</i>
scénario	<i>actionnement et mémorisation des scénarios</i>
contrôle priorit.	<i>actionnement des forçages</i>
capteur de vent	<i>actionnement avec alarme vent</i>
capteur de pluie	<i>actionnement avec alarme pluie</i>

Après avoir sélectionné les dispositifs on peut créer les fonctions.

Pour toutes informations supplémentaires sur les procédures de programmation, se référer à la documentation de l'unité de base Easy ou de l'Easy Controller.

► Paramètres de configuration (Easy)

Après avoir créé les fonctions désirées, on peut programmer les paramètres de fonctionnement de l'actionneur.

Les paramètres disponibles, en rapport avec la fonction réalisée, sont énumérés sur les tableaux ci-dessous.

La valeur soulignée indique la valeur par défaut.

Fonction : pour toutes les fonctions.	
Paramètre : Mode de fonctionnement	
<u>volets</u>	<i>mouvements des volets</i>
persiennes	<i>mouvements des persiennes et réglage des lamelles</i>

Fonction : alarme	
Paramètre : Modalité d'alarme	
<u>Aucune alarme</u>	<i>signalisation d'alarme ignorée</i>
Posit. alarme : bas	<i>ouverture complète du volet</i>
Posit. alarme : haute	<i>fermeture complète du volet</i>

► Réglage du temps de course et du temps de mouvement

L'actionneur de commande moteur 4 canaux 6 A Easy utilise deux temps que l'on peut paramétrer, pour la gestion des positions intermédiaires du volet et pour l'interruption de l'alimentation du moteur :

- **Temps de course**, qui est le temps nécessaire, à partir de la pleine ouverture du volet, pour que celui-ci se ferme complètement ;
- **Temps de mouvement**, égal à 110% du temps de course, qui est le temps de sécurité après lequel l'alimentation du moteur électrique s'interrompt.

Pour enregistrer le temps de course dans la mémoire de l'actionneur, suivre la procédure suivante :

1. Mettre le volet dans la position d'ouverture complète (« complètement en haut »).
2. Appuyer simultanément sur les 2 boutons-poussoirs de commande locale relatifs au canal à imposer (figure A).
3. Avant 5 secondes (avant que les LED n'arrêtent de clignoter), appuyer sur le bouton-poussoir BAS et faire descendre le store pour lancer le décompte de la durée de la course.
4. Dès que le volet est complètement fermé (« complètement en bas »), appuyer sur un des boutons quel qu'il soit de commande locale afin d'enregistrer le temps de course et sortir de la procédure.

Pour que le temps de course soit enregistré correctement dans la mémoire, il est recommandé d'appuyer sur le bouton juste après que le volet s'est fermé complètement.

Dans la modalité à store vénitien, on pourra gérer le nombre de pas nécessaires à l'ouverture ou à la fermeture complète des lamelles.

Le nombre de pas est mémorisé de la manière suivante :

1. Porter les lamelles en ouverture totale.
2. Appuyer simultanément sur les 2 boutons-poussoirs de commande locale, relatifs au canal à imposer (figure A).
3. Dans les 5 secondes (avant que les voyants ne cessent de clignoter), appuyer sur les boutons-poussoirs HAUT le nombre de fois correspondant au nombre de pas de réglage des lamelles.
4. Au bout des 5 secondes, le nombre de clignotements du voyant HAUT correspond à la valeur mémorisée.

► Utilisation des boutons de commande locale

Les 2 boutons de commande locale de chaque canal (figure A) permettent de commander le volet ou la persienne, de la façon suivante :

- En appuyant longuement ($> 0,5$ s) sur le bouton, on commande le mouvement du volet ou de la persienne en HAUT ou en BAS pendant un temps égal au Temps de mouvement.
- Si le volet ou la persienne est en mouvement, en appuyant brièvement ($\leq 0,5$ s) sur un des deux boutons on arrête le volet ou le store.
- Dans la modalité persienne, si la persienne est immobile, chaque brève pression des boutons ($\leq 0,5$ s) cause un mouvement d'inclinaison des lamelles.

On pourra commander les charges à l'aide de la commande manuelle locale, même en l'absence de la tension de bus: dans ce cas, il faudra utiliser l'entrée auxiliaire d'alimentation 230Vca.

► Position intermédiaire du volet ou de la persienne

Quand on exécute un scénario, le volet ou la persienne prend la position intermédiaire qui a été précédemment enregistrée dans la mémoire. A la fin des alarmes ou des forçages (réception d'une commande de fin d'alarme ou de forçage), l'actionneur exécute la dernière commande mémorisée, et au cas où il n'y en a pas il se met dans la position qui précédait le début de l'alarme ou du forçage.

► Comportement à la chute et au rétablissement de l'alimentation bus

Si la tension du bus descend au-dessous de 18 V cc pendant plus de 1,5 ms, le mouvement éventuel du volet ou de la persienne s'interrompt.

Quand la tension du bus se rétablit, le volet ou la persienne reste immobile jusqu'à une nouvelle commande de mouvement. Si une alarme est active ou un forçage est en cours, les sorties se reportent sur l'état précédent à la chute du bus.

► Entretien

Le dispositif n'a pas besoin d'entretien. Pour l'éventuel nettoyage, utiliser un chiffon sec.

Communication	Bus KNX
Alimentation	Avec bus KNX, 29 V cc SELV
Câble bus	KNX TP1
Absorption du courant par le bus	10 mA max
Éléments de commande	1 touche miniature de programmation 8 boutons de commande locale
Éléments d'affichage	1 LED rouge de programmation 8 LED vertes pour signaler l'état des sorties
Éléments d'actionnement de chaque canal	2 relais unipolaires à verrouillage mécanique
Contact de sortie	8 NO de 8 A ($\cos\phi=1$) - 250 Vca
Courant max par typologie de charge	Moteurs et motoréducteurs: 6 A en accord avec EN60669-2-1 Charge résistive: 8 A
Milieu d'utilisation	A l'intérieur, lieux secs
Température de fonctionnement	-5 ÷ 40 °C
Température de stockage	-25 ÷ 70 °C
Humidité relative	Max. 93% (sans condensation)
Connexion au bus	Borne à fiche, 2 pin Ø 1 mm
Connexions électriques	Bornes extractibles à vis, section max. câbles : 4 mm ²
Degré de protection	IP20
Dimension	4 modules DIN
Normes de référence	Directive basse tension 2006/95/CE Directive compatibilité électromagnétique 2004/108/CE EN50428, EN50090-2-2, EN60669-2-1
Certifications	KNX/EIB

	<i>pág.</i>
ADVERTENCIAS GENERALES	40
DESCRIPCIÓN GENERAL	41
INSTALACIÓN	43
PROGRAMACIÓN CON EASY CONTROLLER	44
EN SERVICIO	48
DATOS TÉCNICOS	49

ADVERTENCIAS GENERALES

¡Atención! La seguridad de este aparato está garantizada solamente si se respetan meticulosamente todas las instrucciones aquí presentadas.

Cabe leer detenidamente estas instrucciones y guardarlas en un sitio seguro.

Los productos de la serie Chorus se pueden instalar en emplazamientos libres de polvo y donde no se exija una protección especial contra la penetración de agua.

Ellos tienen que ser instalados en conformidad con los requisitos para los aparatos para uso doméstico dictados por las normas y los reglamentos nacionales aplicables a las instalaciones eléctricas de baja tensión vigentes en el país donde se instalan los productos, o, si en dicho país no existen normas, en conformidad con la norma internacional para instalaciones eléctricas de baja tensión CEI 60364 o a la norma europea armonizada HD 60364.

La organización de ventas de Gewiss está a disposición para proporcionar aclaraciones y datos técnicos si se solicitan.

Gewiss SpA se reserva el derecho de aportar cambios al producto descrito en este manual en cualquier momento y sin preaviso.



Contenido del embalaje

- n. 1 Actuador mando motor de 4 canales 6 A Easy - de guía DIN
- n. 1 Borna bus
- n. 7 Bornes con tornillo
- n. 1 Tapa con tornillo
- n. 1 Manual de instalación y uso

DESCRIPCIÓN GENERAL

En breve

El actuador mando motor de 4 canales 6 A Easy - de guía DIN, permite dirigir el movimiento de 4 motores independientes de persianas, cortinas y venecianas. Los 2 relés de salida de cada canal, uno para subir y el otro para bajar, están interbloqueados para evitar daños en el motor conectado.

Los mandos de movimiento pueden alcanzarse desde dispositivos de mando o sensores del sistema de Home Automation, mediante el bus KNX, o bien generarse de forma local mediante los pulsadores frontales. Es posible accionar las cargas mediante el mando manual local también en ausencia de tensión en el bus: en dicho caso, es necesario utilizar la entrada auxiliar de alimentación de 230Vca. El actuador recibe alimentación de la línea bus y tiene 2 LED frontales verdes de cada canal para señalar el estado del movimiento de la persiana en curso (subir/bajar).

El actuador puede funcionar en las modalidades persianas o venecianas, y es capaz de gestionar la actuación correspondiente a mandos de alarmas, prioritarios y de escenario. Las modalidades de funcionamiento están disponibles contemporáneamente.

Funciones

El actuador motor puede gestionar de forma contemporánea mandos de movimiento, de alarma y prioritarios. En el caso de varias modalidades activas al mismo tiempo, el actuador ejecutará la que tenga la prioridad más alta. La prioridad de las diferentes funciones, de máxima a mínima, es la siguiente:

- Estado de relé en caída de tensión del bus
- Mandos prioritarios
- Gestión de alarmas
- Estado de relé en retorno de tensión del bus
- Movimiento de persianas/venecianas, gestión de escenarios, pulsadores de mando local

PRIORIDAD MÁX



PRIORIDAD MÍN

Los dos LED verdes de señalización de estado de cada canal se encienden cuando los contactos de los correspondientes relés están cerrados (subir/bajar).

MOVIMIENTO PERSIANAS

Sube o baja las persianas, o bien para el movimiento de las mismas al recibir la orden correspondiente.

En caso de omisión de envío del mando Stop, el motor se detiene únicamente al finalizar el *Tiempo de movimiento*: es necesario que las persianas tengan un sensor de fin de carrera o de una fricción autónoma.

DESCRIPCIÓN GENERAL

MOVIMIENTO VENECIANAS



ATENCIÓN: para poder aprovechar completamente esta modalidad, las venecianas deben poder orientar las láminas de modo mecánico con pequeños movimientos de subida/bajada del motor.

Las venecianas pueden subirse o bajarse, o bien pueden detener el movimiento de las mismas, ejecutando el mando correspondiente. Cuando, con venecianas paradas, el actuador recibe un mando de movimiento breve las láminas giran.

En caso de omisión de envío del mando Stop, el motor se detiene únicamente al finalizar el *Tiempo de movimiento*: es necesario que las venecianas tengan un sensor de fin de carrera o una fricción autónoma.

GESTIÓN DE ALARMAS

Si se activa esta función, el actuador por motivos de seguridad cierra o abre completamente la persiana (veneciana, cortina motorizada) cuando recibe un mensaje de alarma de un sensor de viento o de lluvia.

La elección de apertura o cierre se realiza durante la programación.

Como medida de seguridad ulterior, si el actuador no recibe durante más de 30 minutos un mensaje de "alarma ausente" por parte del sensor, interpreta a dicha falta como fallo y lleva la persiana a la posición de seguridad preestablecida. El estado de alarma dura hasta que el actuador recibe un mensaje de "alarma ausente".

Al finalizar la alarma, el actuador lleva la persiana a la posición inicial (o ejecuta el último mando recibido, si durante la fase de alarma ha recibido mandos).

EJECUCIÓN DE MANDOS PRIORITARIOS

Al recibir un mando que ordena el forzamiento, coloca la persiana en la posición configurada (ARRIBA o ABAJO). Hasta que no se modifique el mando prioritario, el actuador ignora todos los demás mandos recibidos, incluidos los de alarma de lluvia y viento.

Al revocar el mando prioritario, el actuador lleva la persiana a la posición inicial (o ejecuta el último mando recibido, si durante el mando prioritario ha recibido mandos).

GESTIÓN DE ESCENARIOS

El actuador puede memorizar y ejecutar hasta 8 escenarios, a cada uno de los cuales se asocia una posición específica (ARRIBA, ABAJO o intermedia) de la persiana.

El aprendizaje del escenario es posible sólo cuando la persiana está parada.

Colocar las persianas en la posición deseada antes de memorizar el escenario.



ATENCIÓN: La instalación del dispositivo debe efectuarse exclusivamente por personal cualificado, siguiendo la normativa vigente y las líneas guía para las instalaciones KNX.

▶ Advertencias para la instalación KNX

1. La longitud de la línea bus entre el actuador y el alimentador no debe superar los 350 metros.
2. La longitud de la línea bus entre el actuador y el más lejano dispositivo KNX a dirigir no debe superar los 700 metros.
3. Para evitar señales y sobretensiones no deseadas no de vida a circuitos de anillo.
4. Mantener una distancia de al menos 4 mm entre los cables individualmente aislados de la línea bus y los de la línea eléctrica (figura C).
5. No dañe el conductor de continuidad eléctrica del blindaje (figura D).



ATENCIÓN: ¡los cables de señal del bus no utilizados y el conductor de continuidad eléctrica no deben nunca tocar elementos bajo tensión o el conductor de tierra!

▶ Montaje en carril DIN

Montar el accionador de mando motor 4 canales 6 A Easy en el carril DIN de 35mm del siguiente modo (figura G):

1. Introducir el enganche superior del dispositivo en el carril DIN.
2. Girar el dispositivo y bloquearlo en el carril DIN usando la lengüeta de fijación.

▶ Conexiones eléctricas



ATENCIÓN: ¡desconectar la tensión de red antes de conectar el dispositivo a la red eléctrica!

La figura B muestra el esquema de las conexiones eléctricas.

1. Conectar el cable rojo del cable bus a la borna roja (+) del terminal y el cable negro a la borna negra (-). Al terminal bus se pueden conectar hasta 4 líneas bus (cables del mismo color en la misma borna) (figura E).
2. Aislar la pantalla, el conductor de continuidad eléctrica y los cables blanco y amarillo del cable bus (en el caso de que se utilice un cable bus de 4 conductores), que no son necesarios (figura D).

3. Introducir la borna bus en los pies específicos del dispositivo. El sentido correcto de inserción está determinado por las guías de fijación. Aislar el borne bus usando la tapa correspondiente, fijándola al dispositivo con un tornillo.
La tapa garantiza la separación mínima de 4 mm entre los cables de potencia y los cable bus (figura F).
4. Conectar la carga con los bornes con tornillo correspondientes situados encima y debajo del accionador, verificando que no se superen los límites de corriente especificados en los Datos técnicos.

► Programación con Easy Controller

1. Alimentar el dispositivo mediante el bus.
 2. Conseguir el dispositivo del sistema con uno de los siguientes procedimientos:
 - **Adquisición automática:**
 - seleccionar el mando "Busca/Config." o "Exploración" del menú "Instalación";
 - **Adquisición manual:**
 - seleccionar el menú "Añadir dispositivos" del menú "Instalación";
 - presionar brevemente (< 2 segundos) la tecla de programación. El LED de programación se iluminará durante el proceso de adquisición (figura A).
- El dispositivo adquirido se indica con un número asignado, un código de producto y una lista de los canales en la vista "Dispositivos".

► Programación con unidad base Easy (GW 90 831)

1. Alimentar el dispositivo mediante el bus.
 2. Conseguir el dispositivo del sistema con uno de los siguientes procedimientos:
 - **Adquisición automática** (el dispositivo tiene aún las programaciones de fábrica):
 - elegir en la unidad base Easy el menú "Aplicación → Nueva función" o "Aplicación → Editar función": el dispositivo se reconoce automáticamente.
 - **Adquisición manual** (las programaciones de fábrica se han modificado):
 - elegir en la unidad base Easy el menú "Aplicación → Buscar dispositivo";
 - presionar brevemente (< 2 segundos) la tecla de programación. El LED de programación se iluminará durante el proceso de adquisición (figura A).
- El dispositivo adquirido desde la unidad base Easy se indica con el número asignado en los canales de los menús "Aplicación → Nueva función" o "Aplicación → Editar función".

PROGRAMACIÓN CON EASY CONTROLLER

Programar el accionador mediante el Easy controller (GW 90 837 / GW 90 838 / GW 90840) o con la unidad base Easy (GW 90 831).

El dispositivo puede seleccionarse de las siguientes maneras:

- presionando uno de los pulsadores de mando local: el canal correspondiente se verá resaltado en la lista de los canales;
- directamente de la lista de los canales;

Nombres de las funciones	
persi. 1 pulsador	<i>movimiento de persianas o venecianas con 1 pulsador</i>
persi. 2 pulsadores	<i>movimiento de persianas o venecianas con 2 pulsadores</i>
frentes de persianas	<i>mando de gestión de persianas o venecianas con frentes</i>
escenario	<i>ejecución y memorización de escenarios</i>
mando prioritario	<i>ejecución de forzamientos</i>
sensor viento	<i>ejecución con alarmas de viento</i>
sensor lluvia	<i>ejecución con alarmas de lluvia</i>

Después de la selección del dispositivo es posible crear las funciones.

Para ulteriores informaciones en los procedimientos de programación hágase referencia a la documentación de la unidad base Easy o del Easy Controller.

▶ **Parámetros de configuración (Easy)**

Después de la creación de la función deseada es posible configurar los parámetros de funcionamiento del actuador.

Los parámetros disponibles, en relación a la función realizada, están indicados en las tablas de abajo.

El valor de abajo indica el valor de defecto.

Función: para todas las funciones	
Parámetro: Modo funcionamiento	
<u>persianas</u>	<i>movimiento de persianas</i>
venecianas	<i>movimiento de venecianas y regulación de láminas</i>

Función: Alarma	
Parámetro: Modo alarma	
<u>no alarma</u>	<i>señalización de alarma ignorada</i>
posic. alarma: arriba	<i>abertura completa de la persiana</i>
posic. alarma: abajo	<i>cierre completo de la persiana</i>

► Regulación de tiempos de carrera y movimiento

El actuador mando motor de 4 canales 6 A Easy para la gestión de las posiciones intermedias de la persiana y la interrupción de la alimentación del motor usa dos tiempos parametrizables:

- **Tiempo de carrera**, que es el tiempo necesario para que la persiana se cierre completamente a partir de la posición completamente abierta;
- **Tiempo de movimiento**, equivalente al 110% del tiempo de carrera, que es el tiempo de seguridad transcurrido en el cual se interrumpe la alimentación del motor eléctrico.

El tiempo de carrera se memoriza en el actuador con el siguiente procedimiento:

1. Llevar la persiana a la posición de apertura completa (“todo arriba”).
2. Presionar simultáneamente los 2 pulsadores de mando local correspondientes al canal que se va a configurar (figura A).
3. En 5 segundos (antes de que los LED dejen de parpadear) presionar el pulsador ABAJO y bajar la persiana para hacer que se inicie el cálculo del tiempo de recorrido.
4. Cuando la persiana esté completamente cerrada (“todo abajo”), pulsar cualquiera de los pulsadores de mando local para memorizar el tiempo de carrera y salir del procedimiento.

Para memorizar de forma correcta el tiempo de carrera, presionar el pulsador apenas la persiana se cierre completamente.

En la modalidad veneciana, es posible gestionar el número de pasos necesarios para la apertura completa o el cierre completo de las láminas.

El número de pasos es memorizado mediante el siguiente procedimiento:

1. Poner las láminas en la posición de apertura completa.
2. Presionar simultáneamente los 2 pulsadores de mando local relativos al canal que se va a configurar (figura A).
3. Antes de 5 segundos (antes de que los LED dejen de parpadear), presionar los pulsadores ARRIBA el número de veces correspondiente al número de pasos de regulación de las láminas.
4. Al cabo de los 5 segundos, el led ARRIBA parpadea un número de veces correspondiente al valor memorizado.

► **Uso de los pulsadores de mando local**

Los 2 pulsadores de mando local de cada canal (figura **A**) permiten mandar la persiana o la veneciana de la siguiente manera:

- Presionando de forma sostenida ($> 0,5$ s) el pulsador, se SUBE o se BAJA la persiana o veneciana durante un tiempo equivalente al Tiempo de movimiento.
- Si la persiana o la veneciana está en movimiento, se para pulsando brevemente ($\leq 0,5$ s) uno de los dos pulsadores.
- En la modalidad veneciana, con la veneciana cerrada, cada presión breve de los pulsadores ($\leq 0,5$ s) causa un movimiento de inclinación de las láminas.

Es posible accionar las cargas mediante el mando manual local también en ausencia de tensión en el bus: en tal caso, es necesario utilizar la entrada auxiliar de alimentación de 230Vca.

► **Posición intermedia de la persiana o de la veneciana**

Al ejecutar un escenario, la persiana o la veneciana se coloca en la posición intermedia precedentemente memorizada.

Al finalizar las alarmas o el forzado (recepción de un mando de fin de alarma o forzado), el actuador realiza el último mando memorizado y, si no hubiera, se coloca en la posición precedente al inicio de la alarma o del forzado.

► **Comportamiento a la caída y al reajuste de la alimentación bus**

Si la tensión del bus desciende bajo los 18 V dc durante más de 1,5 ms, se interrumpe el eventual movimiento de la persiana o de la veneciana.

Al restablecimiento de la tensión del bus, la persiana o la veneciana permanece detenida hasta recibir un nuevo mando de movimiento. En el caso de que estuviese activa una alarma o estuviese activo un forzado, las salidas se indican en el estado anterior a la caída del bus.

► **Manutención**

El dispositivo no necesita mantenimiento. Para una eventual limpieza usar un paño seco.

DATOS TÉCNICOS

Comunicación	Bus KNX
Alimentación	Mediante bus KNX, 29 V cc SELV
Cable bus	KNX TP1
Absorción de corriente desde el bus	10 mA máx
Elementos de mando	1 tecla miniatura de programación 8 pulsadores de mando local
Elementos de visualización	1 LED rojo de programación 8 LED verdes de señalización de estado de salidas
Elementos de actuación de cada canal	2 relés unipolares con interbloqueo mecánico
Contacto de salida	8 NA de 8 A ($\cos\varphi=1$) - 250 Vac
Corriente máx para tipología de carga	Motores y motorreductores: 6 A según EN60669-2-1 Carga Resistiva: 8 A
Ambiente de uso	Interno, lugares secos
Temperatura de funcionamiento	-5 ÷ 40 °C
Temperatura de almacenaje	-25 ÷ 70 °C
Humedad relativa	Máx 93% (no condensante)
Conexión al bus	Borne de conexión, 2 pin Ø 1 mm
Conexiones eléctricas	Bornes extraíble con tornillo, sección máx cables: 4 mm ²
Grado de protección	IP20
Dimensión	4 módulos DIN
Referencias normativas	Directiva sobre baja tensión 2006/95/CE Directiva sobre compatibilidad electromagnética 2004/108/CE EN50428, EN50090-2-2, EN60669-2-1
Certificaciones	KNX/EIB

INHALTSVERZEICHNIS

Seite

ALLGEMEINE HINWEISE	52
ALLGEMEINE BESCHREIBUNG	53
INSTALLATION	55
PROGRAMMIERUNG MIT EASY CONTROLLER	56
IN BETRIEB	60
TECHNISCHE DATEN	61

Achtung! Die Gerätesicherheit wird nur gewährleistet, wenn diese Anweisungen strikt eingehalten werden. Diese Unterlagen sorgfältig durchlesen und sicher aufbewahren.

Die Produkte der Baureihe Chorus können in staubfreier Umgebung installiert werden, in der kein spezieller Schutz gegen das Eindringen von Wasser notwendig ist.

Sie müssen in Übereinstimmung mit den Vorschriften für Haushaltsgeräte installiert werden, die durch im Installationsland geltenden Normen und Bestimmungen für Niederspannungsanlagen geregelt werden. Falls solche nicht vorgesehen sind, muss man die internationale Norm für Niederspannungsanlagen, IEC 60364, oder den Europäischen Harmonisierungsdokument HD 60364 beachten.

Für genauere Informationen und technische Daten wenden Sie sich bitte an den Vertrieb von Gewiss.

Gewiss SpA behält sich das Recht vor, jederzeit und ohne vorherige Mitteilung Änderungen an dem in dieser Bedienungsanleitung beschriebenen Produkt vorzunehmen.

► **Packungsinhalt**

- 1 St. 4-Kanäle Antrieb Motorsteuerung 6 A Easy - für DIN-Hutschiene
- 1 St. Busklemme
- 7 St. Schraubklemmen
- 1 St. Deckel einschl. Schraube
- 1 St. Installations- und Bedienungsanleitung

Kurzbeschreibung

Der 4-Kanäle Antrieb Motorsteuerung 6 A Easy - für DIN-Hutschiene ermöglicht die Steuerung von der Bewegung von 4 unabhängige Motoren von Rollläden, Vorhänge und Jalousie. Die 2 Ausgangsrelais jedes Kanals, eines zum Heben und das andere zum Senken sind verriegelt, um eine Beschädigung des angeschlossenen Motors zu verhindern. Die Bewegungsbefehle können das Gerät über Steuereinrichtungen oder Sensoren des Home Automation-Systems über den Bus KNX erreichen, oder lokal über die Tasten der Frontblende generiert werden. Die Lasten können über einen örtlichen manuellen Befehl auch ohne Busspannung gesteuert werden: in diesem Fall muss der Eingang der Hilfsversorgung 230V AC benutzt werden.

Der Antrieb wird über die Buslinie versorgt und ist mit 2 grünen LEDs auf der Vorderseite für jeden Kanal für die Anzeige der aktuellen Rollladenbewegung (Heben / Senken) ausgestattet. Der Antrieb kann in der Betriebsart Rollladen oder Jalousie funktionieren und die Betätigung nach Meldungen wie Alarm, Zwangsführung oder Szene steuern. Die Betriebsarten können gleichzeitig genutzt werden.

Funktionen

Der Motorantrieb kann gleichzeitig Befehle wie Bewegung, Alarm und Zwangsführung steuern. Bei mehreren gleichzeitigen Betriebsarten führt der Antrieb die mit der höchsten Priorität zuerst aus. Die Vorrangreihenfolge der verschiedenen Funktionen, von der höchsten zur niedrigsten, ist die folgende:

- Relaisstatus bei Abfall Busspannung
- Zwangsführungen
- Alarmsteuerung
- Relaisstatus bei Rückkehr Busspannung
- Bewegung Rollläden/Jalousie, Szenensteuerung, lokale Steuertaster

MAX. VORRANG



MIN. VORRANG

Die beiden grünen LEDs zur Statusanzeige für jeden Kanal schalten sich ein, wenn die Kontakte der entsprechenden Relais geschlossen sind (Heben / Senken).

ROLLLADENBEWEGUNG

Heben oder Senken der Rollläden, oder Stoppen der Bewegung beim Empfang des entsprechenden Befehls.

Bei fehlender Übermittlung des Stoppbefehls wird der Motor erst am Ende der *Bewegungszeit* gestoppt: Aus diesem Grund müssen die Rollläden mit einem Endlagenschalter oder einer unabhängigen Kupplung ausgestattet sein.

ALLGEMEINE BESCHREIBUNG

JALOUSIEBEWEGUNG



ACHTUNG: Um diese Betriebsart vollständig nutzen zu können, müssen die Jalousienlamellen mit kleinen auf/ab Bewegungen des Motors ausgerichtet werden können.

Die Jalousie kann mit dem entsprechenden Befehl angehoben oder abgesenkt oder die Bewegung gestoppt werden. Wenn der Antrieb bei stehender Jalousie einen kurzen Bewegungsbefehl erhält, werden die Lamellen gedreht.

Bei fehlender Übermittlung des Stoppbefehls wird der Motor erst am Ende der *Bewegungszeit* gestoppt: Aus diesem Grund müssen die Jalousie mit einem Endlagenschalter oder einer unabhängigen Kupplung ausgestattet sein.

ALARMSTEUERUNG

Wenn diese Funktion aktiviert ist, öffnet oder schließt der Antrieb zur Sicherheit den Rollladen (Jalousie, motorisierter Vorhang) wenn er eine Alarmmeldung von einem Wind- oder Regensensor empfängt. Die Auswahl Öffnen oder Schließen erfolgt während der Programmierung.

Als zusätzliche Sicherheit interpretiert der Antrieb, wenn er für mehr als 30 Minuten nicht die Meldung „kein anstehender Alarm“ erhält das Fehlen dieser Meldung als Defekt und bringt daher den Rollladen in die vorgegebene Sicherheitsposition. Der Alarmstatus bleibt aufrecht bis der Antrieb die Meldung „kein anstehender Alarm“ empfängt. Nach Beendigung des Alarms bewegt der Antrieb den Rollladen in die Ausgangsposition (oder führt den zuletzt empfangenen Befehl aus, wenn er während des Alarms Befehle empfangen hat).

AUSFÜHRUNG ZWANGSFÜHRUNGEN

Beim Empfang eines Befehls, der die Zwangsschaltung befiehlt, wird der Rollladen in die eingestellte Position bewegt (Auf oder Ab). Solange der Antrieb keinen Widerruf der Zwangsführung erhält, ignoriert er alle anderen eingehenden Befehle einschließlich des Regen- und Windalarms. Nach Widerruf der Zwangsführung bewegt der Antrieb den Rollladen in die Ausgangsposition (oder führt den zuletzt empfangenen Befehl aus, wenn er während der Zwangsführung Befehle empfangen hat).

SZENENMANAGEMENT

Der Antrieb kann bis zu 8 Szenen speichern und ausführen, jedes ist mit einem genauen Position (Auf, Ab, oder Zwischenposition) des Rollladens verbunden. Das Erlernen der Szene ist nur bei stehendem Rollladen möglich. Vor dem Speichern der Szene muss der Rollladen in die gewünschte Position gebracht werden.



ACHTUNG: Ausschließlich qualifiziertes Personal darf die Vorrichtung entsprechend den geltenden Richtlinien und Leitfäden für KNX-Installationen installieren.

Hinweise zur Installation KNX

1. Die Länge der Busleitung zwischen Antrieb und Vorschaltgerät darf 350 Meter nicht überschreiten.
2. Die Länge der Busleitung zwischen Antrieb und der am weitesten entfernt liegenden, zu steuernden KNX-Vorrichtung darf 700 Meter nicht überschreiten.
3. Um unerwünschte Signale und Überspannung zu vermeiden, sollten möglichst keine Ringleitungen angelegt werden.
4. Ein Abstand von mindestens 4 mm ist zwischen den einzelnen, isolierten Kabeln der Busleitung und denen der elektrischen Leitung einzuhalten (Abbildung C).
5. Der Stromdurchgangsleiter der Abschirmung darf nicht beschädigt werden (Abbildung D).



ACHTUNG: Die nicht benutzten Signalkabel des Busses und der Stromdurchgangsleiter dürfen keinesfalls mit Strom führenden Elementen oder dem Erdleiter in Berührung kommen!

Montage an DIN-Schiene

Den Schaltgeber der Motorsteuerung 4 Kanäle 6 A Easy an DIN-Schiene 35mm auf die folgende Weise montieren (Abbildung G):

1. Die obere Einrastvorrichtung des Geräts in die DIN-Schiene einsetzen.
2. Das Gerät drehen und es durch Einwirken auf die Befestigungslasche an der DIN-Schiene befestigen.

Elektrische Anschlüsse



ACHTUNG: Die Netzspannung muss abgeschaltet werden, bevor die Vorrichtung an das Stromnetz angeschlossen wird!

In der Abbildung B ist das Schema der elektrischen Anschlüsse dargestellt.

1. Den roten Draht des Buskabels an die rote Klemme (+) des Anschlusses und den schwarzen Draht an die schwarze Klemme (-) anschließen. An den Busanschluss können bis zu 4 Busleitungen angeschlossen werden (Drähte gleicher Farbe an ein und dieselbe Klemme) (Abbildung E).
2. Den Schirm, den Stromdurchgangsleiter und die restlichen weißen und gelben Drähte des Buskabels isolieren (falls ein Buskabel mit 4 Leitern verwendet wird), da diese nicht erforderlich sind (Abbildung D).

3. Die Busklemme in die entsprechenden Füße der Vorrichtung einstecken. Die korrekte Montagerichtung wird durch die Befestigungsführungen vorgegeben. Die Busklemme mit dem entsprechenden Deckel isolieren, der mit der Schraube am Gerät befestigt werden muss. Der Deckel garantiert einen Mindestabstand von 4 mm zwischen den Leistungskabeln und den Buskabeln (Abbildung F).
4. Die Last an die vorgesehenen Schraubklemmen über und unter dem Schaltgeber anschließen, dabei beachten, dass die bei den technischen Daten angegebenen Ströme nicht überschritten werden.

► Initialisierung mit Easy Controller

1. Die Vorrichtung über den Bus mit Strom versorgen.
2. Lassen Sie die Vorrichtung vom System mit Hilfe einer der folgenden Vorgehensweisen erfassen:
 - **Automatische Erfassung:**
 - „Such/Konfig.“ oder „Abtastung“ des Menüs „Anlage“ auswählen;
 - **Manuelle Erfassung:**
 - Das Menü „Gerät hinzufügen“ des Menüs „Anlage“ auswählen;
 - kurz (< 2 Sekunden) die Programmier Taste drücken. Die Programmier-LED leuchtet während des Erfassungsvorgangs (Abbildung A).

Die hinzugefügte Vorrichtung wird mit einer zugewiesenen Nummer, der Artikelnummer und der Liste der Kanäle in der Ansicht „Gerät“ aufgelistet.

► Initialisierung mit Hilfe des Easy Basisgeräts (GW 90 831)

1. Die Vorrichtung über den Bus mit Strom versorgen.
2. Lassen Sie die Vorrichtung vom System mit Hilfe einer der folgenden Vorgehensweisen erfassen:
 - **Automatische Erfassung** (die Vorrichtung verfügt noch über die werkseitige Einstellung):
 - Im Easy Basisgerät das Menü „Projektierung → neue Funktion“ oder „Projektierung → Funktion bearbeiten“ anwählen: die Vorrichtung wird automatisch erkannt.
 - **Manuelle Erfassung** (die werkseitige Einstellung wurde geändert):
 - Im Easy Basisgerät das Menü „Projektierung → Gerät erkennen“ anwählen;
 - kurz (< 2 Sekunden) die Programmier Taste drücken. Die Programmier-LED leuchtet während des Erfassungsvorgangs (Abbildung A).

Die von dem Easy Basisgerät erfasste Vorrichtung wird mit der ihr zugeordneten Nummer in den Kanälen des Menüs „Projektierung → neue Funktion“ oder „Projektierung → Funktion bearbeiten“ aufgelistet.

PROGRAMMIERUNG MIT EASY CONTROLLER

Den Schaltgeber mit dem Easy-Controller (GW 90 837 / GW 90 838 / GW 90 840) oder mit der Easy-Basiskonfigurationseinheit (GW 90 831) programmieren.

Die Vorrichtung kann wie folgt gewählt werden:

- Eine der lokalen Steuertasten drücken: der entsprechende Kanal wird in der Kanalliste;
- direkt aus der Liste der Kanäle.

Namen der Funktionen	
Jalousietaster	<i>Bewegung des Rollladens oder der Jalousie mit 1 Taste</i>
Jalousie	<i>Bewegung des Rollladens oder der Jalousie mit 2 Tasten</i>
Rollladenflanken	<i>Bewegungssteuerung von Rollladen oder Jalousie mit Flanken</i>
Szene	<i>Ausführung oder Speicherung von Szenen</i>
Zwangsführung	<i>Ausführung Zwangssteuerung</i>
Windsensor	<i>Betätigung mit Windalarm</i>
Regensensor	<i>Betätigung mit Regenalarm</i>

Im Anschluss an das Anwählen der Vorrichtung können die Funktionen erstellt werden.

Für weitere Informationen zur Vorgehensweise bei der Programmierung lesen Sie bitte in den Unterlagen des Easy Basisgeräts oder des Easy Controller.

► Konfigurationsparameter (Easy)

Nach der Erstellung der gewünschten Funktion können die Funktionsparameter des Antriebs vorgegeben werden.

Die je nach der erstellten Funktion zur Verfügung stehenden Parameter werden in den nachstehenden Tabellen aufgeführt.

Der unterstrichene Wert gilt als Default-Wert.

Funktion: für alle Funktionen	
Parameter: Betriebsart	
<u>Rollladen</u>	<i>Rollladenbewegung</i>
Jalousie	<i>Jalousiebewegung und Lamelleneinstellung</i>

Funktion: Alarm	
Parameter: Alarmverhalten	
<u>kein Alarm</u>	<i>Alarmmeldung ignoriert</i>
Alarm Pos. Ab	<i>Vollständige Öffnung Rollladen</i>
Alarm Pos. Auf	<i>Vollständiges Schließen Rollladen</i>

► **Einstellung der Hub- und Bewegungszeiten**

Der 4-Kanäle Antrieb Motorsteuerung 6 A Easy für die Steuerung der Zwischenpositionen der Rollläden und der Unterbrechung der Motorversorgung verwendet zwei einstellbare Zeiten:

- **Hubzeit**, die Zeit, die erforderlich ist, bis der Rollladen sich, ausgehend von der vollständigen Öffnung, vollständig schließt;
- **Bewegungszeit**, entspricht 110% der Hubzeit, ist die Sicherheitszeit, nach der die Stromversorgung des Elektromotors unterbrochen wird.

Die Hubzeit wird mit der folgenden Prozedur im Antrieb gespeichert:

1. Den Rollladen in vollständig geöffnete Position bringen („ganz auf“).
2. Gleichzeitig die 2 lokalen Steuertaster des einzustellenden Kanals drücken (Abbildung A).
3. Innerhalb von 5 Sekunden (bevor die LEDs aufhören zu blinken) den Taster HINUNTER drücken, und den Rollladen hinunterfahren lassen, damit die Zählung der Laufzeit beginnt.
4. Wenn der Rollladen vollständig geschlossen ist („ganz ab“) eine beliebige der lokalen Steuertasten drücken, um die Hubzeit zu speichern und die Prozedur zu verlassen. Für die korrekte Speicherung der Hubzeit muss die Taste sofort nach dem vollständigen Schließen des Rollladens gedrückt werden.

In der Betriebsart Jalousie kann die Anzahl der für die vollständige Öffnung / Schließung der Lamellen notwendigen Schritte eingestellt werden.

Die Anzahl der Schritte wird mit dem folgenden Verfahren gespeichert:

1. Die Lamellen vollständig öffnen.
2. Gleichzeitig die 2 lokalen Steuertaster des einzustellenden Kanals drücken (Abbildung A).
3. Innerhalb von 5 Sekunden (bevor die Leds zu blinken aufhören) die Taster UP so viele Male drücken, wie Regelschritte der Lamellen eingestellt werden sollen.
4. Bei Ablauf der 5 Sekunden blinkt die Led UP, wobei die Anzahl des Aufblinkens dem gespeicherten Wert entspricht.

Verwendung der lokalen Steuertasten

2 lokale Steuertasten für jeden Kanal (Abbildung **A**) ermöglichen das Steuern des Rollladens oder der Jalousie auf die folgende Weise:

- Langer Druck ($> 0,5$ s) auf die Taste bewegt den Rollladen oder die Jalousie nach AUF oder nach AB für eine Zeit, die der Bewegungszeit entspricht.
- Während der Bewegung des Rollladens oder der Jalousie kann diese durch einen kurzen Druck ($\leq 0,5$ s) auf eine der beiden Tasten gestoppt werden.
- In der Betriebsart Jalousie verursacht bei stehender Jalousie jeder kurze Druck der Tasten ($\leq 0,5$ s) eine Veränderung der Lamellenneigung.

Die Lasten können über den örtlichen manuellen Befehl auch ohne Busspannung gesteuert werden: in diesem Fall muss der Eingang der Hilfsversorgung 230V AC benutzt werden.

Zwischenposition des Rollladens oder der Jalousie

Bei der Ausführung einer Szene nimmt der Rollladen oder die Jalousie die zuvor gespeicherte Zwischenposition ein.

Am Ende des Alarms oder der Zwangsschaltung (Empfang eines Befehls Ende Alarm oder Zwangsschaltung) führt der Antrieb den letzten gespeicherten Befehl aus, falls kein Befehl gegeben wurde, bewegt er sich in die Position vor Beginn des Alarms oder der Zwangssteuerung.

Verhalten bei Stromausfall und beim Wiederherstellen der Bus-Stromversorgung

Wenn die Bus-Spannung für länger als 1,5 ms unter 18 V dc absinkt, wird die eventuelle Bewegung des Rollladens oder der Jalousie gestoppt.

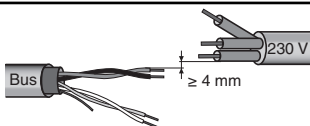
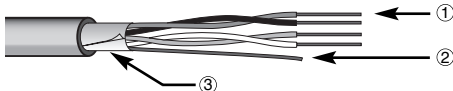
Bei Wiederherstellung der Bus-Spannung bleibt der Rollladen oder Jalousie bis zum neuen Bewegungsbefehl stehen. Falls ein Alarm oder eine Änderung aktiv sein sollte, gehen die Ausgänge bei Ausfall der Busspannung in den vorhergehenden Status zurück

Wartung

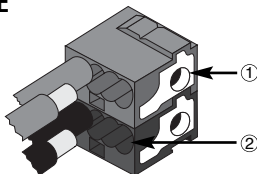
Das Gerät erfordert keine Wartung. Zur Reinigung ggf. ein trockenes Tuch verwenden.

TECHNISCHE DATEN

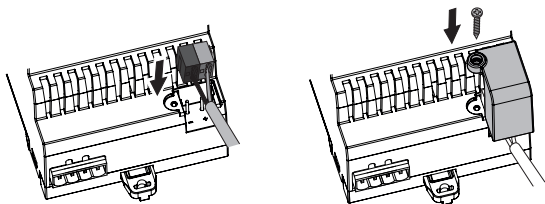
Kommunikation	KNX Bus
Stromversorgung	über KNX-Bus , 29 V dc SELV
Buskabel	KNX TP1
Stromaufnahme des Bus	max. 10 mA
Bedienelemente	1 Miniatur-Programmiertaste 8 lokale Steuertasten
Anzeigeelemente	1 rote Programmier-LED 8 grüne LEDs zur Anzeige des Ausgangszustands
Antriebs Elemente für jeden Kanal	2 einpolige Relais mit mechanischer Verriegelung
Ausgangskontakt	8 NO von 8 A ($\cos\phi=1$) - 250 Vac
Max. Strom je nach Verbraucherart	Motoren und Motorgetriebe: 6 A nach EN60669-2-1 Ohmsche Last: 8 A
Nutzungsumgebung	Innenbereich, trockene Räume
Betriebstemperatur	-5 ÷ 40 °C
Lagertemperatur	-25 ÷ 70 °C
Relative Feuchtigkeit	max. 93% (nicht kondenswasserbildend)
Busanschluss	Einrastklemme, 2 Pin Ø 1 mm
Elektrische Anschlüsse	Herausziehbare Schraubklemmen, max. Kabeldurchmesser: 4 mm ²
Schutzgrad	IP20
Größe	4 Module DIN
Normverweise	Niederspannungsrichtlinie 2006/95/EG Richtlinie über der elektromagnetischen Kompatibilität 2004/108/CE EN50428, EN50090-2-2, EN60669-2-1
Zertifizierungen	KNX/EIB

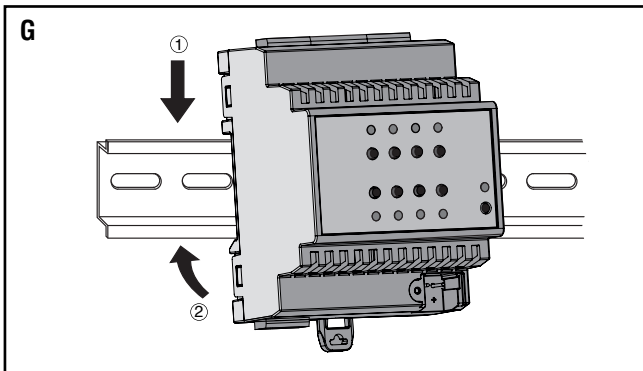
C**D**

- ① **Cavo bus** - Bus cable - Câble bus - Cable bus - Buskabel
- ② **Conduttore di continuità elettrica** - Electrical continuity conductor - Conducteur de continuité électrique - Conductor de continuidad eléctrica - Stromdurchgangsleiter
- ③ **Schermatura** - Shielding - Blindage - Blindaje - Abschirmung

E

- ① **Connessione dispositivo bus**
Bus device connection - Connexion dispositif bus - Conexión dispositivo bus
Anschluss Busvorrichtung
- ② **Connessione cavo bus**
Bus device connection - Connexion câble bus
Conexión cable bus - Anschluss Buskabel

F



Ai sensi dell'articolo 9 comma 2 della Direttiva Europea 2004/108/CE e dell'articolo R2 comma 6 della Decisione 768/2008/CE si informa che responsabile dell'immissione del prodotto sul mercato Comunitario è:

According to article 9 paragraph 2 of the European Directive 2004/108/EC and to article R2 paragraph 6 of the Decision 768/2008/EC, the responsible for placing the apparatus on the Community market is:

GEWISS S.p.A Via A. Volta, 1 - 24069 Cenate Sotto (BG) Italy Tel: +39 035 946 111 Fax: +39 035 945 270 E-mail: qualitymarks@gewiss.com



+39 035 946 111

8.30 - 12.30 / 14.00 - 18.00
lunedì + venerdì - monday + friday



+39 035 946 260



sat@gewiss.com
www.gewiss.com