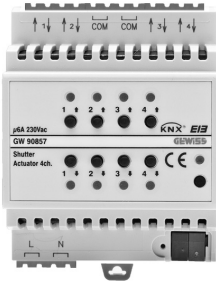


Atuador de comando do motor de 4 canais 6 A KNX - para calha DIN

Mecanism de acționare a comenzii motorului cu 4 canale 6 A KNX - pentru șina DIN



GW 90 857



A

1 2 3 4 5 6

10 11 12 13 14 15

7 8 9

1 Saída de relé CANAL 1
Ieșire releu CANAL 1

2 Saída de relé CANAL 2
Ieșire releu CANAL 2

3 Comum (CANAL 1 - CANAL 2)
Comun (CANAL 1 - CANAL 2)

4 Comum (CANAL 3 - CANAL 4)
Comun (CANAL 3 - CANAL 4)

5 Saída de relé CANAL 3
Ieșire releu CANAL 3

6 Saída de relé CANAL 4
Ieșire releu CANAL 4

7 Alimentação auxiliar (FASE)
Alimentare auxiliară (FAZĂ)

8 Alimentação auxiliar (NEUTRO)
Alimentare auxiliară (NEUTRU)

9 Terminais BUS
Terminale magistrală

10 LED de estado da saída CANAL 1,2,3 e 4 (PARA CIMA)
LED stare ieșire CANALE 1, 2, 3 și 4 (SUS)

11 Botões de comando local CANAL 1,2,3 e 4 (PARA CIMA)
Butoane de comandă locală CANALE 1, 2, 3 și 4 (SUS)

12 Botões de comando local CANAL 1,2,3 e 4 (PARA BAIXO)
Butoane de comandă locală CANALE 1, 2, 3 și 4 (JOS)

13 LED de estado da saída CANAL 1,2,3 e 4 (PARA BAIXO)
LED stare ieșire CANALE 1, 2, 3 și 4 (JOS)

14 LED de programação
LED de programare

15 Botão de programação
Buton de programare

B

bus +

ATENÇÃO: Em caso de ligação em paralelo de vários motores, utilize sempre relés de apoio ou de isolamento.

ATENȚIE! Dacă sunt conectate în paralel mai multe motoare, utilizați întotdeauna un releu de sprijin sau de izolare.

C

D

1 Cabo BUS
Cablu magistrală

2 Condutor de continuidade elétrica
Conductor de continuitate electrică

3 Blindagem
Ecranare

E

1 Conexão do dispositivo BUS
Conectare dispozitiv magistrală

2 Conexão do cabo BUS
Conexiune cablu magistrală

F

G

PORTUGUÊS

ADVERTÊNCIAS GERAIS

ATENÇÃO: A segurança do aparelho é garantida somente se forem observadas as instruções aqui reportadas. Portanto é necessário lê-las e conservá-las. Os produtos Chorus devem ser instalados conforme o previsto pela norma CEI 64-8 para os aparelhos para uso doméstico e similar, em ambientes sem poeiras e onde não for necessária uma proteção especial contra a penetração de água.

A organização de venda GEWISS está à disposição para esclarecimentos e informações técnicas.

A Gewiss SpA se reserva o direito de realizar modificações no produto descrito neste manual a qualquer momento e sem nenhum aviso prévio.

CONTEÚDO DA EMBALAGEM

- 1 Atuador de comando do motor de 4 canais 6 A KNX - para calha DIN
- n. 1 Terminal BUS
- 7 Terminais com parafuso
- n. 1 Tampa com parafuso
- 1 Manual de instalação e uso

EM RESUMO

O atuador de comando do motor de 4 canais 6 A KNX - para calha DIN permite comandar o movimento de 4 motores independentes de persianas, cortinas e venezianas. Os 2 relés de saída de cada canal, um para a subida e o outro para a descida, são intertravados para evitar danos ao motor ligado.

Os comandos de movimento podem provir de dispositivos de comando ou sensores do sistema de Building Automation, mediante o BUS KNX, ou serem gerados localmente pelos dois botões frontais. É possível comandar as cargas através de botões de comando local, mesmo na ausência de tensão do BUS: neste caso, é necessário fornecer ao dispositivo a alimentação auxiliar 230 Vac pelos terminais correspondentes. O atuador é alimentado pela BUS e é equipado, para cada canal, de 2 LEDs frontais verdes para a sinalização do movimento da persiana em andamento (subida/descida).

O atuador pode funcionar nas modalidades persianas ou venezianas, e é capaz de gerir a aplicação que resulta em comandos de alarme, prioritários e de cenário. As modalidades de funcionamento estão disponíveis em simultâneo.

FUNÇÕES

O atuador de comando do motor é capaz de gerir simultaneamente comandos de movimentação, alarme, bloqueio e prioridades. O dispositivo também é capaz, se configurado em funcionamento automático, de executar movimentos autônomos para tirar proveito da luz solar, a fim de aquecer ou manter o ambiente arrefecido. Em caso de várias modalidades ativas, ao mesmo tempo, o atuador irá executar aquela com a prioridade mais alta. A prioridade estabelecida entre as várias funções, da mínima à máxima, é a seguinte:

- Estado na queda de tensão do BUS (paragem/nenhuma ação)
- Estado na queda de tensão 230 V (paragem/nenhuma ação)
- Estado de forçagem ao restabelecimento da tensão BUS
- Valor do objeto bloqueado no restabelecimento da tensão do BUS
- Estado de alarmes no restabelecimento da tensão BUS
- Comportamento do atuador no restabelecimento da tensão do BUS
- Botões frontais (se função teste)
- Forçagem
- Bloqueio
- Alarmes meteorológicos
- Modo automático
- Calibragem automática
- Cenário/Comando da posição das lâminas/Comando de posição/Paragem (Regulação das lâminas)/Movimento

Os dois LEDs verdes de sinalização de estado de cada canal acendem quando os contatos dos respetivos relés são fechados (subida/descida).

MOVIMENTAÇÃO DAS PERSIANAS

Levanta ou abaixa as persianas, ou para o movimento, na receção do comando relevante.

Em caso de falha no envio do comando de Stop, o motor é parado somente no final do tempo de movimentação: por conseguinte, é necessário que as persianas sejam equipadas com um sensor de fim de curso ou de uma embraiagem autônoma.

MOVIMENTAÇÃO DAS VENEZIANAS

ATENÇÃO: com o fim de aproveitar plenamente esta modalidade, as venezianas devem poder orientar mecanicamente suas lâminas com pequenos movimentos de subida/descida do motor.

As venezianas podem ser levantadas ou abaixadas, ou podem parar o movimento enviando o comando apropriado. As lâminas são giradas quando, com venezianas paradas, o atuador recebe um comando de movimento curto.

Em caso de falha no envio do comando de Stop, o motor é parado somente no final do tempo de movimentação: por conseguinte, é necessário que as venezianas sejam equipadas com um sensor de fim de curso ou de uma embraiagem autônoma.

GESTÃO ALARMES

Podem ser geridos até 5 alarmes meteorológicos diferentes: 3 alarmes de vento, alarme de chuva e alarme de gelo.

Se ativados, o atuador move a carga (veneziana, cortina motorizada) quando recebe mensagem de alarme de um sensor de vento, chuva ou gelo.

Para cada alarme, é possível ativar um 'tempo de vigília', que permite monitorar o funcionamento do sensor, por intermédio da receção cíclica da mensagem "alarme ausente" pelo próprio sensor; se, dentro do tempo a mensagem não é recebida, o atuador interpreta esta ausência como uma falha do sensor e, consequentemente, coloca a carga na posição de segurança configurada. O estado de alarme persiste até que o atuador recebe uma mensagem de "alarme ausente". É possível definir a prioridade intrínseca entre diferentes alarmes meteorológicos.

EXECUÇÃO DE COMANDOS PRIORITÁRIOS

Na receção de um comando de ativação da forçagem o atuador coloca a carga na posição definida pelo comando prioritário (PARA CIMA ou PARA BAIXO). Até que seja revogado o comando prioritário, o atuador ignora todos os outros comandos recebidos, incluindo os do alarme meteorológico e bloqueio.

O comportamento do atuador na revogação do comando prioritário pode ser definido na fase de programação.

EXECUÇÃO DO BLOQUEIO

É possível bloquear a carga ligada ao dispositivo de uma determinada posição, configurável, após a receção do comando de ativação da função de bloqueio; até que seja desativada, qualquer outro comando recebido não é executado, com a exceção do comando de ativação da forçagem.

GESTÃO DE CENÁRIOS

O atuador é capaz de gerir até 8 cenários, cada qual reproduz uma determinada posição da carga conectada.

É possível armazenar uma determinada posição por meio do comando de aprendizagem do cenário; a aprendizagem pode ser ativada/desativada pelo comando KNX.

MODO AUTOMÁTICO

O dispositivo é capaz de executar movimentos autônomos para tirar proveito da luz solar, por exemplo, para aquecer o ambiente; é possível definir a posição em que a carga deve ser colocada para a proteção da iluminação direta dos raios solares, para aproveitar a contribuição do sol para aquecer o ambiente ou para protegê-lo da luz solar refrescando o ambiente.

Pelos comandos de seleção do modo automático, é possível ativar/desativar uma das funções listadas acima.

INSTALAÇÃO

ATENÇÃO: A instalação do dispositivo deve ser efetuada exclusivamente por pessoal qualificado, seguindo a norma em vigor e as linhas guia para as instalações KNX.

ADVERTÊNCIAS PARA A INSTALAÇÃO KNX

1. O comprimento da linha BUS entre o atuador e o alimentador não deve superar os 350 metros.
2. O comprimento da linha BUS entre o atuador e o dispositivo KNX mais distante a comandar não deve superar 700 metros.
3. Para evitar sinais e sobretensões indesejados, não criar circuitos de anel.
4. Mantenha uma distância de pelo menos 4 mm entre os cabos isolados individualmente da linha BUS e os da linha elétrica (figura C).
5. Não danifique o condutor de continuidade elétrica da blindagem (figura D).

ATENÇÃO: os cabos de sinal do bus não utilizados e o condutor de continuidade elétrica nunca devem tocar os elementos sob tensão ou o condutor de terra!

MONTAGEM NA CALHA DIN

Monte o atuador de comando do motor de 4 canais 6 A na calha DIN de 35 mm do seguinte modo (figura G):

1. Insira o engate superior do dispositivo na calha DIN.
2. Gire o dispositivo e bloqueie-o na calha DIN operando na lingueta de fixação.

CONEXÕES ELÉTRICAS

ATENÇÃO: desative a tensão de rede antes de conectar o dispositivo à rede elétrica!

-A figura B mostra o esquema das conexões elétricas.

1. Conecte o fio vermelho do cabo BUS ao terminal vermelho (+) do terminal e o fio preto ao terminal preto (-). Ao terminal BUS é possível conectar até 4 linhas BUS (fios da mesma cor no mesmo terminal) (figura E).
2. Isole a proteção, o condutor de continuidade elétrica e os restantes fios branco e amarelo do cabo BUS (caso seja utilizado um cabo BUS com 4 condutores), que não são necessários (figura D).
3. Insira o terminal BUS nos pinos apropriados do dispositivo. O sentido de inserção correto é determinado pelas guias de fixação. Isole o terminal BUS usando a tampa adequada, que deve ser fixada ao dispositivo com o seu parafuso. A tampa garante a separação mínima de 4 mm entre os cabos de potência e os cabos BUS (figura F).
4. Ligue a carga aos terminais com parafuso adequados localizados acima e abaixo do atuador, tomando cuidado para não exceder os limites de corrente especificados nos Dados técnicos.

EM SERVIÇO

USO DOS BOTÕES DE COMANDO LOCAL

O funcionamento dos 2 botões de comando local associados a cada canal (figura A) pode ser configurado mediante o software ETS; por default, o comportamento dos botões locais é o de teste, o que permite o mover a carga, mesmo se estiver em andamento um alarme meteorológico ou for ativada a função de bloqueio ou forçagem. O comportamento por default dos botões é:

- Com uma pressão longa (> 0,5 s) do botão, o atuador move a persiana ou veneziana PARA CIMA ou PARA BAIXO por um tempo igual ao tempo de movimentação.
- Se a persiana ou veneziana está em movimento, premindo brevemente ($\leq 0,5$ s) um dos dois botões o movimento em andamento é interrompido.
- Na modalidade veneziana, com a veneziana parada, cada pressão breve dos botões ($\leq 0,5$ s) regula a inclinação das lâminas.

É possível mover as cargas pelos botões de comando local, mesmo na ausência de tensão do BUS: neste caso, é necessário fornecer ao dispositivo a alimentação auxiliar 230 Vac pelos terminais correspondentes.

COMPORTAMENTO NA QUEDA E NO RESTABELECIMENTO DA ALIMENTAÇÃO BUS

Se a tensão do BUS cai abaixo de 18 V dc por mais de 1,5 ms é interrompido qualquer movimento da persiana ou veneziana.

O comportamento do dispositivo no restabelecimento da tensão de alimentação do BUS é configurável via ETS; se mais funções estavam ativas antes da queda de tensão, no restabelecimento o dispositivo se comporta de acordo com a definição do parâmetro da função com prioridade maior.

MANUTENÇÃO

O dispositivo não necessita de manutenção. Para uma eventual limpeza, utilize um pano seco.

PROGRAMAÇÃO COM SOFTWARE ETS

O dispositivo deve ser configurado com o software ETS. Informações detalhadas sobre os parâmetros de configuração e seus valores estão no Manual Técnico.

DADOS TÉCNICOS

Comunicação	Bus KNX
Alimentação	Mediante BUS KNX, 29 V dc SELV
Cabo BUS	KNX TP1
Absorção de corrente do BUS	10 mA máx.
Elementos de comando	1 tecla miniatura de programação 8 botões de comando local
Elementos de visualização	1 LED vermelho de programação 8 LEDs verdes de sinalização do estado das saídas
Elementos de aplicação para cada canal	2 relés unipolares com bloqueio mecânico
Contacto de saída	8 NA de 8 A ($\cos\phi=1$) - 250 Vac
Corrente máx. por tipo de carga	Motores e motorreductores: 6 A segundo EN60669-2-1 Carga resistiva: 8 A Interno, locais secos
Ambiente de utilização	-5 ÷ +40 °C
Temperatura de funcionamento	-25 ÷ +70 °C
Temperatura de armazenamento	Máx. 93% (não condensante)
Humidade relativa	Terminal de engate, 2 pin Ø 1 mm
Conexão ao BUS	Terminais com parafuso, secção máx. cabos: 4 mm ²
Conexões elétricas	IP20
Grau de protecção	4 módulos DIN
Dimensão	Diretiva de baixa tensão 2006/95/CE Diretiva de compatibilidade eletromagnética 2004/108/CEEN50428, EN50090-2-2, EN60669-2-1
Referências normativas	KNX/EIB
Certificações	

ROMÂNĂ

AVERTISMENTE GENERALE

ATENȚIE: Siguranța aparatului este garantată doar prin respectarea instrucțiunilor din prezentul manual. Prin urmare, citiți-le și asigurați-vă că le aveți întotdeauna la îndemână. Produsele Chorus trebuie să fie instalate conform dispozițiilor normei CEI 64-8 privind aparatele de uz casnic și similare, în medii fără praf și în care nu este necesară o protecție specială împotriva pătrunderii apei. Punctele de vânzare GEWISS vă stau la dispoziție pentru clarificări și informații tehnice.

Gewiss SpA își rezervă dreptul de a aduce modificări produsului descris în prezentul manual, în orice moment și fără niciun preaviz.

CONȚINUTUL PACHETULUI

- 1 buc. mecanism de acționare a comenzii motorului cu 4 canale 6 A KNX - pentru șina DIN
- 1 buc. bornă magistrală
- 7 buc. borne cu șurub
- 1 buc. capac cu șurub
- 1 buc. manual de instalare și utilizare

PE SCURT

Mecanismul de acționare a comenzii motorului cu 4 canale 6A KNX - pentru șina DIN permite comandarea mișcării a 4 motoare independente ale jaluzelelor, perdelelor și venetienelor. Cele 2 relee de ieșire ale fiecărui canal, unul pentru ridicare și altul pentru coborâre, sunt interblocate pentru a se evita producerea defecțiunilor la motorul conectat. Comenzile de mișcare pot ajunge de la dispozitivele de comandă sau de la senzorii sistemului Building Automation, prin intermediul magistralei KNX, sau pot fi generate local, prin intermediul celor două butoane frontale. Se pot comanda sarcinile prin intermediul butoanelor de comandă locală chiar și în lipsa tensiunii magistralei: în acest caz, trebuie să asigurați pentru dispozitiv alimentare auxiliară 230 Vca prin intermediul bornelor corespunzătoare. Mecanismul de acționare este alimentat de linia magistralei și este dotat, pentru fiecare canal, cu 2 LED-uri frontale verzi pentru semnalarea mișcării jaluzelelor (ridicare/coborâre). Mecanismul de acționare poate funcționa în modulile jaluzele sau venetiene și poate gestiona executarea ulterioară a comenzilor de alarmă, prioritare și de scenariu. Modulurile de funcționare pot fi utilizate simultan.

FUNCȚII

Mecanismul de acționare a comenzii motorului este în măsură să gestioneze simultan comenzi de mișcare, de alarmă, blocare și prioritare. În plus, dacă este setată funcționarea automată, dispozitivul poate să efectueze mișcări autonome pentru a profita de lumina soarelui, cu scopul de a încălzi sau a menține mediul răcoros. Dacă sunt mai multe moduri active în același moment, mecanismul de acționare îl va efectua pe cel cu prioritate mai mare. Ordinea de prioritate stabilită între diferitele funcții, de la cea mai mică la cea mai mare, este următoarea:

- Stare la căderea tensiunii magistralei (oprire/nicio acțiune)
- Stare la căderea tensiunii 230 V (oprire/nicio acțiune)
- Stare forțare la restabilirea tensiunii magistralei
- Valoarea obiectului de blocare la restabilirea tensiunii magistralei
- Stare alarme la restabilirea tensiunii magistralei
- Comportament mecanism de acționare la restabilirea tensiunii magistralei
- Butoane frontale (dacă există funcția de testare)
- Forțare
- Blocare
- Alarme meteo
- Mod automat
- Calibrare automată
- Scenariu/comandă poziție lamele/comandă poziție/
- Oprise (reglare lamele)/mișcare

Cele două LED-uri verzi de semnalare a stării fiecărui canal se aprind când contactele respectivelor relee sunt închise (ridicare/coborâre).

MIȘCARE JALUZELE

Ridică ori coboară jaluzelele sau oprește mișcarea acestora la primirea comenzii respective. Dacă nu este trimisă comanda de oprire, motorul se oprește doar la finalul timpului de mișcare: trebuie, deci, ca jaluzelele să fie dotate cu un senzor de limitare a cursei sau cu un dispozitiv de frecare autonom.

MIȘCARE VENETIENE

ATENȚIE: pentru utilizarea optimă a acestui mod, venetienele trebuie să-și poată orienta în mod mecanic lamelele cu mișcări scurte de ridicare/coborâre comandate de la motor.

Venetienele pot fi ridicate ori coborâte sau se poate opri mișcarea acestora prin trimiterea comenzii corespunzătoare. Lamelele sunt rotite atunci când, cu venetienele oprite, mecanismul de acționare primește o comandă de mișcare scurtă. Dacă nu este trimisă comanda de oprire, motorul se oprește doar la finalul timpului de mișcare: trebuie, deci, ca venetienele să fie dotate cu un senzor de limitare a cursei sau cu un dispozitiv de frecare autonom.

GESTIONARE ALARME

Pot fi gestionate până la 5 alarme meteo diferite: 3 alarme de vânt, alarmă de ploaie și alarmă de gheață. Dacă sunt activate, mecanismul de acționare deplasează sarcina (venetiană, perdea motorizată) când primește un mesaj de alarmă de la un senzor de vânt, ploaie sau gheață. Pentru fiecare alarmă, se poate activa un „timp de supraveghere” care permite monitorizarea funcționării senzorului, prin primirea periodică de la senzor a mesajului „alarmă absentă”; dacă, în acest interval timp, nu se primește mesajul, mecanismul de acționare interpretează această lipsă ca pe o defecțiune a senzorului și, prin urmare, aduce sarcina în poziție de siguranță setată. Starea de alarmă durează până când mecanismul de acționare primește un mesaj de „alarmă absentă”. Se poate defini prioritatea intrinsecă în cadrul diferitelor alarme meteo.

EXECUTAREA COMENZILOR PRIORITARE

La primirea unei comenzi de activare a forțării, mecanismul de acționare deplasează sarcina în poziția definită de comanda prioritară (SUS sau JOS). Până când nu este revocată comanda prioritară, mecanismul de acționare ignoră toate celelalte comenzi permise, inclusiv pe cele de alarmă meteo și blocare. Comportamentul mecanismului de acționare la revocarea comenzii prioritare poate fi definit în faza de programare.

EXECUTAREA BLOCĂRII

Sarcina conectată la dispozitiv se poate bloca într-o poziție stabilită care poate fi setată după primirea comenzii de activare a funcției de blocare; până când aceasta nu este dezactivată, orice altă comandă care este primită nu este executată, cu excepția comenzii de activare a forțării.

GESTIONARE SCENARIU

Mecanismul de acționare este în măsură să gestioneze până la 8 scenarii, fiecare dintre acestea reproducând o poziție determinată a sarcinii conectate. Este posibilă memorarea unei poziții determinate prin intermediul comenzii respective de stocare a scenariului; funcția de stocare poate fi activată/dezactivată prin intermediul comenzii KNX.

MOD AUTOMAT

Dispozitivul este în măsură să efectueze mișcări autonome pentru a profita de lumina soarelui, pentru a încălzi mediul ambiant, de exemplu; se poate defini poziția în care sarcina trebuie să ajungă în vederea protecției împotriva contactului cu lumina directă a razelor soarelui, pentru a se profita de energia solară în vederea încălzirii mediului ambiant sau pentru a-l răcori, protejându-l de lumina soarelui. Prin intermediul comenzilor de selectare a modului automat, se poate activa/dezactiva una dintre funcțiile specificate mai sus.

INSTALARE

ATENȚIE: Instalarea dispozitivului trebuie să fie efectuată numai de personal calificat, respectând normele în vigoare și instrucțiunile privind instalarea KNX.

INSTRUCȚIUNI PENTRU INSTALAREA KNX

1. Lungimea liniei magistralei între mecanismul de acționare și alimentator nu trebuie să depășească 350 de metri.
2. Lungimea liniei magistralei nu trebuie să depășească 700 de metri între mecanismul de acționare și cel mai îndepărtat dispozitiv KNX care trebuie comandat.
3. Pentru a evita semnalele și supratensiunile nedorite, nu creați circuite inelare.
4. Mențineți o distanță de cel puțin 4 mm între cablurile izolate individual ale liniei magistralei și cele ale liniei electrice (figura C).
5. Nu deteriorați conductorul de continuitate electrică al ecranării (figura D).

ATENȚIE: cablurile de semnal neutilizate ale magistralei și conductorul de continuitate electrică nu trebuie să atingă niciodată elemente aflate sub tensiune sau conductorul pentru împământare!

MONTARE PE ȘINA DIN

Montați mecanismul de acționare a comenzii motorului cu 4 canale 6 A pe șina DIN de 35 mm după cum urmează (figura G):

1. Introduceți clema de prindere superioară a dispozitivului pe șina DIN.
2. Rotiți dispozitivul și blocați-l pe șina DIN, acționând asupra plăcuței de fixare.

CONEXIUNI ELECTRICE

ATENȚIE: decupați tensiunea de rețea înainte de a conecta dispozitivul la rețeaua electrică!

Figura B prezintă schema conexiunilor electrice.

1. Conectați firul roșu al cablului magistralei la borna roșie (+) a terminalului și firul negru la borna neagră (-). La terminalul magistralei pot fi conectate până la 4 linii ale magistralei (fire de aceeași culoare în aceeași bornă) (figura E).
2. Izolați ecranul, conductorul de continuitate electrică și firele alb și galben care au rămas de la cablul magistralei (dacă se utilizează un cablu al magistralei cu 4 conductoare), care nu sunt necesare (figura D).
3. Introduceți borna magistralei în piciorușele corespunzătoare ale dispozitivului. Direcția corectă de introducere este determinată de ghidajele de fixare. Izolați borna magistralei utilizând capacul corespunzător, care trebuie să fie fixat cu ajutorul șurubului său la dispozitiv. Capacul asigură o distanță minimă de 4 mm între cablurile de putere și cablurile magistralei (figura F).
4. Conectați sarcina la bornele cu șurub corespunzătoare aflate deasupra și sub mecanismul de acționare, verificând să nu depășească limitele de curent specificate în secțiunea Date tehnice.

ÎN FUNCȚIUNE

UTILIZAREA BUTOANELOR DE COMANDĂ LOCALĂ

Funcționarea celor 2 butoane de comandă locală asociate fiecărui canal (figura A) poate fi configurată prin intermediul software-ului ETS; implicit, comportamentul butoanelor locale este acela de testare, care permite mișcarea sarcinii chiar dacă este în curs o alarmă meteo sau este activă funcția de blocare sau forțare. Comportamentul implicit al butoanelor este:

- Apăsând lung (> 0,5 s) butonul, mecanismul de acționare mișcă jaluzeaua sau venetiana în SUS sau în JOS pentru o perioadă de timp egală cu timpul de mișcare.
- Dacă jaluzeaua sau venetiana este în mișcare, prin apăsarea scurtă (≤0,5 s) a unui dintre cele două butoane, mișcarea în curs este oprită.
- În modul pentru venetiană, cu venetiana oprită, orice apăsare scurtă a butoanelor (≤0,5 s), se reglează înclinarea lamelelor.

Sarcinile pot fi deplasate prin intermediul butoanelor de comandă locală chiar și în lipsa tensiunii magistralei: în acest caz, trebuie să asigurați pentru dispozitiv alimentare auxiliară 230 Vca prin intermediul bornelor corespunzătoare.

COMPORTAMENT LA CĂDEREA ȘI LA RESTABILIREA ALIMENTĂRII MAGISTRALEI

Dacă tensiunea magistralei coboară sub 18 Vcc timp de mai mult de 1,5 ms, este întreruptă eventuala mișcare a jaluzelei sau a venetienei. Comportamentul dispozitivului la restabilirea tensiunii de alimentare a magistralei poate fi configurat prin intermediul ETS; dacă înainte de căderea tensiunii erau active mai multe funcții, la restabilirea acesteia, dispozitivul se comportă în conformitate cu parametrizarea funcției care are prioritatea cea mai mare.

ÎNȚREȚINERE

Dispozitivul nu necesită întreținere. Pentru curățare, folosiți o lavetă uscată.

PROGRAMARE CU SOFTWARE-UL ETS

Dispozitivul trebuie să fie configurat cu software-ul ETS. Pentru informații detaliate privind parametrii de configurare și valorile acestora, consultați Manualul tehnic.

DATE TEHNICE	
Comunicare	Magistrală KNX
Alimentare	Prin intermediul magistralei KNX, 29 Vcc SELV
Cablul magistrală	KNX TP1
Absorbție de curent de la magistrală	maxim 10 mA
Elemente de comandă	1 tastă miniaturală de programare 8 butoane de comandă locală
Elemente de vizualizare	1 LED roșu de programare 8 LED-uri verzi de semnalare a stării ieșirilor
Elemente de acționare pentru fiecare canal	2 relee unipolare cu interblocare mecanică
Contact de ieșire	8 ND de la 8 A (cosφ=1) - 250 Vca
Curent maxim pe tip de sarcină	Motoare și motoreductoare: 6 A conform EN60669-2-1 Sarcină rezistivă: 8 A
Mediu de utilizare	În interior, în locuri uscate
Temperatură de funcționare	-5 ÷ +40 °C
Temperatură de depozitare	-25 ÷ +70 °C
Umiditate relativă	Maxim 93% (fără condens)
Conexiune la magistrală	Bornă de cuplare cu 2 pini Ø 1 mm
Conexiuni electrice	Borne cu șurub, secțiune maximă cabluri: 4 mm²
Grad de protecție	IP20
Dimensiune	4 module DIN
Referințe normative	Directiva 2006/95/CE privind echipamentele de joasă tensiune; Directiva privind compatibilitatea electromagnetică 2004/108/CEEN50428, EN50090-2-2, EN60669-2-1
Certificări	KNX/EIB

Ai sensi delle Decisioni e delle Direttive Europee applicabili, si informa che il responsabile dell'immissione del prodotto sul mercato Comunitario è:

According to the applicable Decisions and European Directives, the responsible for placing the apparatus on the Community market is:

GEWISS S.p.A. Via A.Volta, 1 IT-24069 Cenate Sotto (BG) Italy Tel: +39 035 946 111 Fax: +39 035 946 270 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



PT Siga as instruções e guarde-as para entrega ao utilizador final. Evite qualquer uso indevido, violações e modificações. Cumpra com os regulamentos em vigor em matéria de sistemas - RO Respectați instrucțiunile și păstrați-le într-un loc sigur pentru a le putea înmâna în stare nealterată utilizatorului final. Evitați utilizarea necorespunzătoare și efectuarea de modificări. Respectați reglementările în vigoare privind sistemele