

Receptor RF 8 canales EIB



GW 10 798

GW 12 798

GW 14 798

Manual Técnico

Índice

1	Introducción	3
2	Aplicación	4
2.1	Límites de las asociaciones	4
3	Menú “Canal x”	5
3.1	Parámetros	5
3.2	Objetos de comunicación	7
4	Función “conmutación”	8
4.1	Parámetros	8
4.2	Objetos de comunicación	9
5	Función “mando prioritario”	10
5.1	Parámetros	10
5.2	Objetos de comunicación	11
6	Función “dimmer”	12
6.1	Parámetros	12
6.2	Objetos de comunicación	12
7	Función “persianas”	14
7.1	Parámetros	14
7.2	Objetos de comunicación	15
8	Función “alarmas sensores”	16
8.1	Parámetros	16
8.2	Objetos de comunicación	17
9	Función “escenario”	18
9.1	Parámetros	18
9.2	Objetos de comunicación	19
10	Función “secuencia de mandos”	20
10.1	Parámetros	20
10.2	Objetos de comunicación	21
11	Función envío valor 8/16 bit	23
11.1	Parámetros	23
11.2	Objetos de comunicación	24

1 Introducción

Este manual describe las funciones de los dispositivos GW1x798 “Receptor RF 8 canales EIB” y como estas se programan y se configuran por medio del software de configuración ETS.

2 Aplicación

El Receptor RF 8 canales EIB es un dispositivo que permite el acoplamiento entre los dispositivos de mando del sistema Chorus RF mando y control y el sistema KNX/EIB, ampliando el sistema Building Automation Konnex con dispositivos de mando en radio frecuencia.

De hecho este dispositivo está dotado de 8 canales de salida EIB, cada uno de los cuales puede ser configurado, de manera independiente por los otros, para llevar a cabo diferentes funciones; las funciones que este es capaz de llevar a cabo son las típicas de una interfaz de entrada, es decir, los mandos on/off, control persianas, control dimmer, gestión escenarios, mandos prioritarios, secuencias de mandos, envío valores 8/16 bit y gestión alarmas sensores.

No todos los dispositivos de mando RF pueden llevar a cabo las funciones indicadas anteriormente, por lo tanto antes de proceder con la configuración del dispositivo con el software ETS se recomienda la lectura del MANUAL DE INSTALACIÓN Y USO, donde se indica la lista de los mandos que los diferentes dispositivos de mando RF pueden desarrollar.

En este manual se indica la única parte relativa a la configuración con el software ETS mientras que, para la configuración del Receptor RF con los dispositivos de mando RF se recomienda el uso del MANUAL DE INSTALACIÓN Y USO embalado con el producto.

2.1 Límites de las asociaciones

El número máximo de asociaciones lógicas que el dispositivo es capaz de memorizar es 100; esto significa que el número máximo de conexiones lógicas entre objetos de comunicación y direcciones de grupo es 100. El número máximo de direcciones de grupo que el dispositivo es capaz de memorizar es 100; esto significa que es posible asociar los objetos de comunicación al máximo a 100 direcciones de grupo.

3 Menú “Canal x”

Este capítulo describe de modo común los parámetros y los objetos de comunicación relativos a todos los 8 canales (indicados genéricamente como *canal x*) que se indican en la figura 3.1.

El valor programado para la primera opción (***Función asociada***) determina la estructura del mismo menú, salvo para la opción ***Bloque*** (y consiguientemente las eventuales opciones ***Valor de activación bloque*** y ***Valor inicial objeto bloque*** visibles si el bloque está habilitado) y para la opción ***Habilitación objeto alarma batería*** siempre visualizadas.

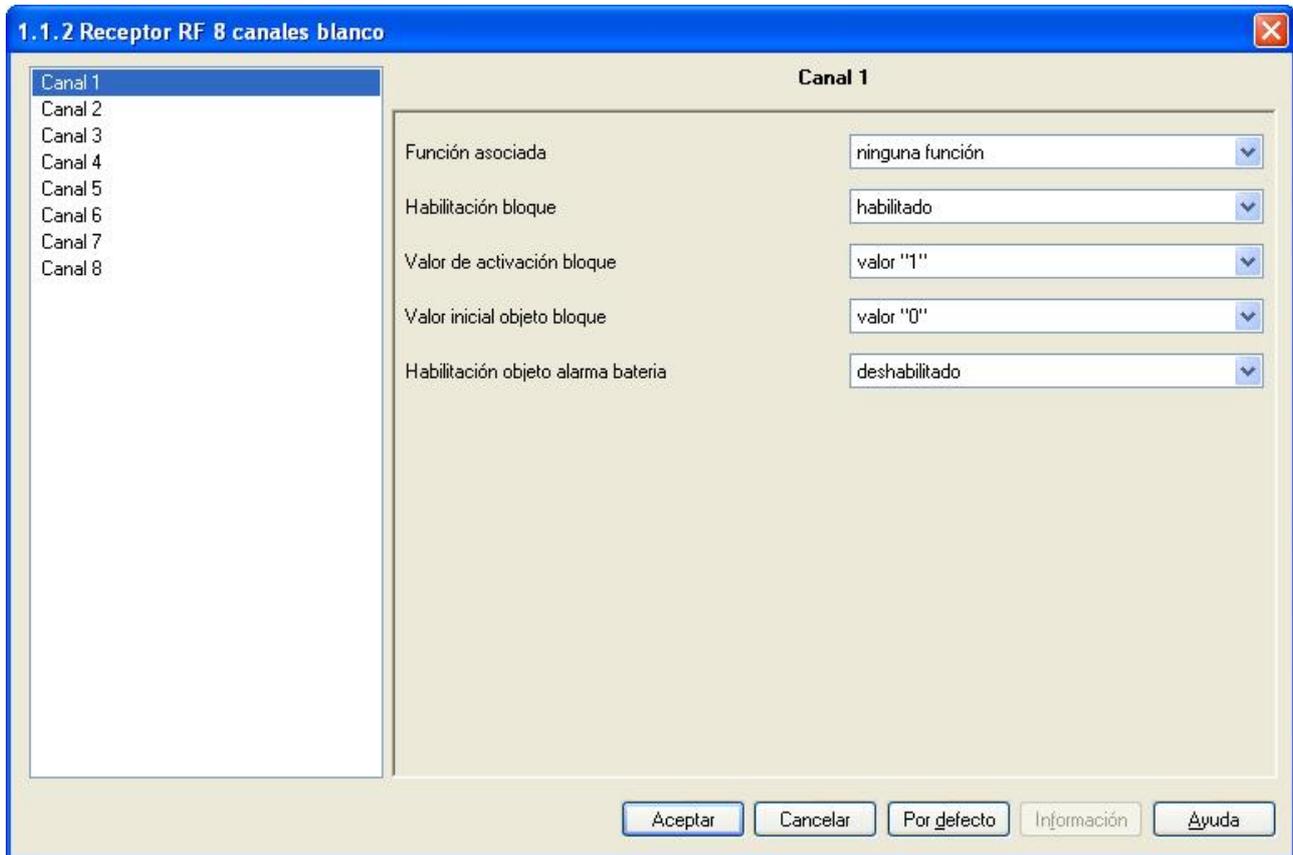


fig 3.1

3.1 Parámetros

➤ 3.1.1 Función asociada

Determina la función asociada al genérico canal x; según el valor programado a esta opción, el menú ***Canal x*** se compondrá de manera diferente. Los valores programables son:

- ***ninguna***

Al genérico canal x no se le asocia ninguna función, como consecuencia no se puede utilizar.

- ***conmutación***

Ver capítulo 4 - ***Función “conmutación”***

- ***mando prioritario***

Ver capítulo 5 - ***Función “mando prioritario”***

- ***dimmer***

Ver capítulo 6 - ***Función “dimmer”***

- ***persianas***

Ver capítulo 7 - ***Función “persianas”***

- **alarmas sensores**
Ver capítulo 8 - Función “**alarmas sensores**”

- **escenario**
Ver capítulo 9 - Función “**escenario**”

- **secuencia de mandos**
Ver capítulo 10 - Función “**secuencia de mandos**”

- **envío valor 8/16 bit**
Ver capítulo 11 - Función “**envío valor 8/16 bit**”

➤ 3.1.2 **Habilitación bloque**

Permite habilitar la posibilidad de bloquear los canales individuales del dispositivo, es decir, impedir el envío de los mandos asociados a las variaciones de estado del contacto; los valores programables son:

- **deshabilitado**
El bloque no se puede activar y los parámetros **Valor de activación bloque** y **Valor inicial objeto bloque** no son visibles.

- **habilitado**
El bloque se puede activar por medio del objeto de comunicación **Can.x – Bloque** y es posible activarlo por medio del mando bus; en caso de activación, cualquier variación de estado que se efectúe no se interpretará hasta que no se reciba un mando de desactivación bloque.

➤ 3.1.3 **Valor de activación bloque**

Permite programar el valor con el cual se activa la función bloque; los valores programables son:

- **valor “0”**
Cuando el dispositivo recibe del bus un telegrama con valor lógico “0”, ese activa la función bloque. Al recibir un telegrama con valor “1”, la función bloque se desactiva; si estaba ya desactivada, el telegrama se ignora.

- **valor “1”**
Cuando el dispositivo recibe del bus un telegrama con valor lógico “1”, ese activa la función de bloque. Al recibir un telegrama con valor “0”, la función bloque se desactiva; si estaba ya desactivada, el telegrama se ignora.

➤ 3.1.4 **Valor inicial objeto bloque**

Permite programar qué valor lógico asumirá el objeto de comunicación **Can.x - Bloque** cada vez que se restablezca la tensión bus; los valores programables son:

- **valor “0”**
Cada vez que se restablece la alimentación bus (29 Volt SELV) el dispositivo, una vez que ha iniciado, fija el valor lógico del objeto de comunicación **Can.x Bloque** en “0”; si este es también el valor de activación bloque, el dispositivo cada vez que se restablece la alimentación bus se “bloquea”; si el valor de activación bloque fuera “1” el dispositivo se “desbloquea” y se comporta normalmente.

- **valor “1”**
Cada vez que se restablece la alimentación bus (29 Volt SELV) el dispositivo, una vez que ha iniciado, fija el valor lógico del objeto de comunicación **Can.x Bloque** en “1”; si este es también el valor de activación bloque, el dispositivo cada vez que se restablece la alimentación bus se “bloquea”, si el valor de activación bloque fuera “0” el dispositivo se “desbloquea” y se comporta normalmente.

➤ 3.1.5 **Habilitación objeto alarma batería**

Permite habilitar la posibilidad de señalar por medio del telegrama bus el estado de la batería del último dispositivo de mando RF asociado al genérico canal x que ha transmitido; los valores programables son:

- **deshabilitado**

La señalización del estado de la batería no se envía y el objeto de comunicación **Can.x – Alarma batería descargada** a esa destinado no es visible.

- **habilitado**

La señalización del estado de la batería del último dispositivo de mando RF asociado al genérico canal x se envía por medio del telegrama bus; como consecuencia se hace visible el objeto de comunicación **Can. x – Alarma batería descargada** a esa destinado.

3.2 Objetos de comunicación

Las opciones **Habilitación bloque** y **Habilitación objeto alarma batería descargada** del menú **Canal x**, si están habilitadas, hacen visibles los siguientes objetos de comunicación (fig. 3.2)

Número	Nombre	Función del Objeto	longitud	C	R	W	T	U	Tipo de Datos	Prioridad
5	Can.1 - Bloque	Activa/Desactiva	1 bit	C	-	W	-	-	1 bit DPT_Enable	Baja (Auto)
11	Can.2 - Bloque	Activa/Desactiva	1 bit	C	-	W	-	-	1 bit DPT_Enable	Baja (Auto)
17	Can.3 - Bloque	Activa/Desactiva	1 bit	C	-	W	-	-	1 bit DPT_Enable	Baja (Auto)
23	Can.4 - Bloque	Activa/Desactiva	1 bit	C	-	W	-	-	1 bit DPT_Enable	Baja (Auto)
27	Can.5 - Bloque	Activa/Desactiva	1 bit	C	-	W	-	-	1 bit DPT_Enable	Baja (Auto)
31	Can.6 - Bloque	Activa/Desactiva	1 bit	C	-	W	-	-	1 bit DPT_Enable	Baja (Auto)
35	Can.7 - Bloque	Activa/Desactiva	1 bit	C	-	W	-	-	1 bit DPT_Enable	Baja (Auto)
39	Can.8 - Bloque	Activa/Desactiva	1 bit	C	-	W	-	-	1 bit DPT_Enable	Baja (Auto)
4	Can.1 - Alarma batería descargada	Alarma	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Bool	Baja (Auto)
10	Can.2 - Alarma batería descargada	Alarma	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Bool	Baja (Auto)
16	Can.3 - Alarma batería descargada	Alarma	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Bool	Baja (Auto)
22	Can.4 - Alarma batería descargada	Alarma	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Bool	Baja (Auto)
26	Can.5 - Alarma batería descargada	Alarma	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Bool	Baja (Auto)
30	Can.6 - Alarma batería descargada	Alarma	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Bool	Baja (Auto)
34	Can.7 - Alarma batería descargada	Alarma	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Bool	Baja (Auto)
38	Can.8 - Alarma batería descargada	Alarma	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Bool	Baja (Auto)

Fig. 3.2

➤ 3.2.1 Can.x - Bloque

Por medio de este objeto de comunicación, el dispositivo es capaz de recibir del bus los mandos de activación/desactivación de la función bloque.

Los indicadores habilitados son C (comunicación) y W (escritura del bus) .

El formato del objeto es 1.003 *DPT_Enable*, por lo tanto la dimensión del objeto es equivalente a 1 bit y la información que este recibe es activa/desactiva bloque.

➤ 3.2.2 Can.x – Alarma batería descargada

Por medio de este objeto de comunicación el dispositivo es capaz de señalar por medio del telegrama bus el estado de la batería del último dispositivo de mando RF asociado al genérico canal x que ha transmitido. El dispositivo envía un telegrama con valor lógico "0" cuando la batería está cargada, mientras que cuando el estado de la batería es crítico al punto que esa debe ser sustituida, el dispositivo envía un telegrama con valor lógico "1".

Los indicadores habilitados son C (comunicación) y W (escritura del bus) .

El formato del objeto es 1.002 *DPT_Bool*, por lo tanto la dimensión del objeto es de 1 bit y la información que este recibe es alarma batería verdadero/falso.

4 Función “conmutación”

Esta función permite programar el canal genérico x para el envío de mandos on/off hacia los actuadores que controlan las cargas.

En la figura (4.1) se indica el menú canal x con la función asociada conmutación desde la cual se denota la ausencia de otras opciones de configuración que son relativas a la misma función (los parámetros relativos a las opciones **Habilitación Bloque** y **Habilitación objeto alarma batería descargada** ya se han descrito en la parte general).

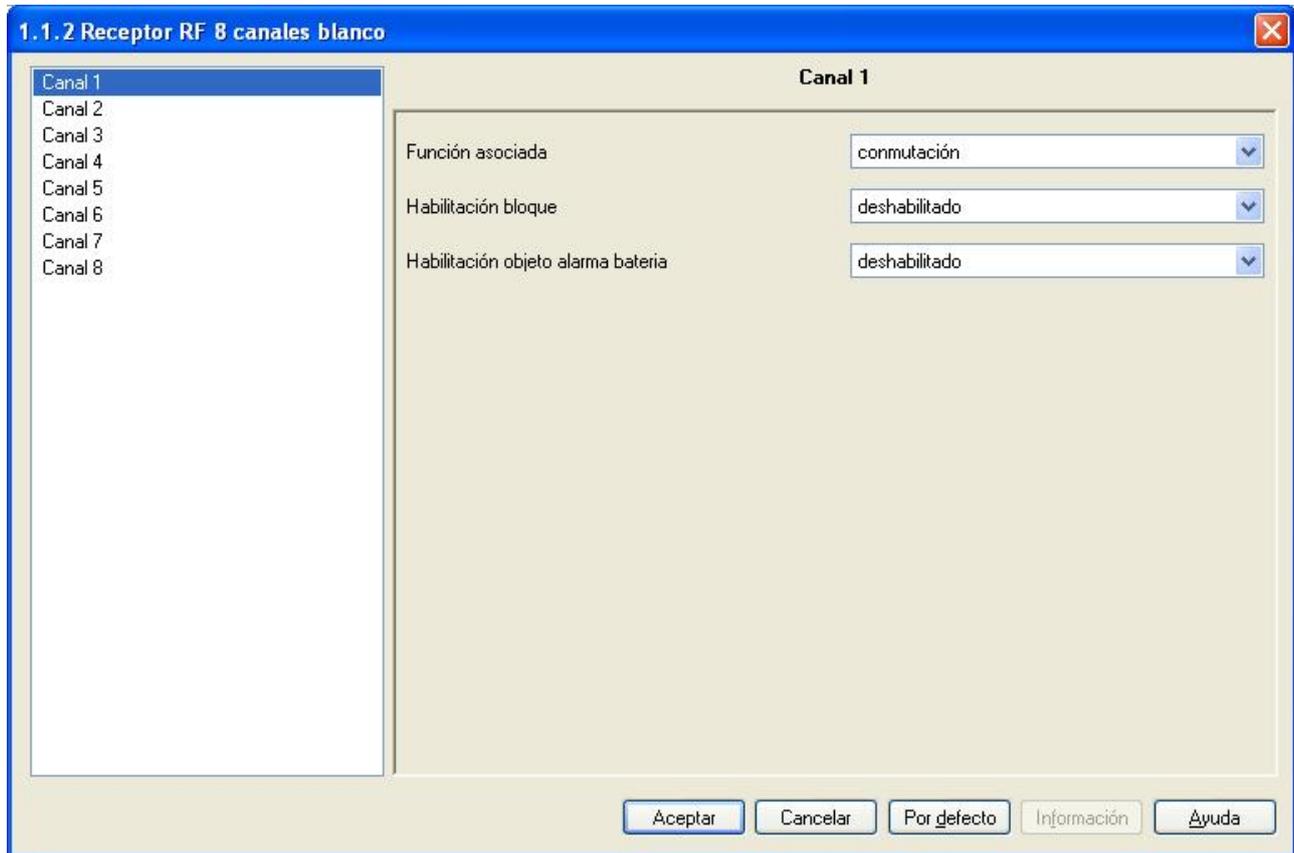


Fig. 4.1

4.1 Parámetros

No hay parámetros que programar para la siguiente función.

4.2 Objetos de comunicación

Los objetos de comunicación habilitados por la función **conmutación** son los indicados en la fig. 4.2.

Número	Nombre	Función del Objeto	longitud	C	R	W	T	U	Tipo de Datos	Prioridad
0	Can.1 - Conmutación	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
6	Can.2 - Conmutación	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
12	Can.3 - Conmutación	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
18	Can.4 - Conmutación	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
24	Can.5 - Conmutación	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
28	Can.6 - Conmutación	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
32	Can.7 - Conmutación	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
36	Can.8 - Conmutación	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)

Fig. 4.2

➤ 4.2.1 Can.x - Conmutación

Por medio de estos objetos de comunicación el dispositivo envía en el bus los mandos de on/off después de la recepción de los dispositivos de mando RF asociados al genérico canal x de mandos de activación/desactivación carga.

Los indicadores habilitados son C (comunicación), R (lectura del bus) y T (transmisión).

El formato estandarizado del objeto es *1.001 DPT_Switch*, por lo tanto la dimensión del objeto es de *1 bit* y el mando que este envía es *ON/OFF* o más en general *1/0*.

5 Función “mando prioritario”

Esta función permite programar el canal genérico x para el envío de mandos de activación/desactivación forzado hacia los actuadores que controlan las cargas.

En la figura (fig. 5.1) se indican los parámetros que definen el comportamiento de los canales individuales (los parámetros relativos a la función **Habilitación Bloque** y **Habilitación objeto alarma batería descargada** ya se han descrito en la parte general)

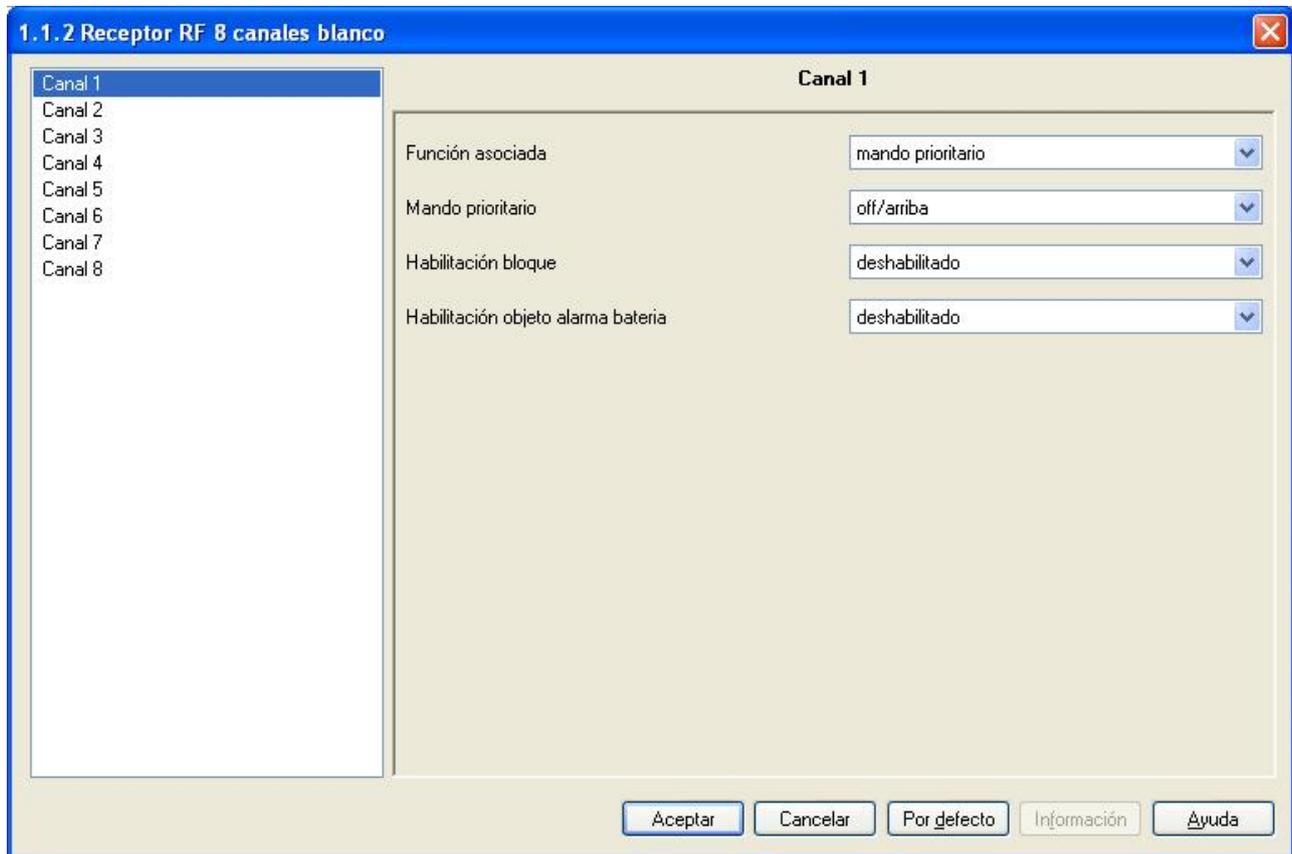


Fig. 5.1

5.1 Parámetros

➤ 5.1.1 Mando prioritario

Permite programar el tipo de mando que enviar cuando se recibe de los dispositivos de mando RF un mando de activación forzado; los valores programables son:

- **off/arriba**
Cuando se recibe un mando de activación forzado de los dispositivos de mando RF asociados al genérico canal x, el dispositivo envía en el bus un telegrama de activación forzado on, que para un actuador genérico significa forzado en "on (encendido)" mientras que para un actuador mando motor significa un forzado "arriba (toda elevada)" de la carga controlada.
- **on/abajo**
Cuando se recibe un mando de activación forzado de los dispositivos de mando RF asociados al genérico canal x, el dispositivo envía en el bus un telegrama de activación forzado off, que para un actuador genérico significa forzado en "on (encendido)" mientras que para un actuador mando motor significa un forzado "abajo (toda bajada)" de la carga controlada.

5.2 Objetos de comunicación

Los objetos de comunicación habilitados por la función **mando prioritario** son los indicados en la fig. 5.2.

Número	Nombre	Función del Objeto	longitud	C	R	W	T	U	Tipo de Datos	Prioridad
0	Can.1 - Mando prioritario	Forzado on/off	2 bit	C	R	-	T	-	1 bit controlled DPT_Switch_Control	Baja (Auto)
6	Can.2 - Mando prioritario	Forzado on/off	2 bit	C	R	-	T	-	1 bit controlled DPT_Switch_Control	Baja (Auto)
12	Can.3 - Mando prioritario	Forzado on/off	2 bit	C	R	-	T	-	1 bit controlled DPT_Switch_Control	Baja (Auto)
18	Can.4 - Mando prioritario	Forzado on/off	2 bit	C	R	-	T	-	1 bit controlled DPT_Switch_Control	Baja (Auto)
24	Can.5 - Mando prioritario	Forzado on/off	2 bit	C	R	-	T	-	1 bit controlled DPT_Switch_Control	Baja (Auto)
28	Can.6 - Mando prioritario	Forzado on/off	2 bit	C	R	-	T	-	1 bit controlled DPT_Switch_Control	Baja (Auto)
32	Can.7 - Mando prioritario	Forzado on/off	2 bit	C	R	-	T	-	1 bit controlled DPT_Switch_Control	Baja (Auto)
36	Can.8 - Mando prioritario	Forzado on/off	2 bit	C	R	-	T	-	1 bit controlled DPT_Switch_Control	Baja (Auto)

Fig. 5.2

➤ 5.2.1 Can.x - Mando prioritario

Por medio de estos objetos de comunicación el dispositivo envía en el bus los mandos de activación/desactivación forzado después de la recepción de los dispositivos de mando RF asociados al genérico canal x de mandos de activación/desactivación forzado.

Los indicadores habilitados son C (comunicación), R (lectura del bus) y T (transmisión).

El formato estandarizado del objeto es *2.001 DPT_Switch_Control*, por lo tanto la dimensión del objeto es de *2 bit* y el mando que ese recibe es *forzado habilitado on/off, forzado deshabilitado*.

6 Función “dimmer”

Esta función permite programar el canal genérico x para el control de un dimmer, tanto en términos de encendido/apagado, como en términos de regulación luminosidad.

En la figura (6.1) se indica el menú canal x con la función asociada dimmer desde la cual se denota la ausencia de otras opciones de configuración que son relativas a la misma función (los parámetros relativos a las opciones **Habilitación Bloque** y **Habilitación objeto alarma batería descargada** ya se han descrito en la parte general).

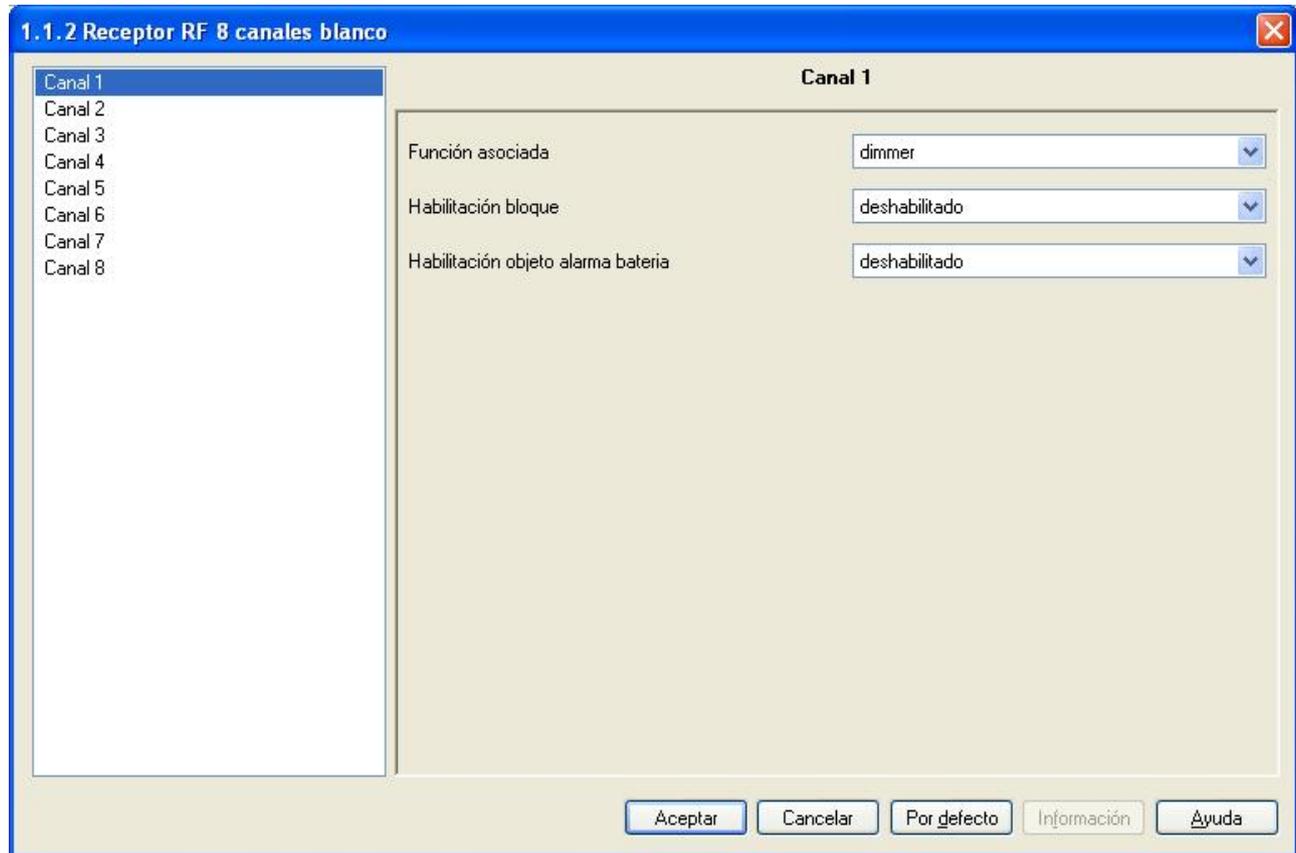


Fig. 6.1

6.1 Parámetros

No hay parámetros que programar para la siguiente función.

6.2 Objetos de comunicación

Los objetos de comunicación habilitados por la función **dimmer** son los indicados en la fig. 6.2.

Número	Nombre	Función del Objeto	longitud	C	R	W	T	U	Tipo de Datos	Prioridad
0	Can.1 - Conmutación	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
6	Can.2 - Conmutación	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
12	Can.3 - Conmutación	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
18	Can.4 - Conmutación	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
24	Can.5 - Conmutación	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
28	Can.6 - Conmutación	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
32	Can.7 - Conmutación	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
36	Can.8 - Conmutación	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
1	Can.1 - Regulación luminosidad	Incrementar/Decrementar	4 bit	C	R	-	T	-	3 bit controlled DPT_Control_Dimming	Baja (Auto)
7	Can.2 - Regulación luminosidad	Incrementar/Decrementar	4 bit	C	R	-	T	-	3 bit controlled DPT_Control_Dimming	Baja (Auto)
13	Can.3 - Regulación luminosidad	Incrementar/Decrementar	4 bit	C	R	-	T	-	3 bit controlled DPT_Control_Dimming	Baja (Auto)
19	Can.4 - Regulación luminosidad	Incrementar/Decrementar	4 bit	C	R	-	T	-	3 bit controlled DPT_Control_Dimming	Baja (Auto)
25	Can.5 - Regulación luminosidad	Incrementar/Decrementar	4 bit	C	R	-	T	-	3 bit controlled DPT_Control_Dimming	Baja (Auto)
29	Can.6 - Regulación luminosidad	Incrementar/Decrementar	4 bit	C	R	-	T	-	3 bit controlled DPT_Control_Dimming	Baja (Auto)
33	Can.7 - Regulación luminosidad	Incrementar/Decrementar	4 bit	C	R	-	T	-	3 bit controlled DPT_Control_Dimming	Baja (Auto)
37	Can.8 - Regulación luminosidad	Incrementar/Decrementar	4 bit	C	R	-	T	-	3 bit controlled DPT_Control_Dimming	Baja (Auto)

Fig. 6.2

➤ 6.2.1 Can.x - Conmutación

Por medio de estos objetos de comunicación el dispositivo envía en el bus los mandos de encendido/apagado según el mando recibido por los dispositivos de mando RF asociados al genérico canal x.

Los indicadores habilitados son C (comunicación), R (lectura del bus) y T (transmisión).

El formato estandarizado del objeto es *1.001 DPT_Switch*, por lo tanto la dimensión del objeto es de *1 bit* y el mando que este envía es *encendido/apagado (on/off)*.

➤ 6.2.2 Can.x – Regulación luminosidad

Por medio de estos objetos de comunicación el dispositivo envía en el bus los mandos de incremento/decremento luminosidad según el mando recibido por los dispositivos de mando RF asociados al genérico canal x.

La codificación de este tipo de mando permite tanto la diferenciación entre incremento y decremento, como el valor de porcentaje de la misma variación; en este caso específico, según el mando RF recibido se envían mandos de “incremento hasta el 100% (decremento hasta el 0%) del valor de luminosidad y mandos de stop regulación. De este modo se obtiene una regulación más o menos rápida según las características constructivas del dispositivo enviado.

Los indicadores habilitados son C (comunicación), R (lectura del bus) y T (transmisión).

El formato estandarizado del objeto es *3.007 DPT_Control Dimming*, por lo tanto la dimensión del objeto es de *4 bit* y el mando que este envía es *incremento/decremento del valor de porcentaje programado*.

7 Función “persianas”

Esta función permite programar el canal genérico x para el control de una persiana/veneciana, tanto en términos de desplazamiento arriba/abajo, como en términos de regulación láminas.

En la figura (fig. 7.1) se indica el menú canal x con la función asociada persianas desde la cual se denota la ausencia de otras opciones de configuración que son relativas a la misma función (los parámetros relativos a las opciones **Habilitación Bloque** y **Habilitación objeto alarma batería descargada** ya se han descrito en la parte general).

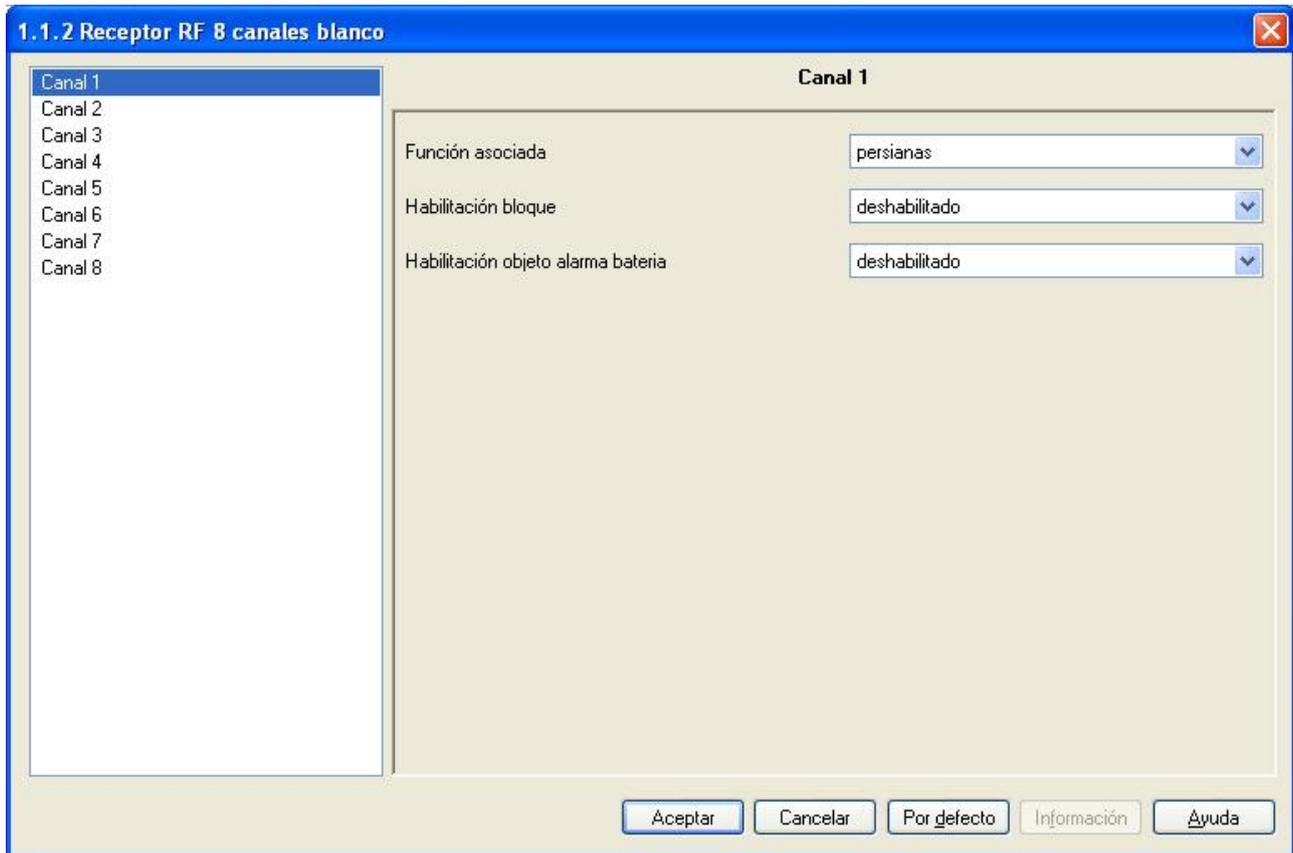


Fig. 7.1

7.1 Parámetros

No hay parámetros que programar para la siguiente función.

7.2 Objetos de comunicación

Los objetos de comunicación habilitados por la función *persianas* son los indicados en la fig. 7.2.

Número	Nombre	Función del Objeto	longitud	C	R	W	T	U	Tipo de Datos	Prioridad
0	Can.1 - Movimiento persiana	Arriba/Abajo	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_UpDown	Baja (Auto)
6	Can.2 - Movimiento persiana	Arriba/Abajo	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_UpDown	Baja (Auto)
12	Can.3 - Movimiento persiana	Arriba/Abajo	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_UpDown	Baja (Auto)
18	Can.4 - Movimiento persiana	Arriba/Abajo	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_UpDown	Baja (Auto)
24	Can.5 - Movimiento persiana	Arriba/Abajo	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_UpDown	Baja (Auto)
28	Can.6 - Movimiento persiana	Arriba/Abajo	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_UpDown	Baja (Auto)
32	Can.7 - Movimiento persiana	Arriba/Abajo	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_UpDown	Baja (Auto)
36	Can.8 - Movimiento persiana	Arriba/Abajo	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_UpDown	Baja (Auto)
1	Can.1 - Parada/Regulación láminas	Parada/Paso	1 bit	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
7	Can.2 - Parada/Regulación láminas	Parada/Paso	1 bit	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
13	Can.3 - Parada/Regulación láminas	Parada/Paso	1 bit	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
19	Can.4 - Parada/Regulación láminas	Parada/Paso	1 bit	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
25	Can.5 - Parada/Regulación láminas	Parada/Paso	1 bit	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
29	Can.6 - Parada/Regulación láminas	Parada/Paso	1 bit	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
33	Can.7 - Parada/Regulación láminas	Parada/Paso	1 bit	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
37	Can.8 - Parada/Regulación láminas	Parada/Paso	1 bit	C	R	-	T	-		Baja (Auto)

Fig. 7.2

➤ 7.2.1 Can.x – Movimiento persianas

Por medio de estos objetos de comunicación el dispositivo envía en el bus los mandos de desplazamiento subida/bajada de la carga según el mando recibido por los dispositivos de mando RF asociados al genérico canal x.

Los indicadores habilitados son C (comunicación), R (lectura del bus) y T (transmisión).

El formato estandarizado del objeto es *1.008 DPT_UpDown*, por lo tanto la dimensión del objeto es de *1 bit* y el mando que este envía es *desplazamiento en subida/bajada (up/down)*.

➤ 7.2.2 Can.x – Parada/Regulación láminas

Por medio de estos objetos de comunicación el dispositivo envía en el bus los mandos de regulación láminas en apertura/cierre según el mando recibido por los dispositivos de mando RF asociados al genérico canal x. Si la persiana está en movimiento, el efecto de este mando es el de terminar la operación de subida/bajada de la persiana, por lo tanto la regulación efectiva de las láminas se efectúa cuando la persiana está parada.

Los indicadores habilitados son C (comunicación), R (lectura del bus) y T (transmisión).

El formato estandarizado del objeto es *1.007 DPT_Step*, por lo tanto la dimensión del objeto es de *1 bit* y el mando que este envía es *regulación en apertura/cierre o stop movimiento*.

8 Función “alarmas sensores”

Esta función permite programar el canal genérico x para la gestión de las alarmas que provienen de los sensores de la familia Chorus RF.

En la figura (fig. 8.1) se indican los parámetros que definen el comportamiento de los canales individuales (los parámetros relativos a las opciones **Habilitación Bloque** y **Habilitación objeto alarma batería descargada** se han descrito en la parte general)

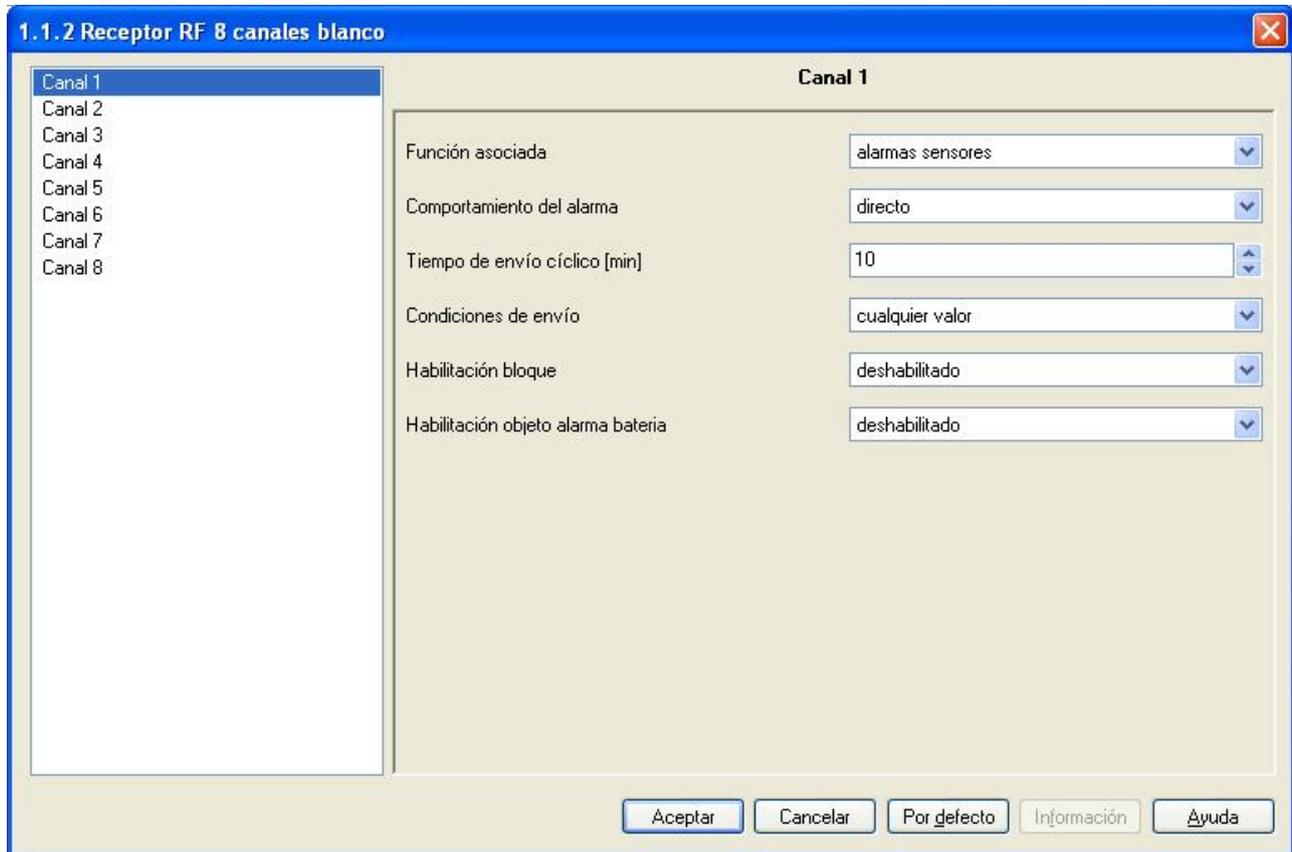


Fig. 8.1

8.1 Parámetros

➤ 8.1.1 Comportamiento de la alarma

Permite programar el valor lógico de los telegramas que identifican el estado de alarma; los valores programables son:

- **directo**
Asigna el valor lógico “1” al estado “alarma activada” mientras que el valor lógico “0” al estado “alarma desactivada”.
- **invertido**
Asigna el valor lógico “1” al estado “alarma activada” mientras que el valor lógico “0” al estado “alarma desactivada”.

➤ 8.1.2 Tiempo de envío cíclico [min]

Permite programar el período de repetición de los telegramas de señalización estado alarma, expresado en minutos; los valores programables van de 1 (minuto) a 1000 (minutos).

➤ 8.1.3 Condiciones de envío

Permite programar las condiciones de estado de la alarma que deben ser enviadas cíclicamente en el bus; este valor se refiere a las únicas condiciones pues el estado de la alarma se envía de todas formas al verificarse un cambio de este último. Los valores programables son:

- **cualquier valor**
El estado de alarma se envía periódicamente independientemente del valor que este asume.
- **solo alarma presente**
El estado de alarma se envía periódicamente solo si su estado es “alarma activada”.
- **solo alarma ausente**
El estado de alarma se envía periódicamente solo si su estado es “alarma desactivada”.

8.2 Objetos de comunicación

Los objetos de comunicación habilitados por la función **alarmas sensores** son los indicados en la fig. 8.2.

Número	Nombre	Función del Objeto	longitud	C	R	W	T	U	Tipo de Datos	Prioridad
0	Can.1 - Alarma sensor	Alarma	1 bit	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
6	Can.2 - Alarma sensor	Alarma	1 bit	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
12	Can.3 - Alarma sensor	Alarma	1 bit	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
18	Can.4 - Alarma sensor	Alarma	1 bit	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
24	Can.5 - Alarma sensor	Alarma	1 bit	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
28	Can.6 - Alarma sensor	Alarma	1 bit	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
32	Can.7 - Alarma sensor	Alarma	1 bit	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
36	Can.8 - Alarma sensor	Alarma	1 bit	C	R	-	T	-		Baja (Auto)

Fig. 8.2

➤ 8.2.1 Can.x – Alarma sensor

Por medio de estos objetos de comunicación el dispositivo envía en el bus el estado de la alarma recibido por los sensores de la familia Chorus RF asociados al genérico canal x.

Pasados diez minutos desde cuando se ha recibido la última señalización del estado de la alarma por parte del sensor RF, el Receptor envía automáticamente la señalización de estado de alarma activo, para evitar que eventuales averías o mal funcionamientos de los sensores puedan causar daños más graves a la instalación KNX/EIB.

Los indicadores habilitados son C (comunicación), R (lectura del bus) y T (transmisión).

El formato estandarizado del objeto es 1.002 *DPT_Bool*, por lo tanto la dimensión del objeto es de 1 bit y la información que este tiene es *alarma sensor activado/desactivado*.

9 Función “escenario”

Esta función permite programar el canal genérico x para el envío de mandos de ejecución/memorización escenario a los dispositivos a este conectados.

En la figura (fig. 9.1) se indican los parámetros que definen el comportamiento de los canales individuales (los parámetros relativos a las opciones **Habilitación Bloque** y **Habilitación objeto alarma batería descargada** se han descrito en la parte general).

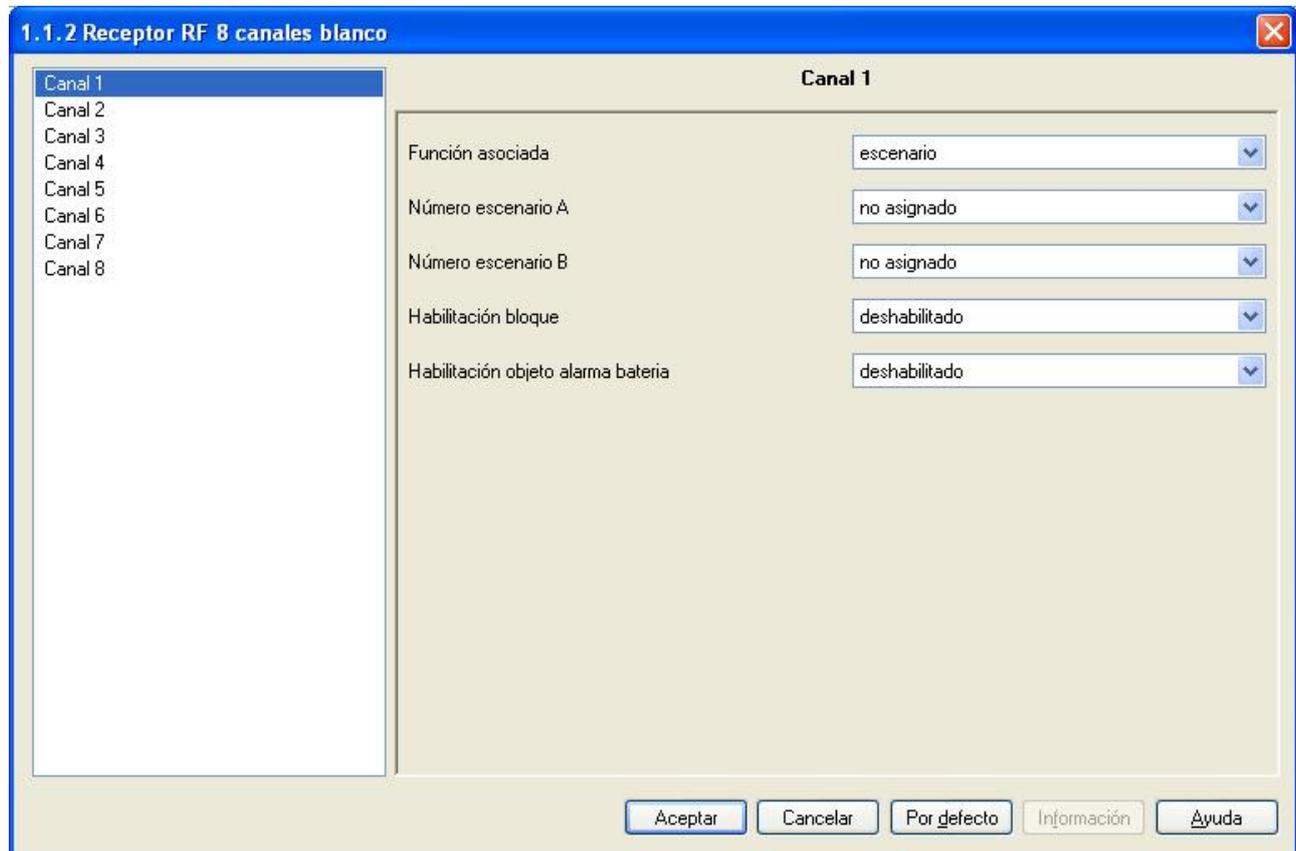


Fig. 9.1

9.1 Parámetros

➤ 9.1.1 Número escenario A

Permite programar el valor del escenario A que se pretende activar/desactivar después de la recepción de un mando recibido por los dispositivos RF asociados al genérico canal x; los valores programables varían en un intervalo comprendido entre 0 y 63.

El valor programado en esta opción es importante pues los dispositivos de salida (actuadores, dimmer, etc) normalmente tienen la posibilidad de controlar más de un escenario, que se individualiza por el valor del contacto que se recibe; es oportuno configurar esta opción correctamente, prestando atención a la asignación del número según el escenario que se pretende controlar con el escenario A del canal genérico x al cual la opción se refiere.

➤ 9.1.2 Número escenario B

Permite programar el valor del escenario B que se pretende activar/desactivar después de la recepción de un mando recibido por los dispositivos RF asociados al genérico canal x; los valores programables varían en un intervalo comprendido entre 0 y 63.

El valor programado en esta opción (que) es importante pues los dispositivos de salida (actuadores, dimmer, etc) normalmente tienen la posibilidad de controlar más de un escenario, que se individualiza por el valor del mando que se recibe; es oportuno configurar esta opción correctamente, prestando atención a la asignación del número según el escenario que se pretende controlar con el escenario B del canal genérico x al cual la opción hace referencia.

9.2 Objetos de comunicación

Los objetos de comunicación habilitados por la función **escenario** son los indicados en la fig. 9.2.

Número	Nombre	Función del Objeto	longitud	C	R	W	T	U	Tipo de Datos	Prioridad
0	Can.1 - Escenario	Ejecutar/Aprender	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
6	Can.2 - Escenario	Ejecutar/Aprender	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
12	Can.3 - Escenario	Ejecutar/Aprender	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
18	Can.4 - Escenario	Ejecutar/Aprender	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
24	Can.5 - Escenario	Ejecutar/Aprender	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
28	Can.6 - Escenario	Ejecutar/Aprender	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
32	Can.7 - Escenario	Ejecutar/Aprender	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
36	Can.8 - Escenario	Ejecutar/Aprender	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)

Fig. 9.2

➤ 9.2.1 Can.x - Escenario

Por medio de estos objetos de comunicación el dispositivo envía en el bus los mandos de ejecución/memorización escenario A o escenario B después de la recepción de mandos de ejecución/memorización escenario A o escenario B recibidos por los dispositivos de mando RF asociados al genérico canal x.

Los indicadores habilitados son C (comunicación), R (lectura del bus) y T (transmisión).

El formato estandarizado del objeto es *18.001 DPT_ SceneControl*, por lo tanto la dimensión del objeto es de *1 byte* y los mandos que ese envía son *ejecución/memorización escenario (A o B)*.

10 Función “secuencia de mandos”

Esta función, que puede ser configurada solo para los canales 1, 2, 3 y 4 permite programar el canal genérico x para el envío múltiple de mandos, hasta un máximo de 4. El formato de los mandos es programable y es independiente del formato de los demás mandos.

En la figura (fig. 10.1) se indican los parámetros que definen el comportamiento de los canales individuales (los parámetros relativos a las opciones **Habilitación Bloque** y **Habilitación objeto alarma batería descargada** ya se han descrito en la parte general)

The screenshot shows a window titled "1.1.2 Receptor RF 8 canales blanco". On the left, there is a list of channels from Canal 1 to Canal 8. The main area is titled "Canal 1" and contains the following configuration parameters:

Parámetro	Valor
Función asociada	secuencia de mandos
Número de mandos de la secuencia	4
Formato del objeto mando A	1 bit
Valor objeto mando A - acción 1	0
Valor objeto mando A - acción 2	0
Formato del objeto mando B	1 bit
Valor objeto mando B - acción 1	0
Valor objeto mando B - acción 2	0
Formato del objeto mando C	1 bit
Valor objeto mando C - acción 1	0
Valor objeto mando C - acción 2	0
Formato del objeto mando D	1 bit
Valor objeto mando D - acción 1	0
Valor objeto mando D - acción 2	0
Habilitación bloque	deshabilitado
Habilitación objeto alarma batería	deshabilitado

At the bottom of the window, there are five buttons: "Aceptar", "Cancelar", "Por defecto", "Información", and "Ayuda".

Fig. 10.1

10.1 Parámetros

➤ 10.1.1 Número de mandos de la secuencia

Permite programar el número de mandos que se pretende enviar después de la recepción de un mando de activación secuencia por los dispositivos de mando RF asociados al genérico canal x.

Según el valor programado, varían las opciones que componen el menú **Canal x**.

Los valores programables van de 1 a 4, según el valor programado, aparecen los objetos de comunicación y las opciones de configuración, a estos asociadas, para el envío de los mandos que se pretenden enviar: **Formato del objeto de mando Y**, **Valor objeto mando Y - acción 1** y **Valor objeto mando Y - acción 2** (“Y” indica el mando genérico de la secuencia que se está configurando).

➤ **10.1.2 Formato del objeto mando Y**

Permite programar el formato de codificación de los telegramas bus que se enviarán por el dispositivo por medio del objeto de comunicación asociado al mando Y de la secuencia, cambian por consiguiente los valores seleccionables a las opciones **Valor objeto mando Y – acción 1** y **Valor objeto mando Y – acción 2**. Los valores programables son:

- **1 bit**

El formato del mando que el dispositivo enviará después de variación de estado del contacto es de 1 bit, por lo tanto será un valor lógico “1” o “0” que, según como se utilice, podría ser por ejemplo un mando de on/off, un mando arriba/abajo o un valor lógico verdadero/falso.

- **1 byte unsigned (0..255)**

El formato del mando que el dispositivo enviará después de la variación de estado del contacto es de 1 byte codificado en binario, por lo tanto el valor enviado estará comprendido entre 0 y 255.

- **1 byte valor porc.(0%..100%)**

El formato del mando que el dispositivo enviará después de la variación de estado del contacto es de 1 byte valor porcentaje, por lo tanto el valor enviado estará comprendido entre 0% y 100% que, según el uso, podría ser por ejemplo la programación del valor de porcentaje de la luminosidad de un dimmer o de la posición porcentaje de una persiana.

➤ **10.1.3 Valor objeto mando Y - acción 1**

Permite programar el mando o el valor que enviar después de la recepción de un mando de activación secuencia – acción 1 recibido por los dispositivos de mando RF asociados al genérico canal x.

Según el valor programado en la opción **Formato del objeto mando Y** cambian los valores seleccionables para esta opción, por lo tanto subdividiremos los diferentes valores según el formato del objeto que enviar por medio del objeto de comunicación usado.

– Si el formato del objeto que enviar es **1 bit**, los valores programables son:

- **0**

Cuando se recibe un mando de activación secuencia – acción 1 el dispositivo envía en el bus un telegrama con valor lógico “0” en el objeto de comunicación asociado al genérico mando de la secuencia Y.

- **1**

Cuando se recibe un mando de activación secuencia – acción 1 el dispositivo envía en el bus un telegrama con valor lógico “1” en el objeto de comunicación asociado al genérico mando de la secuencia Y.

– Si el valor programado es **1 byte unsigned (0..255)**, el menú de selección valores no está en lista pero permite seleccionar el valor por medio de “flecha arriba” y “flecha abajo” o escribiéndolo directamente y los valores programables van de 0 a 255.

– Si el valor programado es **1 byte valor porc. (0%..100%)**, el menú de selección valores está en lista y permite seleccionar el valor por medio de “flecha arriba” y “flecha abajo” o seleccionándolo directamente y los valores programables van de 0% a 100% con paso 5%.

➤ **10.1.4 Valor objeto mando Y - acción 2**

Igual que el parámetro precedente, con la única diferencia que se refiere a la acción 2 (para la descripción ver **10.1.3**)

10.2 Objetos de comunicación

Según el tipo de formato programado en la opción **Formato objeto a enviar** se hacen visibles los siguientes objetos de comunicación:

➤ 10.2.1 Can.x - Conmutación Y

Si el formato del objeto mando Y es **1 bit**, los objetos visibles son los indicados en la fig. 10.2.

Número	Nombre	Función del Objeto	longitud	C	R	W	T	U	Tipo de Datos	Prioridad
0	Can.1 - Conmutación A	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
6	Can.2 - Conmutación A	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
12	Can.3 - Conmutación A	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
18	Can.4 - Conmutación A	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
1	Can.1 - Conmutación B	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
7	Can.2 - Conmutación B	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
13	Can.3 - Conmutación B	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
19	Can.4 - Conmutación B	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
2	Can.1 - Conmutación C	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
8	Can.2 - Conmutación C	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
14	Can.3 - Conmutación C	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
20	Can.4 - Conmutación C	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
3	Can.1 - Conmutación D	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
9	Can.2 - Conmutación D	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
15	Can.3 - Conmutación D	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)
21	Can.4 - Conmutación D	On/Off	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_Switch	Baja (Auto)

Fig. 10.2

Por medio de estos objetos de comunicación el dispositivo envía en el bus los telegramas después de la recepción de mandos de activación secuencia (acción 1 o acción 2) por los dispositivos de mando RF asociados al genérico canal x.

A cada canal se le asocian objetos de comunicación propios e independientes de los demás.

Los indicadores habilitados son C (comunicación), R (lectura del bus) y T (transmisión).

El formato estandarizado del objeto es *1.001 DPT_Switch*, por lo tanto la dimensión del objeto es de **1 bit** y los mandos que envía son *envío valor acción 1/acción 2*.

➤ 10.2.2 Can.x - Valor Y

Si el formato del objeto mando Y es **1 byte unsigned (0..255)** o **1 byte valor porc.(0%..100%)**, los objetos visibles son los indicados en la fig. 10.3.

Número	Nombre	Función del Objeto	longitud	C	R	W	T	U	Tipo de Datos	Prioridad
0	Can.1 - Valor A	Envío valor	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
6	Can.2 - Valor A	Envío valor	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
12	Can.3 - Valor A	Envío valor	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
18	Can.4 - Valor A	Envío valor	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
1	Can.1 - Valor B	Envío valor	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
7	Can.2 - Valor B	Envío valor	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
13	Can.3 - Valor B	Envío valor	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
19	Can.4 - Valor B	Envío valor	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
2	Can.1 - Valor C	Envío valor	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
8	Can.2 - Valor C	Envío valor	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
14	Can.3 - Valor C	Envío valor	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
20	Can.4 - Valor C	Envío valor	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
3	Can.1 - Valor D	Envío valor	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
9	Can.2 - Valor D	Envío valor	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
15	Can.3 - Valor D	Envío valor	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
21	Can.4 - Valor D	Envío valor	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)

Fig. 10.3

Por medio de estos objetos de comunicación el dispositivo envía en el bus los telegramas después de la recepción de mandos de activación secuencia (acción 1 o acción 2) por los dispositivos de mando RF asociados al genérico canal x.

A cada canal se le asocian objetos de comunicación propios e independientes de los demás.

Los indicadores habilitados son C (comunicación), R (lectura del bus) y T (transmisión).

El formato estandarizado del objeto depende a su vez de la programación de la opción **2 Formato del objeto mando Y:**

- i. si el valor programado es **1 byte unsigned (0..255)**, el formato estandarizado del objeto es *5.010 DPT_Value_1_Ucount*, por lo tanto la dimensión del objeto es de 1 byte y los mandos que envía son *envío valor acción 1/acción 2*.
- ii. si el valor programado es **1 byte valor porc.(0%..100%)**, el formato estandarizado del objeto es *5.001 DPT_Scaling*, por lo tanto la dimensión del objeto es de 1 byte y los mandos que envía son *envío valor acción 1/acción 2*.

11 Función *envío valor 8/16 bit*

Esta función, que puede ser configurada solo para los canales 5, 6, 7 y 8, permite programar el canal genérico x para el envío de un único mando con formato 8 o 16 bit.

En la figura (fig. 11.1) se indican los parámetros que definen el comportamiento de los canales individuales (los parámetros relativos a las opciones **Habilitación Bloque** y **Habilitación objeto alarma batería descargada** se han descrito en la parte general)

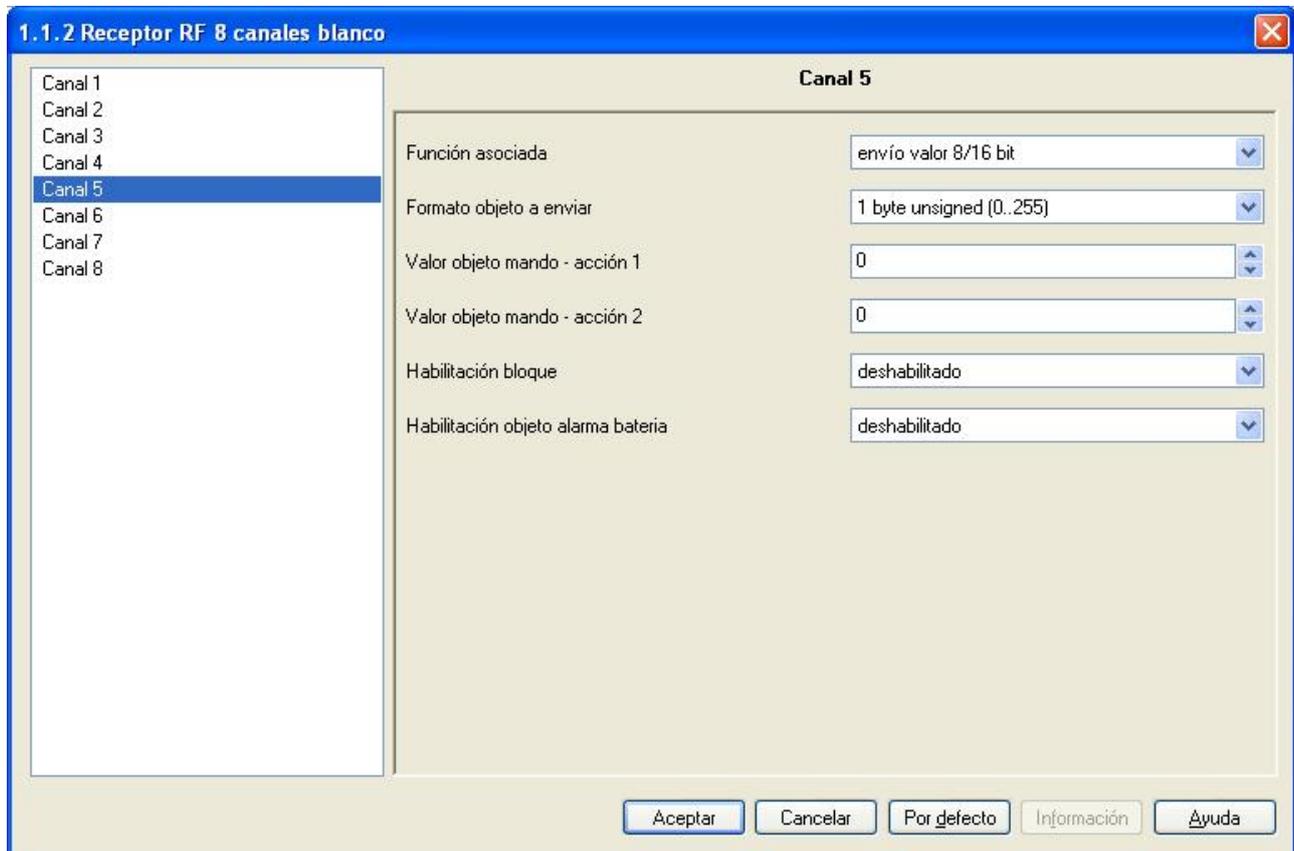


fig. 11.1

11.1 Parámetros

➤ 11.1.1 Formato objeto a enviar

Permite programar el formato de codificación de los telegramas bus que se enviarán por el dispositivo por medio del objeto de comunicación asociado al canal genérico x, cambiando por consiguiente los valores seleccionables a las opciones **Valor objeto – acción 1** y **Valor objeto – acción 2**. Los valores programables son:

- **1 byte unsigned (0..255)**

El formato del mando que el dispositivo enviará después de la variación de estado del contacto es de 1 byte codificado en binario, por lo tanto el valor enviado estará comprendido entre 0 y 255.

- **1 byte valor porc.(0%..100%)**

El formato del mando que el dispositivo enviará después de la variación de estado del contacto es de 1 byte valor porcentaje, por lo tanto el valor enviado estará comprendido entre 0% y 100% que, según el uso, podría ser por ejemplo la programación del valor de porcentaje de la luminosidad de un dimmer o de la posición porcentaje de una persiana.

- **2 byte unsigned (0..65535)**

El formato del mando que el dispositivo enviará después de la variación de estado del contacto es de 2 byte codificado en binario, por lo tanto el valor enviado estará comprendido entre 0 y 65535.

- **2 byte floating point**

El formato del mando que el dispositivo enviará después de la variación de estado del contacto es de 2 byte codificado en coma flotante, por lo tanto el valor enviado estará comprendido entre -100 y 100.

➤ **11.1.2 Valor objeto - acción 1**

Permite programar el mando o el valor que enviar después de la recepción de un mando de envío valor – acción 1 recibido por los dispositivos de mando RF asociados al genérico canal x.

Según el valor programado en la opción **Formato objeto a enviar** cambian los valores seleccionables para esta opción, por lo tanto subdividiremos los diferentes valores según el formato del objeto a enviar por medio del objeto de comunicación usado.

- Si el valor programado es **1 byte unsigned (0..255)**, el menú de selección valores no está en lista pero permite seleccionar el valor por medio de “flecha arriba” y “flecha abajo” o escribiéndolo directamente y los valores programables van de 0 a 255.
- Si el valor programado es **1 byte valor porc. (0%..100%)**, el menú de selección valores está en lista y permite seleccionar el valor por medio de “flecha arriba” y “flecha abajo” o seleccionándolo directamente y los valores programables van de 0% a 100% con paso 5%.
- Si el valor programado es **2 byte unsigned (0..65535)**, el menú de selección valores no está en lista pero permite seleccionar el valor por medio de “flecha arriba” y “flecha abajo” o escribiéndolo directamente y los valores programables van de 0 a 65535.
- Si el valor programado es **2 byte floating point**, el menú de selección valores está en lista y permite seleccionar el valor por medio de “flecha arriba” y “flecha abajo” o seleccionándolo directamente y los valores programables van de -100 a 100.

➤ **11.1.3 Valor objeto - acción 2**

Igual que el parámetro precedente, con la única diferencia que se refiere a la acción 2 (para la descripción ver **11.1.2**)

11.2 Objetos de comunicación

Según el tipo de formato programado en la opción **Formato objeto a enviar** se hacen visibles los siguientes objetos de comunicación:

➤ **11.2.1 Can.x - Valor 8 bit**

Si el formato del objeto a enviar es **1 byte unsigned (0..255)** o **1 byte valor porc.(0%..100%)**, los objetos visibles son los indicados en la fig. 11.2.

Número	Nombre	Función del Objeto	longitud	C	R	W	T	U	Tipo de Datos	Prioridad
24	Can.5 - Valor 8 bit	Envío valor	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
28	Can.6 - Valor 8 bit	Envío valor	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
32	Can.7 - Valor 8 bit	Envío valor	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
36	Can.8 - Valor 8 bit	Envío valor	1 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)

fig. 11.2

Por medio de estos objetos de comunicación el dispositivo envía en el bus los telegramas después de un mando de envío valor (acción 1 o acción 2) recibido por los dispositivos de mando RF asociados al genérico canal x.

A cada canal, se le asocian objetos de comunicación propios e independientes de los demás.

Los indicadores habilitados son C (comunicación), R (lectura del bus) y T (transmisión).

El formato estandarizado del objeto depende a su vez de la programación de la opción **Formato objeto a enviar:**

- i. si el valor programado es **1 byte unsigned (0..255)**, el formato estandarizado del objeto es **5.010 DPT_Value_1_Ucount**, por lo tanto la dimensión del objeto es de 1 byte y el mando que envía es un valor comprendido entre 0 y 255 codificado en binario
- ii. si el valor programado es **1 byte valor porc. (0%..100%)**, el formato estandarizado del objeto es **5.001 DPT_Scaling**, por lo tanto la dimensión del objeto es de 1 byte y el mando que envía es un valor de porcentaje incluido entre 0% y 100%

➤ 11.2.2 Can.x - Valor 16 bit

Si el formato del objeto a enviar es **2 byte unsigned (0..255)** o **2 byte floating point**, los objetos visibles son los indicados en la fig. 11.3.

Número	Nombre	Función del Objeto	longitud	C	R	W	T	U	Tipo de Datos	Prioridad
24	Can.5 - Valor 16 bit	Envío valor	2 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
28	Can.6 - Valor 16 bit	Envío valor	2 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
32	Can.7 - Valor 16 bit	Envío valor	2 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)
36	Can.8 - Valor 16 bit	Envío valor	2 Byte	C	R	-	T	-		Baja (Auto)

fig. 11.3

Por medio de estos objetos de comunicación el dispositivo envía en el bus los telegramas después de un mando de envío valor (acción 1 o acción 2) recibido por los dispositivos de mando RF asociados al genérico canal x.

A cada canal, se le asocian objetos de comunicación propios e independientes de los demás.

Los indicadores habilitados son C (comunicación), R (lectura del bus) y T (transmisión).

El formato estandarizado del objeto depende a su vez de la programación de la opción **Formato objeto a enviar:**

- i. si el valor programado es **2 byte unsigned (0..65535)**, el formato estandarizado del objeto es **7.001 DPT_Value_2_Ucount**, por lo tanto la dimensión del objeto es de 2 byte y los mandos que ese envía son *envío valor acción 1/acción 2*.
- ii. si el valor programado es **2 byte floating point**, el formato estandarizado del objeto es **9.001 DPT_Value_Temp**, por lo tanto la dimensión del objeto es de 2 byte y los mandos que ese envía son *envío valor acción 1/acción 2*.

GEWISS - MATERIALE ELETTRICO

SAT



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



+39 035 946 260
24 ore al giorno



SAT on line
gewiss@gewiss.com