

Manuale tecnico

Attuatore comando motore 1 canale 8A Easy



GW 10767 - GW 12767 - GW 14767

Sommario

1	Introduzione	3
2	Applicazione.....	3
2.1	Limiti delle associazioni.....	3
2.2	Priorità dei comandi ricevuti.....	3
3	Menù <i>“Impostazioni”</i>	4
3.1	Parametri.....	4
3.2	Oggetti di comunicazione.....	5
4	Menù <i>“Gestione allarmi”</i>	7
4.1	Parametri.....	7
4.2	Oggetti di comunicazione.....	8
5	Menù <i>“Esecuzione comandi prioritari”</i>	10
5.1	Parametri.....	10
5.2	Oggetti di comunicazione.....	11
6	Menù <i>“Gestione scenari”</i>	12
6.1	Parametri.....	12
6.2	Oggetti di comunicazione.....	13

1 Introduzione

Questo manuale descrive le funzioni del dispositivo “Attuatore comando motore 1 ch. 8A Easy” (GW10767, GW12767, GW14767) e come queste vengono impostate e configurate tramite il software di configurazione ETS.

2 Applicazione

L'attuatore comando motore viene utilizzato per pilotare motori di tapparelle e veneziane attraverso un relè da 8 A. L'apparecchio dispone di 1 canale che in uscita presenta un contatto in scambio a cui sono collegati due morsetti, uno per controllare la movimentazione in salita della tapparella/veneziana e l'altro per la movimentazione in discesa. Oltre al relè che gestisce la marcia del motore, vi è un relè in serie al primo sulla linea che porta alimentazione e che gestisce il carico in modo che sia possibile interrompere l'alimentazione per fermare la marcia del motore e che vi sia un interblocco hardware che impedisca ai due contatti di essere entrambi alimentati, evitando così di danneggiare il motore ad essi collegato. Il dispositivo è dotato di 2 pulsanti frontali per l'azionamento locale del motore, 2 led bicolore con funzione di localizzazione notturna (giallo ambra) e segnalazione movimentazione carico in corso (verde).

L'attuatore comando motore è in grado di gestire l'attuazione conseguente alla ricezione di comandi di allarme (vento, pioggia o entrambe), prioritari e di scenario. Il dispositivo invia informazioni sullo stato dei relè (ON = contatto chiuso, OFF = contatto aperto) all'accensione, alla ricezione di un comando e all'azionamento manuale.

Sul retro del dispositivo sono presenti un pulsante e un led rosso di programmazione indirizzo fisico; è importante ricordare che il dispositivo va configurato con la tapparella/veneziana tutta su.

Attenzione: dopo ogni configurazione del dispositivo con ETS si ricorda di impostare il tempo di corsa e movimentazione della tapparella (per la procedura vedere il relativo manuale tecnico o il foglio istruzioni allegato al prodotto).

2.1 Limiti delle associazioni

Numero massimo di indirizzi di gruppo: 140
 Numero massimo di associazioni: 140

Ciò significa che è possibile definire al massimo 140 indirizzi di gruppo e realizzare al massimo 140 associazioni tra oggetti di comunicazione ed indirizzi di gruppo.

2.2 Priorità dei comandi ricevuti

Lo stato del relè dell'attuatore che gestisce la marcia del motore dipende dagli oggetti di comunicazione attivati ed anche da eventuali rilevazioni di mancanza di alimentazione bus e del suo ripristino. Per tutte le modalità previste dalla versione Easy del dispositivo si veda la tabella che segue per l'ordine prioritario di esecuzione dei comandi ricevuti o degli stati rilevati.

Priorità	Oggetto
Massima	Stato relè su caduta tensione bus Oggetto Comando Prioritario Oggetti Allarme
Minima	Stato relè su ritorno tensione bus Oggetto Movimento/Scenario/Arresto

Se la tensione del bus scende sotto i 18 V DC per più di 1,5 ms viene interrotta l'eventuale movimentazione della tapparella o veneziana. Al ripristino della tensione del bus, la tapparella o veneziana rimane ferma fino ad un nuovo comando di movimentazione. Queste condizioni, nell'attuale versione Easy del prodotto, sono fisse e non modificabili.

3 Menù “Impostazioni”

Nel menù **Impostazioni**, oltre al parametro che permette di selezionare la modalità di programmazione scelta tra ETS (modalità “System”) e Easy tramite l’Easy controller software (Kit GW90837, Kit GW90838, GW90840) sono presenti i parametri che permettono di configurare il funzionamento del dispositivo a seconda delle utenze desiderate (si veda la fig. 3.1).

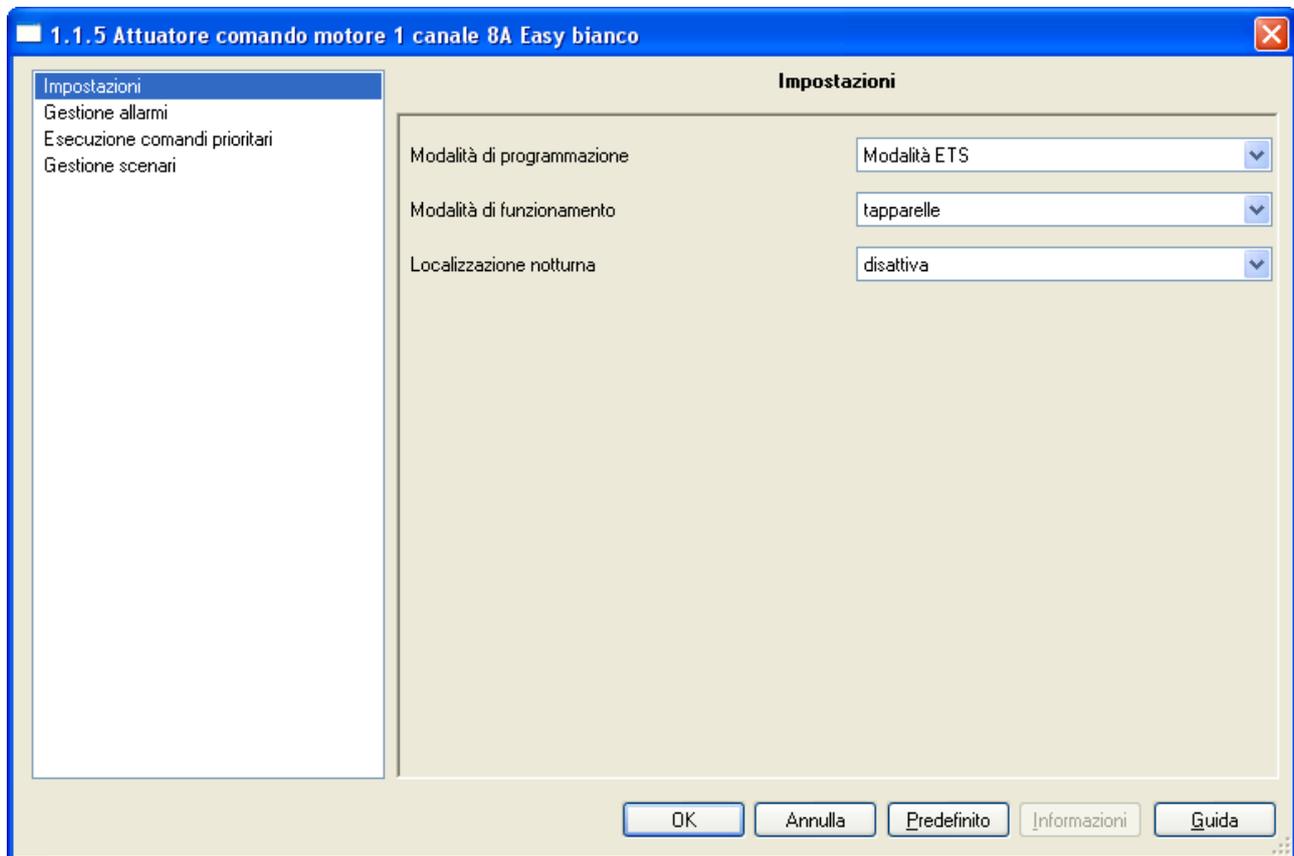


Fig. 3.1

3.1 Parametri

➤ 3.1.1 Modalità di programmazione

Determina la modalità di programmazione del dispositivo:

- **Modalità ETS**

Questa opzione deve essere selezionata se il dispositivo viene configurato con ETS (“System Mode”).

- **Modalità Easy**

Questa opzione deve essere selezionata se si vuole configurare il dispositivo con l’Easy controller software. Nel caso in cui il dispositivo sia stato precedentemente configurato con ETS e lo si vuole inserire in un progetto Easy occorre scaricare il programma applicativo tramite ETS con questo parametro selezionato in “Modalità Easy” per permettere all’Easy controller software di poterlo configurare successivamente.

➤ 3.1.2 Modalità di funzionamento

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

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

➤ 3.1.3 Localizzazione notturna

Permette attivare/disattivare la funzione di localizzazione dei 2 led frontali di colore giallo ambra; i valori impostabili sono:

- **disattiva**
I led frontali del dispositivo di colore giallo ambra non saranno mai in funzione per la localizzazione notturna.
- **attiva**
I led frontali del dispositivo di colore giallo ambra saranno in funzione quando non è in corso nessun tipo di movimentazione; in questo caso le spie frontali saranno retroilluminate dai led giallo ambra indicando sia che non c'è in atto nessun movimento sia, in caso di scarsa luminosità dell'ambiente, la localizzazione del dispositivo nell'ambiente stesso.
In caso di movimento verrà acceso il led verde in corrispondenza della direzione del movimento ed in tal caso il led ambra, anche se attivato, viene spento.

3.2 Oggetti di comunicazione

Il menù **Impostazioni** permette di impostare i parametri che definiscono il normale funzionamento del dispositivo adibito al controllo tapparelle o veneziane; gli oggetti di comunicazione abilitati sono quelli riportati in fig. 3.2 (ad esempio in caso di controllo tapparelle).

Numero	Nome	Funzione oggetto	Lunghezza	C	R	W	T	U	Tipo dati	Priorità
0	Movimento	Su/Giù	1 bit	C	-	W	-	-	1 bit DPT_UpDown	Basso
1	Arresto	Stop	1 bit	C	-	W	-	-	1 bit DPT_Step	Basso
6	Segnalazione movimento	Salita/Discesa	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_UpDown	Basso

Fig. 3.2

➤ 3.2.1 Movimento

Permette di abbassare/alzare la tapparella/veneziana tramite comando bus. Quando il dispositivo riceve un telegramma su questo oggetto di comunicazione, esso in base al comando ricevuto provvede ad alimentare il contatto associato al movimento richiesto.

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

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

➤ 3.2.2 Arresto

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

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

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

➤ 3.2.3 Arresto/Regolazione lamelle

Se la **Modalità di funzionamento** selezionata è **Veneziane** questo oggetto prende il nome di **Arresto/Regolazione lamelle** e permette di fermare il movimento della veneziana, qualsiasi esso sia, e di regolare step by step l'inclinazione delle lamelle (vedasi fig. 3.3). Quando il dispositivo riceve un telegramma su questo oggetto di comunicazione e se la tapparella è in movimento, provvede immediatamente a fermare il movimento stesso, indipendentemente dal valore ricevuto, mentre, se la veneziana è ferma, provvede a regolare in apertura/chiusura le lamelle in base al comando ricevuto.

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

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

Numero	Nome	Funzione oggetto	Lunghezza	C	R	W	T	U	Tipo dati	Priorità
0	Movimento	Su/Giù	1 bit	C	-	W	-	-	1 bit DPT_UpDown	Basso
1	Arresto/Regolazione lamelle	Stop/Step	1 bit	C	-	W	-	-	1 bit DPT_Step	Basso
6	Segnalazione movimento	Salita/Discesa	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_UpDown	Basso

Fig. 3.3

➤ 3.2.4 Segnalazione movimento

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

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

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

4 Menù “Gestione allarmi”

Nel menù **Gestione allarmi** sono presenti i parametri che permettono di configurare la gestione di segnalazioni di allarme provenienti da sensori di vento o pioggia (o entrambe) e la posizione nella quale si vuole comandare il motore della tapparella o veneziana in caso di ricezione dell'oggetto di comunicazione relativo (vedasi fig. 4.1).

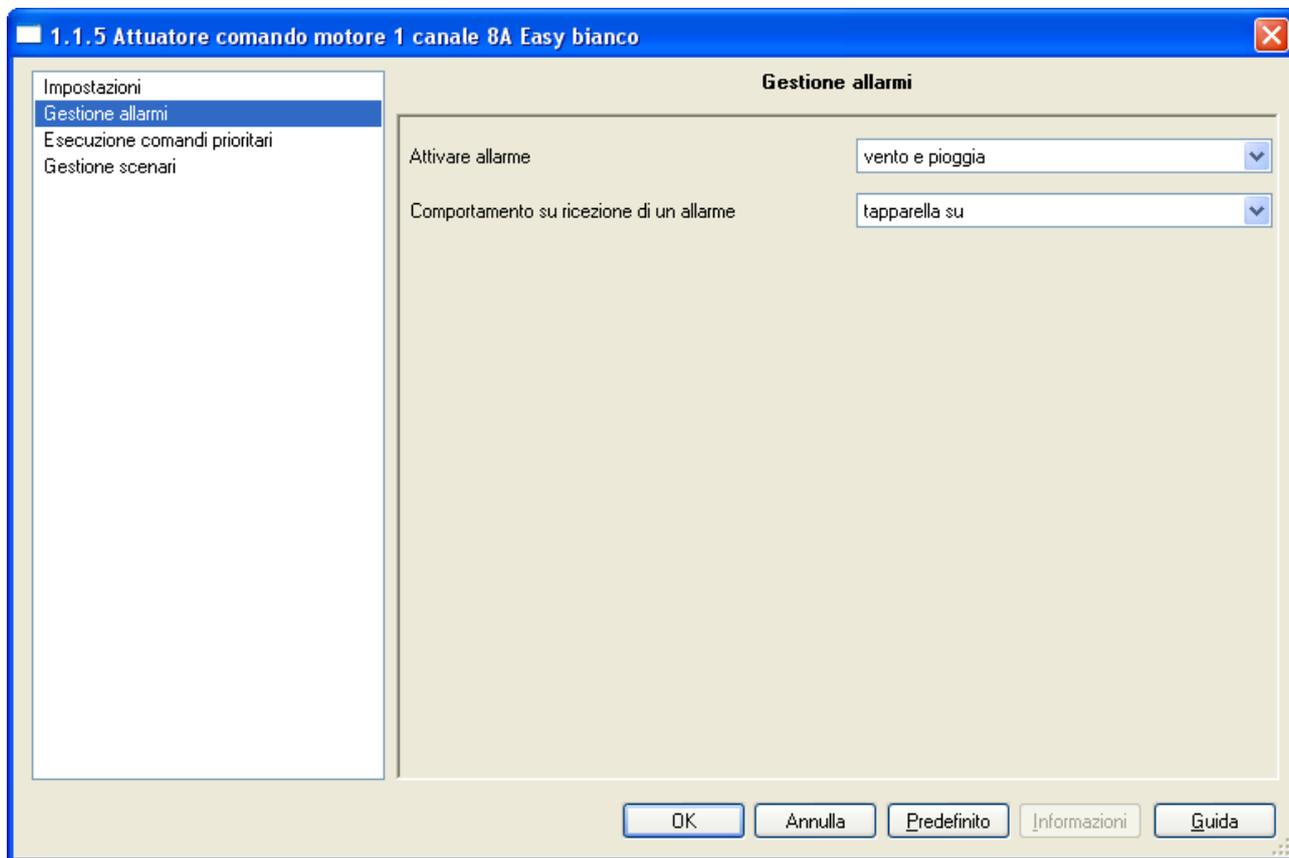


Fig. 4.1

4.1 Parametri

➤ 4.1.1 Attivare allarme

Permette di abilitare la gestione delle segnalazioni di allarme ricevute da un sensore vento, pioggia o da entrambi. In base alla selezione viene reso visibile l'apposito oggetto di comunicazione che permette al dispositivo di ricevere l'allarme via bus da un sensore remoto.

In tutti i casi, in caso di ricezione di un allarme, la tapparella si porterà nella posizione specificata con il parametro successivo **Comportamento su ricezione di un allarme**.

I valori impostabili sono:

- **nessuno**
Non viene gestito nessun allarme.
- **vento**
Viene reso visibile l'oggetto di ingresso **Allarme vento** che dovrà essere indirizzato con un oggetto analogo di segnalazione proveniente da un sensore vento remoto.
- **pioggia**
Viene reso visibile l'oggetto di ingresso **Allarme pioggia** che dovrà essere indirizzato con un oggetto analogo di segnalazione proveniente da un sensore pioggia remoto.

- **vento e pioggia**

Viengono resi visibili entrambe gli oggetti di ingresso **Allarme vento** e **Allarme pioggia** che dovranno essere indirizzati con oggetti dello stesso tipo di segnalazione proveniente da un sensore pioggia e vento remoti.

➤ **4.1.2 Comportamento su ricezione di un allarme**

Permette di impostare la condizione in cui il dispositivo deve portare la tapparella/veneziana alla ricezione di un allarme.

Come ulteriore sicurezza, se l'attuatore non riceve per più di 30 minuti un messaggio di "allarme assente" da parte del sensore interpreta questa mancanza come un guasto e, di conseguenza, porta la tapparella nella posizione di sicurezza prestabilita. Lo stato di allarme perdura finché l'attuatore non riceve un messaggio di "allarme assente". Al termine dell'allarme l'attuatore riporta la tapparella nella posizione iniziale (o esegue l'ultimo comando ricevuto, se durante la fase di allarme ha ricevuto dei comandi).

i valori impostabili sono:

- **tapparella su**

Alla ricezione di un allarme il dispositivo esegue immediatamente una movimentazione in salita della tapparella/veneziana fino a fine corsa; nel caso la tapparella fosse già in condizione tutta alzata, il dispositivo non esegue nessun azione.

- **tapparella giù**

Alla ricezione di un allarme il dispositivo esegue immediatamente una movimentazione in discesa della tapparella/veneziana fino a fine corsa; nel caso la tapparella fosse già in condizione tutta abbassata, il dispositivo non esegue nessun azione.

- **ignora allarme**

In caso di ricezione di un allarme via bus il dispositivo non esegue alcuna azione.

4.2 Oggetti di comunicazione

Il menù **Gestione allarmi** abilita gli oggetti di ricezione degli allarmi in base a quanto selezionato nel parametro **Attivare allarme**. In caso si sia abilitato l'allarme vento, viene reso visibile l'oggetto **Allarme vento**; se si abilita il controllo dell'allarme pioggia viene reso visibile l'oggetto **Allarme pioggia**; se si abilitano entrambi gli allarmi i due oggetti vengono resi disponibili contemporaneamente.

In fig. 4.2. sono visualizzati entrambi gli oggetti di comunicazione adibiti alla gestione dei due allarmi.

Numero	Nome	Funzione oggetto	Lunghezza	C	R	W	T	U	Tipo dati	Priorità
0	Movimento	Su/Giù	1 bit	C	-	W	-	-	1 bit DPT_UpDown	Basso
1	Arresto/Regolazione lamelle	Stop/Step	1 bit	C	-	W	-	-	1 bit DPT_Step	Basso
3	Allarme vento	Ingresso allarme	1 bit	C	-	W	-	-	1 bit DPT_Alarm	Basso
4	Allarme pioggia	Ingresso allarme	1 bit	C	-	W	-	-	1 bit DPT_Alarm	Basso
6	Segnalazione movimento	Salita/Discesa	1 bit	C	R	-	T	-	1 bit DPT_UpDown	Basso

Fig. 4.2

➤ 4.2.1 Allarme vento

Tramite questo oggetto di comunicazione il dispositivo è in grado di ricevere dal bus lo stato di allarme da un sensore vento.

Alla ricezione di questo oggetto con valore 1 (*Allarme*) il dispositivo porta la tapparella nella posizione specificata dal parametro **Comportamento su ricezione di un allarme**.

Lo stato di allarme perdura finché il dispositivo non riceve, tramite questo oggetto, un messaggio di allarme assente (valore 0).

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

Il formato dell'oggetto è standardizzato ed è *1.005 DPT_Alarm*, la dimensione dell'oggetto è di *1 bit* e i comandi che esso riceve sono *stato allarme attivo/disattivo*.

➤ 4.2.2 Allarme pioggia

Tramite questo oggetto di comunicazione il dispositivo è in grado di ricevere dal bus lo stato di allarme da un sensore pioggia.

Alla ricezione di questo oggetto con valore 1 (*Allarme*) il dispositivo porta la tapparella nella posizione specificata dal parametro **Comportamento su ricezione di un allarme**.

Lo stato di allarme perdura finché il dispositivo non riceve, tramite questo oggetto, un messaggio di allarme assente (valore 0).

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

Il formato dell'oggetto è standardizzato ed è *1.005 DPT_Alarm*, la dimensione dell'oggetto è di *1 bit* e i comandi che esso riceve sono *stato allarme attivo/disattivo*.

5 Menù “Esecuzione comandi prioritari”

Nel menù **Esecuzione dei comandi prioritari** vi è un solo parametro che permette di gestire la ricezione di un eventuale comando prioritario proveniente via bus da un comando o sensore remoto (si veda la fig. 5.1) tramite l'apposito oggetto di comunicazione a 2 bit **Comando prioritario**.

Alla ricezione di un comando che ordina la forzatura in una certa posizione (su o giù), il dispositivo porta la tapparella nella posizione comandata (la scelta della posizione in caso di comando prioritario si effettua normalmente nel programma di configurazione ETS del dispositivo di comando).

Finché non viene revocato il comando prioritario, l'attuatore ignora tutti gli altri comandi ricevuti, compresi quelli di allarme pioggia e vento. Alla revoca del comando prioritario l'attuatore riporta la tapparella nella posizione iniziale (o esegue l'ultimo comando ricevuto, se durante il comando prioritario ha ricevuto dei comandi).

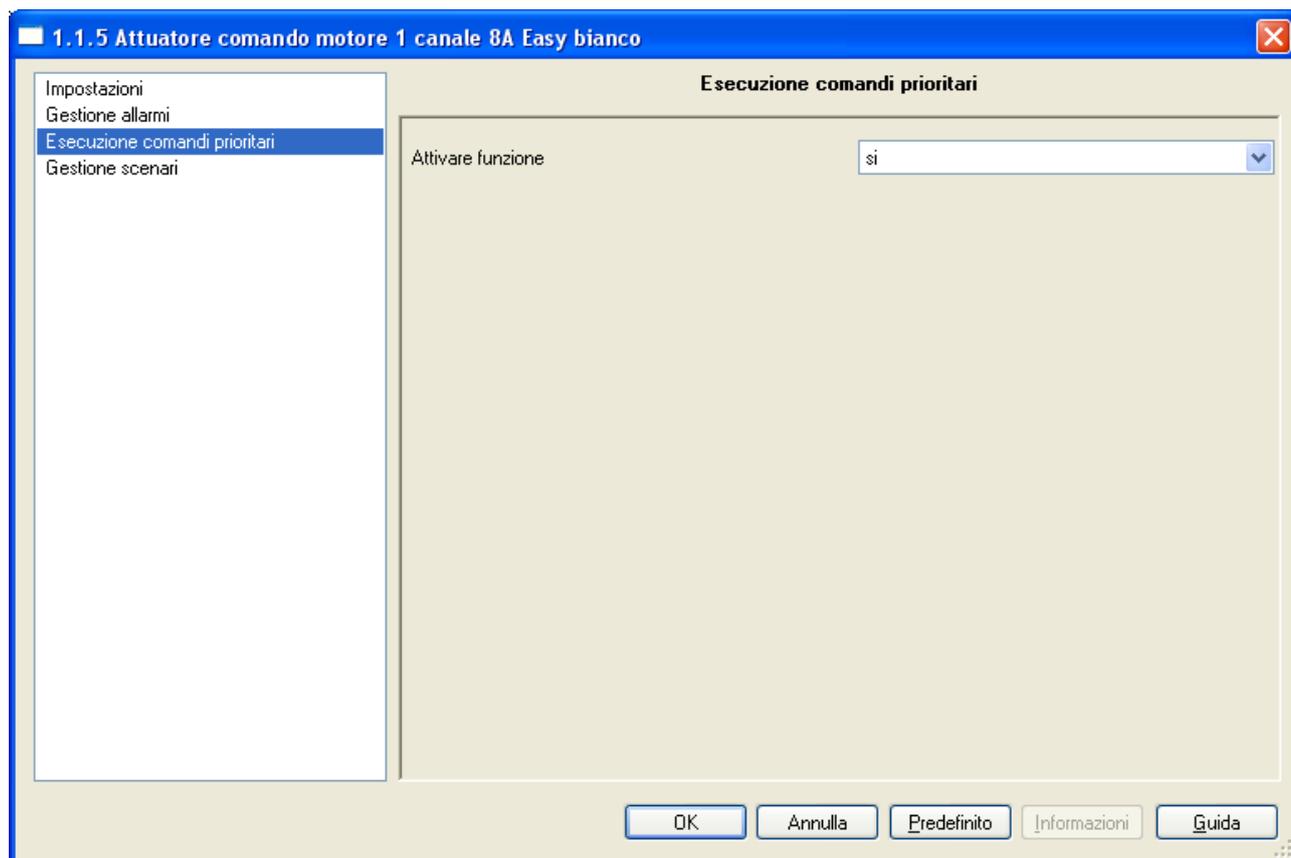


Fig. 5.1

5.1 Parametri

➤ 5.1.1 Attivare funzione

Permette di abilitare la gestione dei comandi prioritari attraverso l'oggetto di comunicazione da 2 bit **Comando prioritario**. I valori impostabili sono:

- **no**
Non viene gestito il comando prioritario.
- **si**
Viene reso visibile l'oggetto di ingresso **Comando prioritario** che dovrà essere indirizzato con un oggetto analogo di forzatura (su o giù) proveniente da un comando, un sensore remoto o da una unità di visualizzazione e controllo.

5.2 Oggetti di comunicazione

Il menù **Esecuzione comandi prioritari** abilita, tramite il parametro **Attivare funzione**, l'oggetto di ingresso **Comando prioritario** che permette di comandare all'attuatore una posizione di forzatura (in tal caso tapparella SU o GIU').

La posizione di forzatura (su o giù) è contenuta come valore nell'oggetto stesso e può essere selezionata nel programma di configurazione del comando o dell'unità di controllo che invia questo telegramma.

In fig. 5.2. si visualizza l'oggetto abilitato da questa funzione.

Numero	Nome	Funzione oggetto	Lunghezza	C	R	W	T	U	Tipo dati	Priorità
2	Comando prioritario	Forzatura su/giù	2 bit	C	-	W	-	-		Basso

Fig. 5.2

➤ 5.2.1 Comando prioritario

Tramite questo oggetto di comunicazione il dispositivo è in grado di ricevere dal bus i comandi di attiva forzatura SU, attiva forzatura GIU' e disattiva forzatura.

Quanto è in forzatura il dispositivo ignora tutti gli altri comandi (allarmi vento o pioggia inclusi) sino alla ricezione di questo oggetto contenente il messaggio di disabilitazione della forzatura.

Alla ricezione dello stesso oggetto con comando di disabilitazione forzatura il dispositivo riporta la tapparella nella posizione precedente la forzatura oppure esegue l'ultimo comando ricevuto nel periodo di tempo durante il quale la forzatura è attiva.

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

Il formato standardizzato dell'oggetto è `2.001 DPT_Switch_Control`, per cui la dimensione dell'oggetto è di 2 bit e il comando che esso riceve è *forzatura abilitata su/giù*, *forzatura disabilitata*.

6 Menù “Gestione scenari”

Nel menù **Gestione scenari** è presente il solo parametro che permette di abilitare la gestione da parte del dispositivo degli scenari (si veda la fig. 6.1).

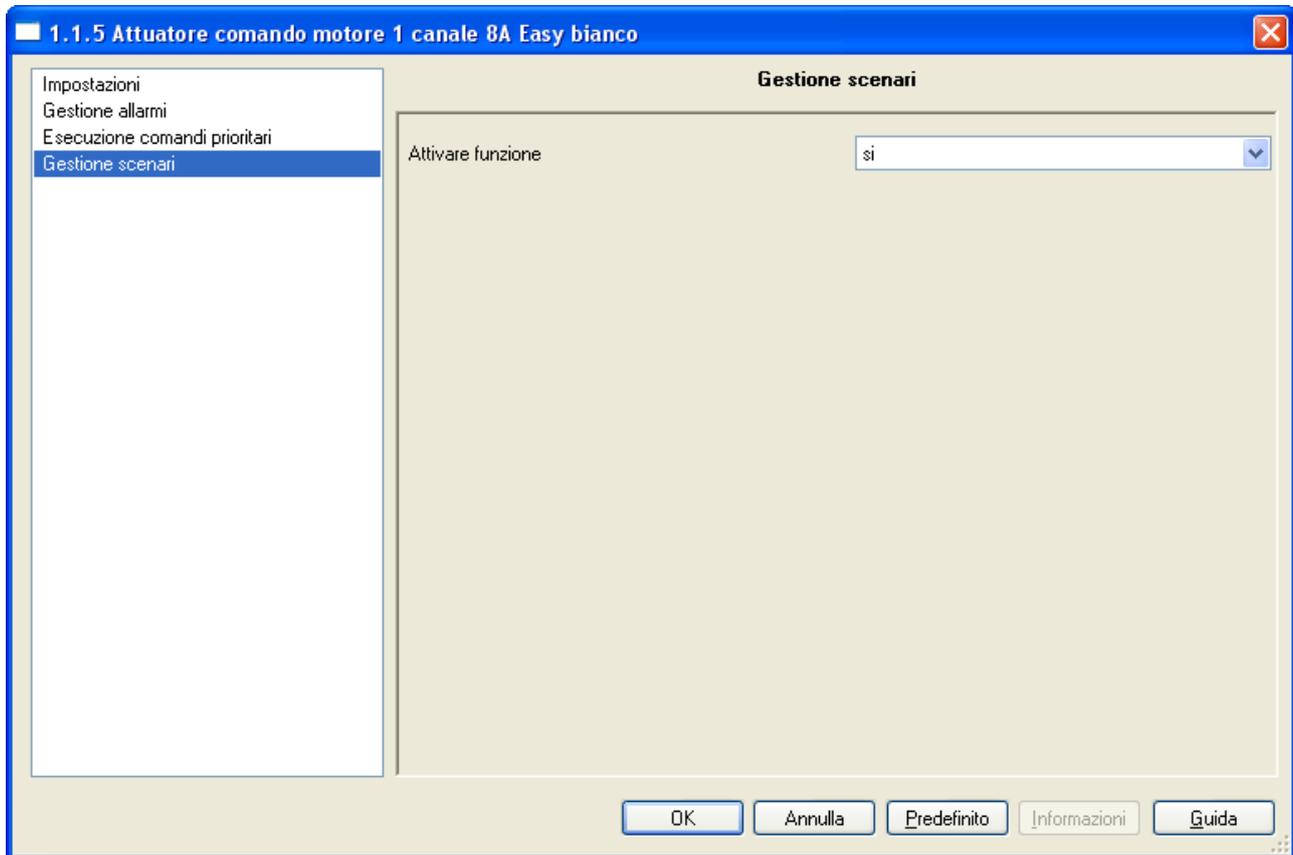


Fig. 6.1

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

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

La procedura di memorizzazione di uno scenario prevede che si posizioni la tapparella nella posizione desiderata prima di inviare dal dispositivo preposto (es: da un pulsante o da un pannello di visualizzazione e controllo) il comando di memorizzazione di uno scenario. Alla ricezione dell'oggetto **Scenario** l'attuatore comando motore memorizzerà la posizione corrente della tapparella (o veneziana) per poi riproporla all'atto della attivazione o richiamo dello scenario stesso.

6.1 Parametri

➤ 6.1.1 Attivare funzione

Permette di abilitare la gestione degli scenari attraverso l'oggetto di comunicazione da 1 byte **Scenario**. I valori impostabili sono:

- **no**
Non vengono gestiti gli scenari.
- **si**
Viene reso visibile l'oggetto di ingresso **Scenario** che dovrà essere indirizzato con un analogo oggetto proveniente da un pulsante o da un altro dispositivo adibito allo scopo.

6.2 Oggetti di comunicazione

La voce **Attivare funzione** del menù **Gestione scenari**, se abilitata, rende visibile l'oggetto di comunicazione riportato in fig. 6.2.

Numero	Nome	Funzione oggetto	Lunghezza	C	R	W	T	U	Tipo dati	Priorità
5	Scenario	Esegui/Apprendi	1 Byte	C	-	W	-	-		Basso

Fig. 6.2

➤ 6.2.1 Scenario

Tramite questo oggetto di comunicazione il dispositivo è in grado di ricevere dal bus i comandi di esecuzione e memorizzazione degli scenari.

Il numero di scenario viene specificato nel dispositivo di comando.

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

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

Codice 70133657

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