

Attuatore comando motore 2 canali 6 A KNX - da guida DIN
KNX 2-channel shutter actuator 6 A - DIN rail
Actionneur de commande moteur 2 canals 6 A KNX - sur rail DIN
2-Kanäle Antrieb Motorsteuerung 6 A KNX - für DIN-Hutschiene
Actuador mando motor de 2 canals 6 A KNX - de guía DIN



GW 90 856

A

1 **Uscita relé CANALE 1** - CHANNEL 1 output relay - Sortie relais CANAL 1
- 1 KANAL Ausgang Relais - Salida relé CANAL 1

2 **Comune (CANALE 1)** - Common (CHANNEL 1) - Commun (CANAL 1)
- Allgemein (KANAL 1) - Común (CANAL 1)

3 **Comune (CANALE 2)** - Common (CHANNEL 2) - Commun (CANAL 2)
- Allgemein (KANAL 2) - Común (CANAL 2)

4 **Uscita relé CANALE 2** - CHANNEL 2 output relay - Sortie relais CANAL 2
- 2 KANAL Ausgang Relais - Salida relé CANAL 2

5 **Terminali bus KNX**
KNX Bus terminals
Borniers bus KNX
Terminales bus KNX
KNX Busanschlüsse

6 **Led stato uscita CANALE 1 e 2 (SU)**
CHANNEL1 and 2 (UP) LED output status
LED état de la sortie CANAL 1 et 2 (HAUT)
KANAL 1 und 2 (AUF) LED Status Ausgang
LED estado salida CANAL 1 e 2 (SUBIR)

7 **Pulsanti comando locale CANALE 1 e 2 (SU)**
CHANNEL 1 and 2 (UP) local command buttons
Boutons de commande locale CANAL 1 et 2 (HAUT)
KANAL 1 und 2 (AUF) lokale Taste Steuerung
Pulsadores mando local CANAL 1 e 2 (BAJAR)

8 **Pulsanti comando locale CANALE 1 e 2 (GIU)**
CHANNEL 1 and 2 (DOWN) local command buttons
Boutons de commande locale CANAL 1 et 2 (BAS)
KANAL 1 und 2 (AB) lokale Taste Steuerung
Pulsadores mando local CANAL 1 e 2 (BAJAR)

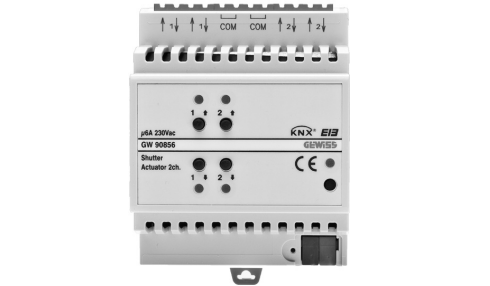
9 **Led stato uscita CANALE 1 e 2 (GIU)**
CHANNEL1 and 2 (DOWN) LED output status
LED état de la sortie CANAL 1 et 2 (BAS)
KANAL 1 und 2 (AB) LED Status Ausgang
LED estado salida CANAL 1 e 2 (BAJAR)

10 **LED di programmazione**
Programming LED
LED de programmation
Programmier-LED
LED de programación

11 **Pulsante di programmazione**
Programming button
Bouton de programmation
Pulsador de programación
Programmier-Taste

B

ATTENZIONE In caso di collegamento in parallelo di più motori, utilizzare sempre relé di appoggio o di isolamento.
ATTENTION When making the parallel connection of several motors, always use support or insulation relays.
ATTENTION En cas de raccordement en parallèle de plusieurs moteurs, toujours utiliser un relais d'appui ou d'isolement.
ACHTUNG Falls mehrere Motoren parallel geschaltet werden, immer Stützrelais oder Isolationsrelais benutzen.
ATENCIÓN En caso de conectar en paralelo varios motores, utilizar siempre un relé de apoyo o de aislamiento.



C

Bus

≥ 4 mm

230 V

D

1 **Cavo bus** - Bus cable - Câble bus - Buskabel - Cable bus

2 **Conduttore di continuità elettrica**
Electrical continuity conductor
Conducteur de continuité électrique
Stromdurchgangsleiter
Conductor de continuidad eléctrica

3 **Schermatura** - Shielding - Blindage - Abschirmung - Blindaje

E

1 **Connessione dispositivo bus** - Bus device connection
Connexion dispositif bus - Anschluss Busvorrichtung
Conexión dispositivo bus

2 **Connessione cavo bus** - Bus device connection - Connexion câble bus
Anschluss Buskabel - Conexión cable bus

F

G

ITALIANO

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 2 canali 6 A KNX - da guida DIN
n. 1 Morsetto bus
n. 6 Morsetti a vite
n. 1 Coperchietto con vite
n. 1 Manuale di installazione e uso

IN BREVE

L'attuatore comando motore 2 canali 6 A KNX - da guida DIN permette di comandare il movimento di 2 tapparelle (tende, veneziane, etc.) o di 2 gruppi di tapparelle (tende, veneziane, etc.).

Ogni gruppo può essere costituito al massimo da 2 motori, purché si utilizzi relé di appoggio o di isolamento.

I 2 relé 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 Building Automation, tramite il bus KNX, oppure essere generati localmente mediante i due pulsanti frontali, solo in presenza della tensione di alimentazione bus. L'attuatore è alimentato dalla linea bus ed è dotato, per ciascun canale, di 2 LED frontali verdi per la segnalazione del movimento 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.

FUNZIONI

L'attuatore comando motore è in grado di gestire contemporaneamente comandi di movimentazione, di allarme, blocco e prioritari. Il dispositivo è inoltre in grado, se impostato in funzionamento Automatico, di compiere movimentazioni autonome per sfruttare la luce solare al fine di riscaldare o mantenere raffrescato l'ambiente. In caso di più modalità attive nello stesso momento, l'attuatore eseguirà quella con priorità più alta. La priorità stabilita tra le varie funzioni, da quella minima a quella massima, è la seguente:

- Stato alla caduta di tensione bus (arresto/nessuna azione)
- Stato forzatura al ripristino della tensione bus
- Valore oggetto blocco al ripristino della tensione bus
- Stato allarmi al ripristino della tensione bus
- Comportamento attuatore al ripristino tensione bus
- Pulsanti frontali (se funzione test)
- Forzatura
- Blocco
- Allarmi meteo
- Modo automatico
- Calibrazione automatica
- Scenario/Comando posizione lamelle/Comando posizione/Arresto (Regolazione lamelle/ Movimento)

I due LED verdi di segnalazione stato di ciascun canale si accendono quando i contatti dei rispettivi relé 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.

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
Possono essere gestiti fino a 5 diversi allarmi meteo: 3 allarmi vento, allarme pioggia e allarme ghiaccio.

Se attivati, l'attuatore movimentata il carico (veneziana, tenda motorizzata) quando riceve un messaggio di allarme da un sensore vento, pioggia o ghiaccio.

Per ogni allarme, è possibile attivare un "tempo di sorveglianza" che permette di monitorare il funzionamento del sensore, attraverso la ricezione ciclica del messaggio "allarme assente" da parte del sensore stesso; se entro questo tempo non viene ricevuto il messaggio, l'attuatore interpreta questa mancanza come un guasto del sensore e, di conseguenza, porta il carico nella posizione di sicurezza impostata. Lo stato di allarme perdura finché l'attuatore non riceve un messaggio di "allarme assente".

È possibile definire la priorità intrinseca tra i vari allarmi meteo.

ESECUZIONE COMANDI PRIORITARI
Alla ricezione di un comando di attivazione forzatura, l'attuatore porta il carico nella posizione definita dal comando prioritario (SU o GIU). Finché non viene revocato il comando prioritario, l'attuatore ignora tutti gli altri comandi ricevuti, compresi quelli di allarme meteo e blocco. Il comportamento dell'attuatore alla revoca del comando prioritario può essere definito in fase di programmazione.

ESECUZIONE BLOCCO
È possibile bloccare il carico collegato al dispositivo in una determinata posizione, impostabile, a seguito della ricezione del comando di attivazione funzione blocco; fino a quando essa non viene disattivata, qualsiasi altro comando venga ricevuto non viene eseguito, ad eccezione del comando di attivazione forzatura.

GESTIONE SCENARI
L'attuatore è in grado di gestire fino ad 8 scenari, ognuno dei quali riproduce una determinata posizione del carico collegato.

È possibile memorizzare una determinata posizione tramite relativo comando di apprendimento scenario; l'apprendimento può essere abilitato/disabilitato tramite comando KNX.

MODO AUTOMATICO
Il dispositivo è in grado di compiere movimentazioni autonome per sfruttare la luce solare, ad esempio per riscaldare l'ambiente; è possibile definire la posizione cui il carico deve portarsi per la protezione dalla illuminazione diretta dei raggi solari, per sfruttare il contributo del sole per riscaldare l'ambiente o per proteggerlo dalla luce solare rinfrescando l'ambiente. Attraverso i comandi di selezione modo automatico, è possibile attivare/disattivare una delle funzioni sopra elencate.

INSTALLAZIONE

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 G).
5. Non danneggiare il conduttore di continuità elettrica della schematura (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 2 canali 6 A 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. Collegare 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 (filo 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).
3. 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).
4. 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.

IN SERVIZIO

USO DEI PULSANTI DI COMANDO LOCALE
Il funzionamento dei 2 pulsanti di comando locale associati ad ogni canale (figura A) può essere configurato tramite il software ETS; di default, il comportamento dei pulsanti locali è quello di test, che permette di movimentare il carico anche se è in corso un allarme meteo oppure è attiva la funzione blocco o forzatura.

Il comportamento di default dei pulsanti è:

- Premendo a lungo (> 0.5 s) il pulsante, l'attuatore movimentata la tapparella o veneziana in SU o in GIU per un tempo pari al Tempo di movimentazione.
- Se la tapparella o veneziana è in movimento, premendo brevemente (≤ 0.5 s) uno dei due pulsanti si arresta il movimento in corso.
- Nella modalità veneziana, con la veneziana ferma, ogni pressione breve dei pulsanti (≤ 0.5 s) regola l'inclinazione delle lamelle.

ATTENZIONE: il comando locale è possibile solo se il dispositivo è correttamente alimentato dalla tensione bus KNX!

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.

Il comportamento del dispositivo al ripristino tensione di alimentazione bus è configurabile via ETS; se più funzioni erano attive prima della caduta di tensione, al ripristino il dispositivo si comporta in base alla parametrizzazione della funzione con priorità maggiore.

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

PROGRAMMAZIONE CON SOFTWARE ETS

Il dispositivo deve essere configurato con il software ETS.
Informazioni dettagliate sui parametri di configurazione e sui loro valori sono contenute nel Manuale Tecnico.

DATI TECNICI	
Comunicazione	Bus KNX
Alimentazione	Tramite bus KNX, 29 V dc SELV
Cavo bus	KNX TP1
Assorbimento corrente dal bus	10 mA max
Elementi di comando	1 tasto miniaturata di programmazione 4 pulsanti di comando locale 1 LED rosso di programmazione 4 LED verdi di segnalazione stato uscite
Elementi di visualizzazione	2 relé unipolari con interblocco meccanico 4 NA da 8 A (cosφ=1) - 250 Vac Motori e motoriduttori: 6A secondo EN60669-2-1 Carico resistivo: 8 A Interno, luoghi asciutti -5 ÷ +40 °C -25 ÷ +70 °C Max 93% (non condensante) Morsetto ad innesto, 2 pin Ø 1 mm Morsetti estraibili a vite, sezione max cavi: 4 mm² IP20 4 moduli DIN
Elementi di attuazione per ogni canale	Direttiva bassa tensione 2006/95/CE Direttiva compatibilità elettromagnetica 2004/108/CE EN50428, EN50090-2-2, EN60669-2-1 KNX/EB
Contatto di uscita	
Corrente max per tipologia carico	
Ambiente di utilizzo	
Temperatura di funzionamento	
Temperatura di stoccaggio	
Umidità relativa	
Connessione al bus	
Connessioni elettriche	
Grado di protezione	
Dimensione	
Riferimenti normativi	
Certificazioni	

ENGLISH

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 KNX 2-channel shutter actuator 6 A – DIN rail
n. 1 Bus terminal
n. 6 Screw terminals
n. 1 Cover with screw
n. 1 Installation and user manual

BRIEFLY

The KNX 2-channel shutter actuator 6 A – DIN rail allows you to command the movement of 2 roller shutters (curtains, Venetian blinds, etc.) or 2 groups of roller shutters (curtains, Venetian blinds, etc.).

Each group may have maximum 2 motors, as long as support or insulation relays are used.

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 Building Automation control or sensor devices using the KNX bus, or they can be generated locally using the two front push-buttons, but only when the BUS power supply voltage is present. The actuator is powered by the bus line and it is equipped with 2 green front LEDs for each channel which indicate the 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.

FUNCTIONS

The engine command actuator is able to simultaneously manage movement, alarm, lock and priority commands. When set on Automatic operation, the device can also carry out autonomous movements to take advantage of sunlight for heating, or to keep the room cool. In the case of several modes activated simultaneously, the actuator will carry out the one with the highest priority. The priority established amongst the various functions (from minimum to maximum) is the following:

- BUS voltage fall status (stop/no action)
- 230V voltage fall status (stop/no action)
- Override status when BUS voltage is reset
- Value of lock object when BUS voltage is reset
- Alarm status when BUS voltage is reset
- Behaviour of actuator when BUS voltage is reset
- Front push-buttons (test function)
- Override
- Lock
- Weather alarms
- Automatic mode
- Automatic calibration
- Scene/Command position blade/Command position/Stop (blade adjustment)/Movement.

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.

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
Up to 5 different weather alarms can be managed: 3 wind alarms, a rain alarm and an ice alarm.

If activated, the actuator moves the load (venetian blinds, motorised curtain) when it receives an alarm message from a wind, rain or ice sensor.

It is possible to monitor sensor operation by activating a 'surveillance time' for each alarm, with the sensor itself receiving regular "no alarm" messages; if a message is not received within this set time, the actuator interprets it as a sensor fault and consequently brings the load to the set safety position.

The alarm status continues until the actuator receives a "no alarm" message.

It is possible to define the intrinsic priority from amongst the various weather alarms.

PERFORMING PRIORITY CONTROLS
When an override activation command is received, the actuator brings the load to the position defined by the priority command (UP or DOWN). The actuator ignores any other commands received (including weather alarm and lock) until the priority command is withdrawn. The behaviour of the actuator upon withdrawal of the priority command can be defined during the programming phase.

LOCK EXECUTION
It is possible to lock the device-connected load in a specific position (that can be set) when the lock activation command is received; any other command received (apart from the override activation command) will be ignored until this function is deactivated.

SCENE MANAGEMENT
The actuator can manage up to 8 scenes, each of which reproduces a specific position for the connected load.

It is possible to store a particular position by means of the relative scene learning command; the learning function can be enabled/disabled via the KNX command.

AUTOMATIC MODE
The device can carry out autonomous movements to take advantage of sunlight, for instance to warm the room; you can define the position to which the load must move in order either to protect the room against direct sunlight (therefore keeping it cool), or to exploit the sun to warm the room.

Using the automatic mode selection commands, you can activate/deactivate one of the above-mentioned functions.

INSTALLATION

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. 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 G).
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 KNX 2-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.
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.

IN SERVICE

USING THE LOCAL COMMAND BUTTONS
The operation of the 2 local command push-buttons associated with each channel (figure A) can be configured using the ETS software; the default setting for local push-button behaviour is that of the test, allowing the load to be moved even in the presence of a weather alarm or when the lock or override function is active.

The default behaviour of the push-buttons is:

- Pressing the push-button continuously (> 0.5 s), the actuator moves the roller shutter or venetian blind UP or DOWN for the set movement time.
- If the roller shutter or venetian blind is moving, press one of the two push-buttons briefly (≤ 0.5 s) to stop the movement.
- In "venetian blind" mode (with the blind still), each brief pressing (≤ 0.5 s) of the push-buttons adjusts the blade inclination.

WARNING: local command is only possible if the device is correctly powered from the KNX BUS voltage!

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.

Device behaviour when the BUS power supply is reset can be configured using the ETS software; if several functions were active before the voltage fall, then when voltage is reset the device will behave according to the parameterisation of the priority function.

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

PROGRAMMING WITH ETS SOFTWARE

The device must be configured with the ETS software.
Detailed information on the configuration parameters and their values is contained in the Technical Manual.

TECHNICAL DATA	
Communication	Bus KNX
Power Supply	By KNX, 29V dc SELV bus
Bus cable	KNX TP1
Bus current consumption	10 mA max
Control elements	1 mini programming key 4 local command buttons 1 red programming LED 4 green output status signal LEDs
Display elements	
Actuator elements for each channel	2 single-pole relays with mechanical interlock
Output contact	4 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 Indoors, dry places -5 ÷ +40 °C -25 ÷ 70 °C Max 93% (no condensation)
Ambit of use	
Operating temperature	
Storage temperature	
Relative humidity	
Bus connection	2-pin Ø 1 mm plug connector
Electrical connections	Extractable screw terminals, Max cable width: 4 mm²
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 KNX/EB
Certification	

FRANÇAIS

AVERTISSEMENTS GENERAUX



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 2 canals 6 A KNX - sur rail DIN
n. 1 Borne bus
n. 6 Bornes à vis
n. 1 Couverture avec vis
n. 1 Manuel d'installation et d'emploi

EN BREF

L'actionneur de commande moteur 2 canals 6 A KNX – sur rail DIN – permet de commander le mouvement de 2 stores (rideaux, stores vénitiens, etc.) ou de 2 groupes de stores (rideaux, stores vénitiens, etc.).



Chaque groupe est constitué au maximum de 2 moteurs, à condition d'utiliser un relais d'appui ou d'isolement.

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 Building Automation, grâce au bus KNX, ou bien être engendrées localement grâce aux deux boutons frontaux, uniquement en présence de la tension d'alimentation du bus. L'actionneur est alimenté par la ligne bus et comprend, pour chacun des canaux, 2 LEDs verts frontaux pour signaler que le mouvement 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.

FONCTIONS

L'actionneur de commande du moteur est en mesure de gérer simultanément des commandes de mouvement et de verrouillage ainsi que des commandes prioritaires.
Le dispositif est également en mesure d'accomplir, si la marche automatique est imposée, des mouvements autonomes permettant d'utiliser la lumière solaire pour chauffer ou rafraîchir l'ambiance. Si plusieurs modalités sont simultanément actives, l'actionneur exécutera celle présentant la priorité la plus élevée. La priorité établie entre les différentes fonctions, de la minimale à la maximale, est la suivante :
• État à la chute de tension du bus (arrêt / aucune action)
• État à la chute de tension 230 V (arrêt / aucune action)
• État de forçage à la restauration de la tension du bus
• Valeur objet du blocage à la restauration de la tension du bus
• État des alarmes à la restauration de la tension du bus
• Comportement de l'actionneur à la restauration de la tension du bus
• Boutons-poussoirs en façade (pour la fonction de test)
• Forçage
• Blocage
• Alarmes météo
• Mode automatique
• Éloignement automatique
• Scénario / Commande de position des lames / Commande de position / Arrêt (Réglage des lames) / Mouvement.
Les deux LED vertes de signalisation état de chaque canal s'allument quand les contacts des relais respectifs sont fermés (montée / descente).
MOUVEMENTS DES VOILETS
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.
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 arrêtées, 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
Cinq types d'alarme météo peuvent être gérés : 3 alarmes pour le vent, 1 alarme pour la pluie et une alarme pour le gel.
S'il est activé, l'actionneur déplace la charge (store vénitien, store motorisé) lorsqu'il reçoit un message d'alarme d'un capteur de vent, de pluie ou de gel.
Pour chaque alarme, un « délai de surveillance » pourra être activé afin de suivre le fonctionnement du capteur à travers la réception cyclique du message « pas d'alarme » de la part du capteur. Si, dans ce délai, aucun message n'est reçu, l'actionneur interprétera cette absence comme une panne du capteur et portera alors la charge sur la position de sécurité imposée. L'état d'alarme perdurera tant que l'actionneur ne recevra pas le message « pas d'alarme ».
On pourra définir la priorité intrinsèque des différentes alarmes météo.
EXÉCUTION DES CONTRÔLES PRIORITAIRES
À la réception d'une commande d'activation forcée, l'actionneur portera la charge sur la position définie par la commande prioritaire (HAUT ou BAS). Tant que la commande prioritaire n'est pas révoquée, l'actionneur ignorera toutes les autres commandes reçues, y compris les commandes d'alarme météo et de blocage.
Le comportement de l'actionneur à la révocation de la commande prioritaire peut être défini en phase de programmation.
EXÉCUTION DU BLOCAGE
La charge raccordera au dispositif pourra être bloquée sur une position donnée réglable, à la suite de la réception de la commande d'activation de la fonction de blocage. Tant qu'elle n'est pas désactivée, toutes les commandes reçues ne seront pas exécutées, à l'exception de la commande d'activation du forçage.

GESTION DES SCÉNARIOS

L'actionneur est en mesure de gérer 8 scénarios, chacun d'entre eux reproduisant une position donnée de la charge raccordée.
On pourra mémoriser une position donnée à l'aide de la commande d'apprentissage de scénario. L'apprentissage peut être habilité ou déshabilité à l'aide de la commande KNX.
MODE AUTOMATIQUE
Le dispositif est en mesure d'accomplir des mouvements autonomes pour utiliser, par exemple, la lumière solaire dans le réchauffement de l'ambiance. On pourra définir la position que la charge devra atteindre pour la protection de la lumière directe du soleil, afin de l'utiliser dans le réchauffement de l'ambiance ou bien pour s'en protéger et rafraîchir ainsi l'ambiance.
Les commandes de sélection du mode automatique permettent d'activer ou de désactiver l'une des fonctions ci-dessus.

INSTALLATION



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 2 canaux 6 A KNX 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.

INSTALLATION



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 2 canaux 6 A KNX 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.

INSTALLATION



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 2 canaux 6 A KNX 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.

INSTALLATION



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 2 canaux 6 A KNX 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.

INSTALLATION



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 2 canaux 6 A KNX 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.

INSTALLATION



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 2 canaux 6 A KNX 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.

INSTALLATION



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 2 canaux 6 A KNX 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.

INSTALLATION



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 2 canaux 6 A KNX 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.

DEUTSCH

ALLGEMEINE HINWEISE



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.

PACKUNGSEINHALT

1 St. 2-Kanäle Antrieb Motorsteuerung 6 A KNX - für DIN-Hutschiene
1 St. Busklemme
6 St. Schraubklemmen
1 St. Deckel einschl. Schraube
1 St. Installations- und Bedienungsanleitung

KURZBESCHREIBUNG

Der 2-Kanäle Antrieb Motorsteuerung 6 A KNX - für DIN-Hutschiene gestattet die Bewegungssteuerung von 2 Rolläden (Sonnendächern, Jalousien usw.) oder von 2 Gruppen von Rolläden (Sonnendächern, Jalousien usw.).



Jede Gruppe darf aus höchstens 2 Motoren bestehen, solange Stütz- oder Isolationsrelais benutzt werden.

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 von Steuergeräten oder Sensoren des Building Automation Systems über den KNX-Bus eingehen oder lokal mit den beiden frontseitigen Tastern erzeugt werden, jedoch nur wenn die Bus-Versorgungsspannung vorhanden ist. Der Antrieb wird über die Buslinie versorgt und ist mit 2 grünen LEDs auf der Vorderseite für jeden Kanal für die Anzeige, dass die Bewegung läuft (Heben / Senken). Der Antrieb kann in der Betriebsart Rolläden oder Jalousie funktionieren und die Beteiligung nach Meldungen wie Alarm, Zwangsführung oder Szene steuern.

FUNKTIONEN

Der Schaltgeber für die Motorsteuerung kann gleichzeitig Bewegungs-, Alarm-, Sperri- und prioritätäre Befehle verwalten. Das Gerät kann außerdem autonome Bewegungen ausführen, um das Sonnenlicht zur Erwärmung der Räume auszunutzen oder den Raum kühl zu halten, wenn es auf Automatikbetrieb eingestellt ist. Wenn mehrere Betriebsfunktionen gleichzeitig aktiviert sind, führt der Schaltgeber die mit der höheren Priorität aus.
Die Priorität der verschiedenen Funktionen von der geringsten bis zur höchsten ist wie folgt festgelegt:
• Status bei Ausfall der Busspannung (Anhalten/Keine Aktion)
• Status bei Ausfall der 230V-Spannung (Anhalten/Keine Aktion)
• Status Änderung bei Wiederherstellung der Busspannung
• Wert Objekt Sperre bei Wiederherstellung der Busspannung
• Status Alarme bei Wiederherstellung der Busspannung
• Verhalten Schaltgeber bei Wiederherstellung der Busspannung
• Frontseitige Taster (wenn Testfunktion)
• Änderung
• Sperre
• Wetteralarme
• Automatikbetrieb
• Automatische Kalibrierung
• Lichtszenarium/Steuerung Position Lamellen/Steuerung Position/Anhalten (Regelung Lamellen)/Bewegung.
Die beiden grünen LEDs zur Statusanzeige für jeden Kanal schalten sich ein, wenn die Kontakte der entsprechenden Relais geschlossen sind (Heben / Senken).
ROLLADENBEWEGUNG
Heben oder Senken der Rolläden, 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 Rolläden mit einem Endlagenschalter oder einer unabhängigen Kupplung ausgestattet sein.
JALOUSIEBEWEGUNG



ACHTUNG: Um diese Betriebsart vollständig nutzen zu können, müssen die Jalousien-lamellen 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.

DEUTSCH

ALLGEMEINE HINWEISE



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.

PACKUNGSEINHALT

1 St. 2-Kanäle Antrieb Motorsteuerung 6 A KNX - für DIN-Hutschiene
1 St. Busklemme
6 St. Schraubklemmen
1 St. Deckel einschl. Schraube
1 St. Installations- und Bedienungsanleitung

KURZBESCHREIBUNG

Der 2-Kanäle Antrieb Motorsteuerung 6 A KNX - für DIN-Hutschiene gestattet die Bewegungssteuerung von 2 Rolläden (Sonnendächern, Jalousien usw.) oder von 2 Gruppen von Rolläden (Sonnendächern, Jalousien usw.).



Jede Gruppe darf aus höchstens 2 Motoren bestehen, solange Stütz- oder Isolationsrelais benutzt werden.

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 von Steuergeräten oder Sensoren des Building Automation Systems über den KNX-Bus eingehen oder lokal mit den beiden frontseitigen Tastern erzeugt werden, jedoch nur wenn die Bus-Versorgungsspannung vorhanden ist. Der Antrieb wird über die Buslinie versorgt und ist mit 2 grünen LEDs auf der Vorderseite für jeden Kanal für die Anzeige, dass die Bewegung läuft (Heben / Senken). Der Antrieb kann in der Betriebsart Rolläden oder Jalousie funktionieren und die Beteiligung nach Meldungen wie Alarm, Zwangsführung oder Szene steuern.

FUNKTIONEN

Der Schaltgeber für die Motorsteuerung kann gleichzeitig Bewegungs-, Alarm-, Sperri- und prioritätäre Befehle verwalten. Das Gerät kann außerdem autonome Bewegungen ausführen, um das Sonnenlicht zur Erwärmung der Räume auszunutzen oder den Raum kühl zu halten, wenn es auf Automatikbetrieb eingestellt ist. Wenn mehrere Betriebsfunktionen gleichzeitig aktiviert sind, führt der Schaltgeber die mit der höheren Priorität aus.
Die Priorität der verschiedenen Funktionen von der geringsten bis zur höchsten ist wie folgt festgelegt:
• Status bei Ausfall der Busspannung (Anhalten/Keine Aktion)
• Status bei Ausfall der 230V-Spannung (Anhalten/Keine Aktion)
• Status Änderung bei Wiederherstellung der Busspannung
• Wert Objekt Sperre bei Wiederherstellung der Busspannung
• Status Alarme bei Wiederherstellung der Busspannung
• Verhalten Schaltgeber bei Wiederherstellung der Busspannung
• Frontseitige Taster (wenn Testfunktion)
• Änderung
• Sperre
• Wetteralarme
• Automatikbetrieb
• Automatische Kalibrierung
• Lichtszenarium/Steuerung Position Lamellen/Steuerung Position/Anhalten (Regelung Lamellen)/Bewegung.
Die beiden grünen LEDs zur Statusanzeige für jeden Kanal schalten sich ein, wenn die Kontakte der entsprechenden Relais geschlossen sind (Heben / Senken).
ROLLADENBEWEGUNG
Heben oder Senken der Rolläden, 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 Rolläden mit einem Endlagenschalter oder einer unabhängigen Kupplung ausgestattet sein.
JALOUSIEBEWEGUNG



ACHTUNG: Um diese Betriebsart vollständig nutzen zu können, müssen die Jalousien-lamellen 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.

DEUTSCH

ALLGEMEINE HINWEISE



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.

PACKUNGSEINHALT

1 St. 2-Kanäle Antrieb Motorsteuerung 6 A KNX - für DIN-Hutschiene
1 St. Busklemme
6 St. Schraubklemmen
1 St. Deckel einschl. Schraube
1 St. Installations- und Bedienungsanleitung

KURZBESCHREIBUNG

Der 2-Kanäle Antrieb Motorsteuerung 6 A KNX - für DIN-Hutschiene gestattet die Bewegungssteuerung von 2 Rolläden (Sonnendächern, Jalousien usw.) oder von 2 Gruppen von Rolläden (Sonnendächern, Jalousien usw.).



Jede Gruppe darf aus höchstens 2 Motoren bestehen, solange Stütz- oder Isolationsrelais benutzt werden.

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 von Steuergeräten oder Sensoren des Building Automation Systems über den KNX-Bus eingehen oder lokal mit den beiden frontseitigen Tastern erzeugt werden, jedoch nur wenn die Bus-Versorgungsspannung vorhanden ist. Der Antrieb wird über die Buslinie versorgt und ist mit 2 grünen LEDs auf der Vorderseite für jeden Kanal für die Anzeige, dass die Bewegung läuft (Heben / Senken). Der Antrieb kann in der Betriebsart Rolläden oder Jalousie funktionieren und die Beteiligung nach Meldungen wie Alarm, Zwangsführung oder Szene steuern.

FUNKTIONEN

Der Schaltgeber für die Motorsteuerung kann gleichzeitig Bewegungs-, Alarm-, Sperri- und prioritätäre Befehle verwalten. Das Gerät kann außerdem autonome Bewegungen ausführen, um das Sonnenlicht zur Erwärmung der Räume auszunutzen oder den Raum kühl zu halten, wenn es auf Automatikbetrieb eingestellt ist. Wenn mehrere Betriebsfunktionen gleichzeitig aktiviert sind, führt der Schaltgeber die mit der höheren Priorität aus.
Die Priorität der verschiedenen Funktionen von der geringsten bis zur höchsten ist wie folgt festgelegt:
• Status bei Ausfall der Busspannung (Anhalten/Keine Aktion)
• Status bei Ausfall der 230V-Spannung (Anhalten/Keine Aktion)
• Status Änderung bei Wiederherstellung der Busspannung
• Wert Objekt Sperre bei Wiederherstellung der Busspannung
• Status Alarme bei Wiederherstellung der Busspannung
• Verhalten Schaltgeber bei Wiederherstellung der Busspannung
• Frontseitige Taster (wenn Testfunktion)
• Änderung
• Sperre
• Wetteralarme
• Automatikbetrieb
• Automatische Kalibrierung
• Lichtszenarium/Steuerung Position Lamellen/Steuerung Position/Anhalten (Regelung Lamellen)/Bewegung.
Die beiden grünen LEDs zur Statusanzeige für jeden Kanal schalten sich ein, wenn die Kontakte der entsprechenden Relais geschlossen sind (Heben / Senken).
ROLLADENBEWEGUNG
Heben oder Senken der Rolläden, 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 Rolläden mit einem Endlagenschalter oder einer unabhängigen Kupplung ausgestattet sein.
JALOUSIEBEWEGUNG



ACHTUNG: Um diese Betriebsart vollständig nutzen zu können, müssen die Jalousien-lamellen 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.

DEUTSCH

ALLGEMEINE HINWEISE



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.

PACKUNGSEINHALT

1 St. 2-Kanäle Antrieb Motorsteuerung 6 A KNX - für DIN-Hutschiene
1 St. Busklemme
6 St. Schraubklemmen
1 St. Deckel einschl. Schraube
1 St. Installations- und Bedienungsanleitung

KURZBESCHREIBUNG

Der 2-Kanäle Antrieb Motorsteuerung 6 A KNX - für DIN-Hutschiene gestattet die Bewegungssteuerung von 2 Rolläden (Sonnendächern, Jalousien usw.) oder von 2 Gruppen von Rolläden (Sonnendächern, Jalousien usw.).



Jede Gruppe darf aus höchstens 2 Motoren bestehen, solange Stütz- oder Isolationsrelais benutzt werden.

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 von Steuergeräten oder Sensoren des Building Automation Systems über den KNX-Bus eingehen oder lokal mit den beiden frontseitigen Tastern erzeugt werden, jedoch nur wenn die Bus-Versorgungsspannung vorhanden ist. Der Antrieb wird über die Buslinie versorgt und ist mit 2 grünen LEDs auf der Vorderseite für jeden Kanal für die Anzeige, dass die Bewegung läuft (Heben / Senken). Der Antrieb kann in der Betriebsart Rolläden oder Jalousie funktionieren und die Beteiligung nach Meldungen wie Alarm, Zwangsführung oder Szene steuern.

FUNKTIONEN

Der Schaltgeber für die Motorsteuerung kann gleichzeitig Bewegungs-, Alarm-, Sperri- und prioritätäre Befehle verwalten. Das Gerät kann außerdem autonome Bewegungen ausführen, um das Sonnenlicht zur Erwärmung der Räume auszunutzen oder den Raum kühl zu halten, wenn es auf Automatikbetrieb eingestellt ist. Wenn mehrere Betriebsfunktionen gleichzeitig aktiviert sind, führt der Schaltgeber die mit der höheren Priorität aus.
Die Priorität der verschiedenen Funktionen von der geringsten bis zur höchsten ist wie folgt festgelegt:
• Status bei Ausfall der Busspannung (Anhalten/Keine Aktion)
• Status bei Ausfall der 230V-Spannung (Anhalten/Keine Aktion)
• Status Änderung bei Wiederherstellung der Busspannung
• Wert Objekt Sperre bei Wiederherstellung der Busspannung
• Status Alarme bei Wiederherstellung der Busspannung
• Verhalten Schaltgeber bei Wiederherstellung der Busspannung
• Frontseitige Taster (wenn Testfunktion)
• Änderung
• Sperre
• Wetteralarme
• Automatikbetrieb
• Automatische Kalibrierung
• Lichtszenarium/Steuerung Position Lamellen/Steuerung Position/Anhalten (Regelung Lamellen)/Bewegung.
Die beiden grünen LEDs zur Statusanzeige für jeden Kanal schalten sich ein, wenn die Kontakte der entsprechenden Relais geschlossen sind (Heben / Senken).
ROLLADENBEWEGUNG
Heben oder Senken der Rolläden, 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 Rolläden mit einem Endlagenschalter oder einer unabhängigen Kupplung ausgestattet sein.
JALOUSIEBEWEGUNG



ACHTUNG: Um diese Betriebsart vollständig nutzen zu können, müssen die Jalousien-lamellen 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.

DEUTSCH

ALLGEMEINE HINWEISE



ACHTUNG: