

Attuatore comando motore 1 canale 8A



GW 10 797

GW 12 797

GW 14 797

Manuale Tecnico

Sommario

| | | |
|-----|-----------------------------------|----|
| 1 | Introduzione | 3 |
| 2 | Applicazione | 4 |
| 2.1 | Limiti delle associazioni | 4 |
| 2.2 | Schema a blocchi | 4 |
| 3 | Menù "Generale" | 6 |
| 3.1 | Parametri | 6 |
| 3.2 | Oggetti di comunicazione | 12 |
| 4 | Menù "Movimenti automatici" | 14 |
| 4.1 | Parametri | 14 |
| 4.2 | Oggetti di comunicazione | 15 |
| 5 | Menù "Blocco" | 16 |
| 5.1 | Parametri | 16 |
| 5.2 | Oggetti di comunicazione | 17 |
| 6 | Menù "Allarmi" | 18 |
| 6.1 | Parametri | 18 |
| 6.2 | Oggetti di comunicazione | 20 |
| 7 | Menù "Scenari" | 21 |
| 7.1 | Parametri | 22 |
| 7.2 | Oggetti di comunicazione | 22 |

1 Introduzione

Questo manuale descrive le funzioni del dispositivo GW1x797 “Attuatore comando motore 1 ch. 8A” e come queste vengono impostate e configurate tramite il software di configurazione ETS.

2 Applicazione

L'attuatore comando motore GW 1x797 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 al relè 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, danneggiando così 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).

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.

2.1 Limiti delle associazioni

Il numero massimo di associazioni logiche che il dispositivo è in grado di memorizzare è 140; ciò significa che il numero massimo di collegamenti logici tra oggetti di comunicazione e indirizzi di gruppo è 140.

Il numero massimo di indirizzi di gruppo che il dispositivo è in grado di memorizzare è 140; ciò significa che è possibile associare gli oggetti di comunicazione al massimo a 140 indirizzi di gruppo.

2.2 Schema a blocchi

Lo stato del relè dell'attuatore che gestisce la marcia del motore dipende dagli oggetti di comunicazione attivati. Per tutte le modalità previste, l'oggetto Blocco ha la priorità massima. Seguono in ordine di priorità, l'oggetto Comando Prioritario, l'oggetto Sicurezza ed infine gli oggetti Commutazione, Scenario, Logico (si veda la fig. 2.1).

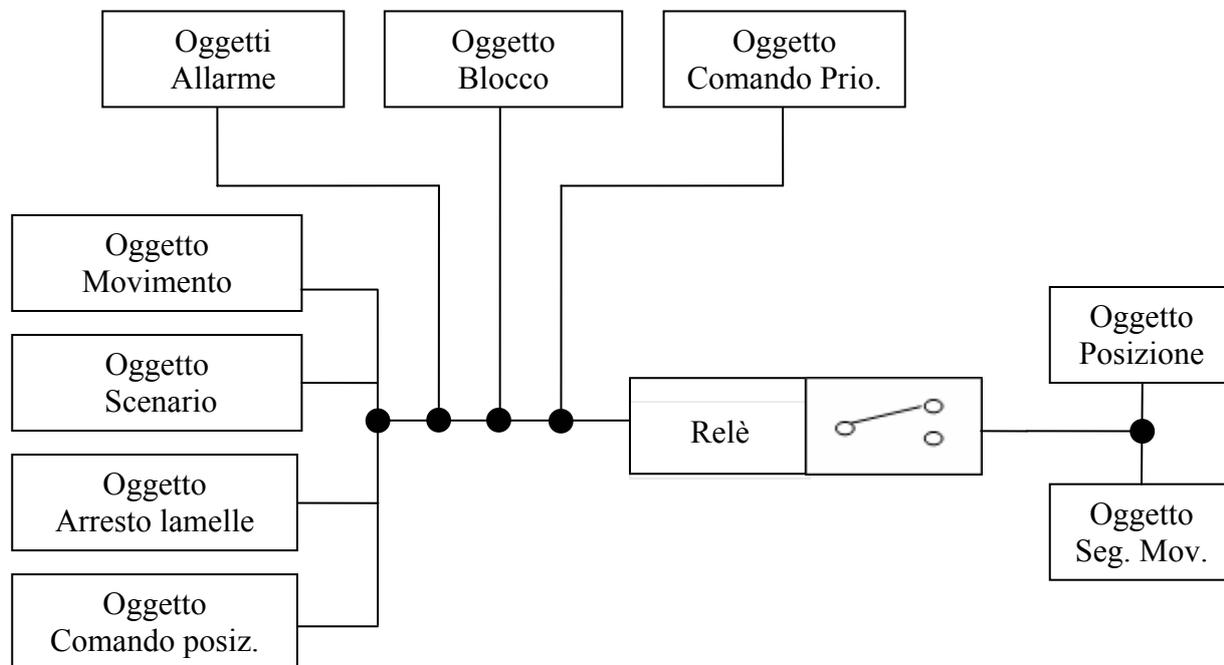


Fig. 2.1

L'attivazione del relè viene influenzata anche da parametri che ne determinano lo stato quando la tensione sul bus cade sotto una certa soglia oppure quando il dispositivo viene acceso o riavviato. La tabella seguente riassume le priorità descritte.

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

Lo stato relè su caduta tensione bus è riferito al primo relè, ossia quello che alimenta il secondo relè che gestisce il carico; questo stato è definito e non è modificabile e consiste nell'apertura del contatto del relè, interrompendo la linea di alimentazione che conduce al carico.

3 Menù “Generale”

Nel menù **Generale** sono presenti i parametri che permettono di configurare il funzionamento del dispositivo a seconda delle utenze desiderate (si veda la fig. 3.1).

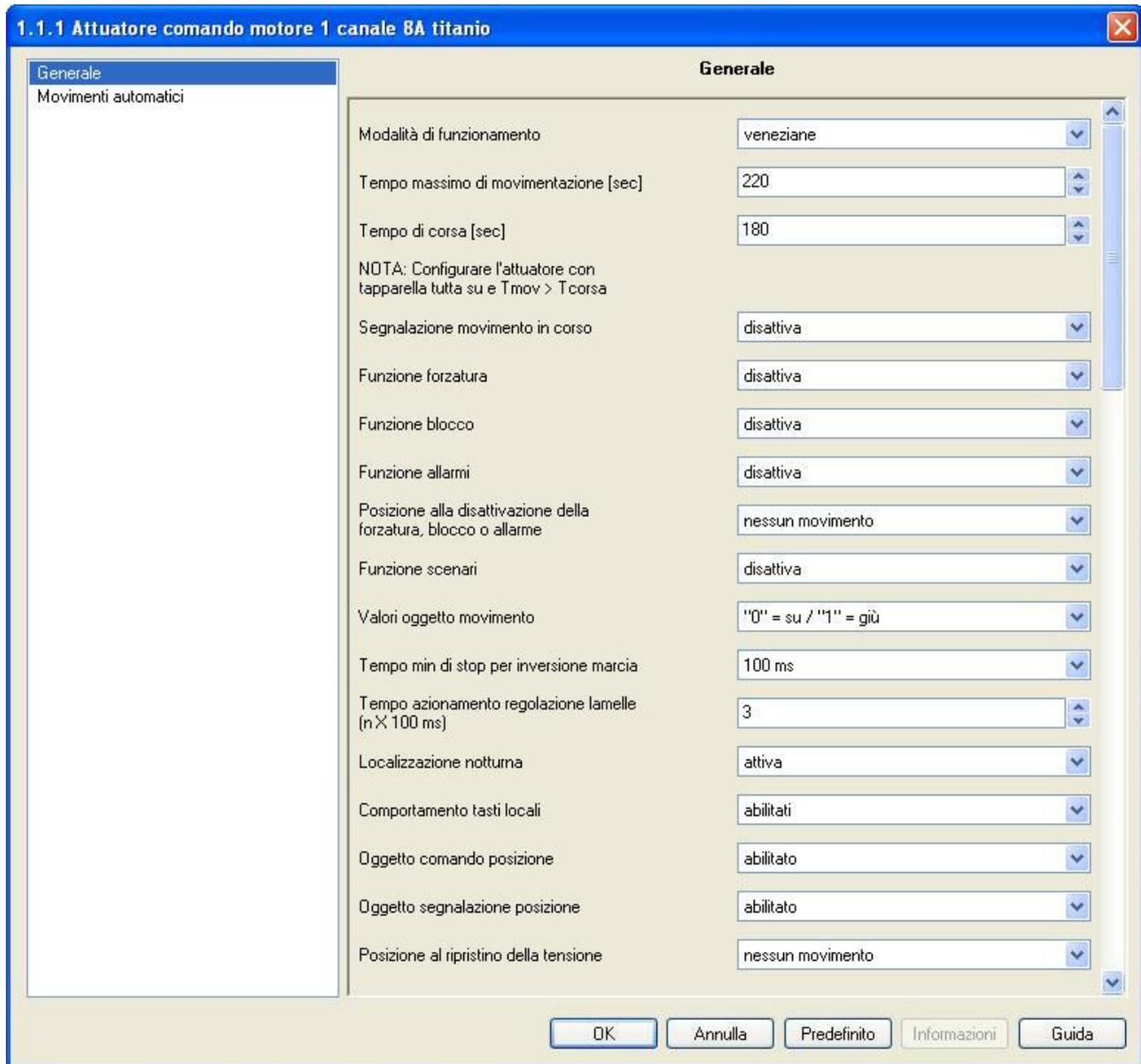


Fig. 3.1

3.1 Parametri

➤ 3.1.1 Modalità di 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.

Si rende visibile la voce **Tempo azionamento regolazione lamelle (n X 100 ms)** e il nuovo menù **Movimenti automatici** che verrà analizzato nel capitolo 4. Le altre voci sono comuni ad entrambe le modalità di funzionamento.

➤ **3.1.2 Tempo massimo di movimentazione [sec]**

Permette di impostare il periodo massimo in cui il dispositivo può alimentare il carico. I valori impostabili vanno da 0 (secondi) a 3000 (secondi).

Questo tempo è molto importante soprattutto perché con il passare degli anni i motori si possono usurare e i fine corsa si possono alterare; un giusto settaggio di questo valore garantisce in ogni caso che la tapparella/veneziana si possa abbassare/alzare completamente senza che si fermi prima di raggiungere il livello minimo/massimo.

Si consiglia di impostare un valore di circa il 10% superiore al tempo di corsa e in ogni caso maggiore del tempo di corsa stesso.

➤ **3.1.3 Tempo di corsa [sec]**

Permette di impostare il periodo di movimentazione (corsa) della tapparella/veneziana. I valori impostabili vanno da 0 (secondi) a 3000 (secondi).

Il valore di questo tempo indica la corsa della tapparella/veneziana, ossia il tempo necessario per alzare completamente la tapparella partendo dalla condizione completamente abbassata, nonché il tempo per abbassare completamente la tapparella partendo dalla condizione tutta alzata; è molto importante settare correttamente questo valore in quanto le posizioni intermedie della tapparella/veneziana vengono calcolate dal dispositivo sulla base del valore impostato alla voce in esame.

Questo tempo deve essere minore del valore impostato alla voce **Tempo massimo di movimentazione [sec]**.

➤ **3.1.4 Segnalazione movimento in corso**

Abilita la visione e l'utilizzo dell'oggetto **Segnalazione movimento** attraverso il quale il dispositivo segnala il tipo di movimento che sta attuando. I valori impostabili sono:

- **disattiva**

Il dispositivo non segnala il movimento che sta attuando; l'oggetto di comunicazione citato in precedenza non è quindi visibile.

- **attiva**

Il dispositivo segnala il movimento che sta attuando tramite l'oggetto di comunicazione citato in precedenza. Quando il dispositivo attuerà la movimentazione in salita, segnerà questo movimento sul bus tramite l'oggetto di comunicazione **Segnalazione movimento**; allo stesso modo farà in caso di movimentazione in discesa.

➤ **3.1.5 Funzione forzatura**

Permette di attivare la funzione rendendo visibile il relativo oggetto di comunicazione **Comando prioritario**.

La funzione forzatura permette, in base al comando ricevuto da bus, di forzare il dispositivo in una determinata condizione fino a quando non viene ricevuto un comando di disattivazione forzatura; qualsiasi comando venga ricevuto durante il periodo in cui la forzatura è attivata non viene eseguito dato che, come è possibile verificare nello schema a blocchi (paragrafo 2.2), esso ha priorità maggiore rispetto a qualsiasi altro comando bus. I valori impostabili sono:

- **disattiva**

La funzione forzatura non è attivabile e di conseguenza l'oggetto di comunicazione non è visibile.

- **attiva**

La funzione forzatura è attivabile tramite l'oggetto di comunicazione **Comando prioritario** ed è possibile attivarla tramite comando bus; in caso di attivazione, qualsiasi comando venga ricevuto da bus (blocco, allarme, comando di movimentazione) non viene eseguito fino a quando non viene ricevuto un comando di disattivazione forzatura.

È possibile forzare lo stato del contatto in scambio, nonché del carico comandato dall'attuatore, in base al comando ricevuto da bus che potrebbe essere: tapparella/veneziana forzata su (tutta aperta) oppure tapparella/veneziana forzata giù (tutta chiusa).

Qualora dovesse mancare la tensione bus mentre la funzione forzatura è attiva, al ripristino della tensione stessa il dispositivo tiene memoria del fatto che la funzione forzatura era attiva prima della caduta di tensione e riattiva automaticamente la funzione stessa, ponendo il carico nella condizione impostata dal precedente comando di attivazione forzatura.

Il comportamento del dispositivo al termine della forzatura viene definito alla voce **Posizione alla disattivazione della forzatura, blocco o allarme** (si veda **3.1.8**).

➤ **3.1.6 Funzione blocco**

Permette di attivare e configurare la funzione rendendo visibili il nuovo menù **Blocco** e il relativo oggetto di comunicazione **Blocco**.

La funzione blocco permette, una volta ricevuto il relativo comando di attivazione da bus, di bloccare il dispositivo in una determinata condizione fino a quando non viene ricevuto un comando di disattivazione blocco; qualsiasi comando venga ricevuto durante il periodo in cui il blocco è attivato (escluso un comando di attivazione forzatura) non viene eseguito dato che, come è possibile verificare nello schema a blocchi (paragrafo **2.2**), esso ha priorità maggiore rispetto a qualsiasi altro comando bus, eccezion fatta per il comando prioritario. I valori impostabili sono:

- **disattiva**

La funzione blocco non è attivabile e il menù **Blocco** e oggetto di comunicazione non sono visibili.

- **attiva**

La funzione blocco è attivabile tramite l'oggetto di comunicazione **Blocco** ed è possibile attivarla tramite comando bus; in caso di attivazione, qualsiasi comando venga ricevuto da bus (scenario, allarme, comando di movimentazione) non viene eseguito fino a quando non viene ricevuto un comando di disattivazione blocco.

Con questa impostazione è inoltre visibile il nuovo menù **Blocco** (si veda il capitolo **4**), in cui sono presenti le voci che permettono di configurare la funzione stessa.

➤ **3.1.7 Funzione allarmi**

Permette di attivare e configurare la funzione rendendo visibile il nuovo menù **Allarmi**.

La funzione allarmi permette al dispositivo di funzionare in condizioni normali fino a quando non si verificano determinate condizioni, impostabili, dopo le quali il dispositivo forza il suo stato in una determinata condizione; per disattivare la funzione allarmi, è necessario il ripristino delle condizioni normali di funzionamento. Qualsiasi comando venga ricevuto (escluso un comando di attivazione blocco e attivazione forzatura) durante il periodo in cui la funzione allarmi è attivata non viene eseguito dato che, come è possibile verificare nello schema a blocchi (paragrafo **2.2**), esso ha priorità maggiore rispetto a qualsiasi altro comando bus, eccezion fatta per il comando blocco e forzatura. I valori impostabili sono:

- **disattiva**

La funzione allarmi non è attivabile e il relativo menù **Allarmi** non è visibile.

- **attiva**

La funzione allarmi è attivabile tramite comando bus; in caso di attivazione, qualsiasi comando venga ricevuto da bus (scenario, comando di movimentazione) non viene eseguito fino a quando non viene ripristinata la condizione normale di funzionamento.

È inoltre visibile il nuovo menù **Allarmi** (si veda il capitolo **5**), in cui sono presenti le voci che permettono di configurare la funzione stessa e di abilitare gli oggetti di comunicazione che ne permettono l'utilizzo.

➤ **3.1.8 Posizione alla disattivazione della forzatura, blocco o allarme**

Permette di definire la condizione che il carico deve assumere ogni qualvolta venga disattivata la funzione blocco, la funzione forzatura e la funzione allarmi. I valori impostabili sono:

- **tapparella su**

Il dispositivo ogni volta che la funzione blocco, la funzione forzatura o la funzione allarmi vengono disabilitate, porta la tapparella/veneziana in posizione tutta alzata.

- **tapparella giù**

Il dispositivo ogni volta che la funzione blocco, la funzione forzatura o la funzione allarmi vengono disabilitate, porta la tapparella/veneziana in posizione tutta abbassata.

- **nessun movimento**

Il dispositivo ogni volta che la funzione blocco, la funzione forzatura o la funzione allarmi vengono disabilitate, lascia la tapparella/veneziana nella posizione determinata dalla funzione che era stata attivata.

- **ritorno in posizione precedente**

Il dispositivo ogni volta che la funzione blocco, la funzione forzatura o la funzione allarmi vengono disabilitate, riporta la tapparella/veneziana nella posizione in cui essa si trovava prima che la funzione venisse attivata.

- **segue ultimo comando / ritorno pos precedente**

Il dispositivo ogni volta che la funzione blocco, la funzione forzatura o la funzione allarmi vengono disabilitate, porta la tapparella/veneziana nella posizione determinata dall'ultimo comando ricevuto (scenario, movimento, comando posizione) mentre la funzione era attiva. Qualora non venga ricevuto nessun comando nel periodo in cui una delle funzioni prima citate è attiva, il dispositivo riporta la tapparella/veneziana nella posizione in cui essa si trovava prima che la funzione venisse attivata.

ATTENZIONE: Dato che le funzioni forzatura, blocco e allarmi sono indipendenti l'una dall'altra, nel caso in cui esse siano tutte attivate, il valore impostato alla voce **Posizione alla disattivazione della forzatura, blocco o allarme** diventa effettivamente operativo solo quando tutte le funzioni vengono disabilitate; ciò significa che, supponendo che la funzione forzatura e la funzione blocco siano entrambe attive, alla disattivazione della funzione forzatura il carico verrà portato nella condizione dettata dalla funzione blocco ancora attiva e solo quando anche quest'ultima viene disattivata la posizione della tapparella/veneziana dipenderà dal valore impostato alla voce **Posizione alla disattivazione della forzatura, blocco o allarme**.

➤ 3.1.9 Funzione scenari

Permette di attivare e configurare la funzione rendendo visibili il nuovo menù **Scenari** e il relativo oggetto di comunicazione **Scenario**.

La funzione scenari permette di impartire al dispositivo due possibili comandi:

- esecuzione scenario, ossia un comando di portarsi in una condizione determinata
- apprendimento scenario, ossia un comando di memorizzazione dello stato attuale (nell'istante in cui viene ricevuto il comando) del contatto in scambio, per poi riprodurlo una volta ricevuto il comando di esecuzione

Questa funzione mette a disposizione 8 scenari, per cui il dispositivo può memorizzare/riprodurre 8 condizioni differenti della posizione del carico. I valori impostabili sono:

- **disattiva**

La funzione scenari non è attivabile e il relativo menù **Scenari** e oggetto di comunicazione non sono visibili.

- **attiva**

La funzione scenari è attiva ed è gestibile tramite l'oggetto di comunicazione **Scenario**

È inoltre visibile il nuovo menù **Scenari** che verrà analizzato nel capitolo 7, in cui sono presenti le voci che permettono di configurare la funzione stessa.

➤ 3.1.10 Valori oggetto movimento

Permette di definire a quale comando è associato il movimento di salita e a quale quello di discesa e la regolazione in apertura e in chiusura delle lamelle, se la modalità lo permette. I valori impostabili sono:

- **"0" = su / "1" = giù**

Quando viene ricevuto dal bus un telegramma sull'oggetto di comunicazione **Movimento** con valore logico "0", il dispositivo lo interpreta come comando di salita; viceversa quando il bit ha valore logico "1" il dispositivo lo interpreta come comando di discesa. Qualora la modalità di funzionamento fosse

veneziane, quando viene ricevuto dal bus un telegramma sull'oggetto di comunicazione **Arresto/Regolazione lamelle** con valore logico "0", il dispositivo lo interpreta come comando di apertura lamelle; viceversa quando il bit ha valore logico "1" il dispositivo lo interpreta come comando di chiusura lamelle. Questo tipo di configurazione è anche quella definita dallo standard KONNEX.

- **"1" = su / "0" =giù**

Quando viene ricevuto dal bus un telegramma sull'oggetto di comunicazione **Movimento** con valore logico "1", il dispositivo lo interpreta come comando di salita; viceversa quando il bit ha valore logico "0" il dispositivo lo interpreta come comando di discesa. Qualora la modalità di funzionamento fosse **veneziane**, quando viene ricevuto dal bus un telegramma sull'oggetto di comunicazione **Arresto/Regolazione lamelle** con valore logico "1", il dispositivo lo interpreta come comando di apertura lamelle; viceversa quando il bit ha valore logico "0" il dispositivo lo interpreta come comando di chiusura lamelle.

➤ **3.1.11 Tempo min di stop per inversione marcia**

Permette di definire il periodo minimo di tempo che deve intercorrere tra un movimento in un senso e l'altro del carico. I valori impostabili sono visualizzati nel menù a tendina (in un intervallo tra 100 ms e 5 secondi).

Il valore impostato a questa voce va impostato in base al tipo di carico che viene utilizzato; vi sono infatti tendaggi motorizzati che richiedono un tempo minimo di inversione di marcia, ossia un tempo minimo tra l'alimentazione del contatto di salita e quello di discesa, che deve essere garantito per non creare danni al motore stesso. In questo caso il dispositivo, qualora riceva un comando di movimentazione carico inverso rispetto al movimento in atto, arresta il movimento disalimentando il contatto e trascorso un periodo di tempo pari al valore impostato alla voce in esame, alimenta l'altro contatto per eseguire l'inversione di marcia richiesta.

➤ **3.1.12 Tempo azionamento regolazione lamelle (n X 100 ms)**

Permette di definire il fattore moltiplicativo della base dei tempi (100 millisecondi) il cui prodotto costituisce il periodo di alimentazione del motore quando viene eseguito un comando di regolazione lamelle. I valori impostabili vanno da 1 a 120.

Ciò significa che, prendendo in considerazione per esempio il valore di default 3, ogniqualvolta viene ricevuto dal bus un comando di regolazione lamelle in apertura o in chiusura, alimenta il relativo contatto del motore per un periodo di 300 millisecondi. In questo modo si ottiene l'effetto di regolazione lamelle richiesto.

➤ **3.1.13 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 cui non sarà in atto nessun movimento le spie frontali non saranno retroilluminate.

- **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 vi è nessun movimento in atto sia, in caso di scarsa luminosità dell'ambiente, la localizzazione del dispositivo nell'ambiente stesso.

➤ **3.1.14 Comportamento tasti locali**

Permette di abilitare l'uso dei pulsanti locali per movimentare il carico; i valori impostabili sono:

- **disabilitati**

La pressione dei pulsanti frontali del dispositivo non comporta nessun azione da parte del dispositivo stesso.

- **abilitati**

La pressione dei pulsanti frontali del dispositivo comporta delle azioni da parte del dispositivo stesso che si possono così riassumere:

- una pressione prolungata del pulsante (per un periodo superiore a 500 millisecondi) provoca la movimentazione del carico nel verso descritto dalla serigrafia applicata al pulsante premuto. Nel

caso in cui la pressione prolungata venisse rilevata mentre è già in atto un movimento, se essa comporta un'inversione di marcia il dispositivo arresta la marcia corrente e, una volta trascorso un periodo pari al valore impostato alla voce **Tempo min di stop per inversione marcia**, provvede ad attivare il nuovo movimento; nel caso in cui la pressione prolungata non comporta l'inversione di marcia, il movimento in atto continua fino allo scadere del tempo di corsa.

- una pressione breve del pulsante (per un periodo inferiore a 500 millisecondi) provoca, qualora vi sia già in atto un movimento, l'arresto del movimento stesso, indipendentemente dal fatto che il pulsante premuto sia quello con lo stesso verso del movimento corrente oppure verso opposto. Nel caso in cui non vi sia in corso nessuna movimentazione del carico, la pressione breve del pulsante provoca la regolazione in apertura/chiusura (a seconda di quale dei due pulsanti viene premuto) delle lamelle, solo nel caso in cui alla voce **Modalità di funzionamento** fosse impostato il valore **veneziane**; in caso contrario, la pressione breve non comporta nessun effetto.

➤ 3.1.15 Oggetto comando posizione

Abilita la visione e l'utilizzo dell'oggetto **Comando posizione** attraverso il quale il dispositivo è in grado di ricevere dal bus i comandi di impostazione posizione percentuale della tenda/veneziana da attuare. I valori impostabili sono:

- **disabilitato**

Non è possibile impostare da bus la posizione percentuale della tenda/veneziana; l'oggetto di comunicazione citato in precedenza non è quindi visibile.

- **abilitato**

Il dispositivo è possibile impostare da bus la posizione percentuale della tenda/veneziana tramite l'oggetto di comunicazione citato in precedenza; in questo caso quando viene ricevuto sull'oggetto di comunicazione **Comando posizione** un telegramma con l'informazione dalla posizione percentuale del carico, il dispositivo attua una movimentazione in salita/discesa per raggiungere la posizione che corrisponde al comando ricevuto.

➤ 3.1.16 Oggetto segnalazione posizione

Abilita la visione e l'utilizzo dell'oggetto **Segnalazione posizione** attraverso il quale il dispositivo è in grado di inviare sul bus la posizione percentuale attuale della tenda/veneziana. I valori impostabili sono:

- **disabilitato**

Il dispositivo non segnala la posizione percentuale attuale della tenda/veneziana; l'oggetto di comunicazione citato in precedenza non è quindi visibile.

- **abilitato**

Il dispositivo segnala la posizione percentuale attuale della tenda/veneziana tramite l'oggetto di comunicazione citato in precedenza; in questo caso, al termine di ogni movimentazione della tapparella/veneziana il dispositivo segnala tramite telegramma bus sull'oggetto di comunicazione **Segnalazione posizione** la posizione percentuale raggiunta dal carico.

➤ 3.1.17 Posizione al ripristino della tensione

Permette di impostare lo stato della tapparella/veneziana al ripristino della tensione di alimentazione bus (29 V SELV); i valori impostabili sono:

- **tapparella su**

Il dispositivo ogni volta che viene ripristinata la tensione di alimentazione bus, porta la tapparella/veneziana in posizione tutta alzata.

- **tapparella giù**

Il dispositivo ogni volta che viene ripristinata la tensione di alimentazione bus, porta la tapparella/veneziana in posizione tutta abbassata.

- **nessun movimento**

Il dispositivo ogni volta che viene ripristinata la tensione di alimentazione bus, lascia la tapparella/veneziana nella posizione in cui si trova.

Per completezza, si segnala che in assenza di alimentazione bus il dispositivo non compie nessun azione; qualora l'interruzione di alimentazione si verifichi mentre è in atto una movimentazione del carico, al ripristino della tensione stessa si consiglia di riportare la tapparella/veneziana in posizione tutta su (tramite comandi bus o pulsante frontale) per riallineare correttamente il dispositivo alla posizione reale del carico.

3.2 Oggetti di comunicazione

Il menù **Generale** permette di impostare i parametri che definiscono il normale funzionamento del dispositivo; pertanto, gli oggetti di comunicazione, la cui visibilità è subordinata alle impostazioni delle voci presenti nel menù **Generale**, sono quelli riportati in fig. 3.2.

| 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 | - | - | | Basso |
| 1 | Arresto/Regolazione lamelle | Stop/Step | 1 bit | C | - | W | - | - | | Basso |
| 2 | Segnalazione movimento | Salita/Discesa | 1 bit | C | R | - | T | - | 1 bit DPT_UpDown | Basso |
| 6 | Comando prioritario | Forzatura su/giù | 2 bit | C | - | W | - | - | 1 bit controlled DPT_Switch_Control | Basso |
| 9 | Comando posizione | Valore % | 1 Byte | C | - | W | - | - | 8 bit unsigned value DPT_Scaling | Basso |
| 10 | Segnalazione posizione | Valore % | 1 Byte | C | R | - | T | - | 8 bit unsigned value DPT_Scaling | 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.

È possibile definire a quale comando è associato il movimento di salita e a quale quello di discesa in base al valore impostato alla voce **Valori oggetto movimento** del menù **Generale**;

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

Se alla voce **Valori oggetto movimento** del menù **Generale** è impostato il valore "0" = su / "1" = giù il formato dell'oggetto è standardizzato ed è *1.008 DPT_UpDown*, per cui la dimensione dell'oggetto è di *1 bit* e i comandi che esso riceve sono *movimento SU/GIU*; in caso contrario il formato dell'oggetto, pur mantenendo la stessa struttura del telegramma, la stessa dimensione e gli stessi flag, non è uniforme allo standard KONNEX in quanto i comandi di salita e discesa sono codificati in maniera opposta rispetto allo standard.

➤ 3.2.2 Arresto

Permette di fermare il movimento della tapparella qualsiasi esso sia. Quando il dispositivo riceve un telegramma su questo oggetto di comunicazione, esso 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 *1.008 DPT_UpDown*, per cui la dimensione dell'oggetto è di *1 bit* e i comandi che esso riceve sono *stop movimento*.

➤ 3.2.3 Arresto/Regolazione lamelle

Permette di fermare il movimento della veneziana qualsiasi esso sia. Quando il dispositivo riceve un telegramma su questo oggetto di comunicazione esso, 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.

È possibile definire a quale comando è associata la regolazione in apertura delle lamelle e a quale quella di chiusura in base al valore impostato alla voce **Valori oggetto movimento** del menù **Generale**;

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

Se alla voce **Valori oggetto movimento** del menù **Generale** è impostato il valore "0" = su / "1" = giù il formato dell'oggetto è standardizzato ed è *1.008 DPT_UpDown*, per cui 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)*; in caso contrario il formato dell'oggetto, pur mantenendo la stessa struttura del telegramma, la stessa dimensione e gli stessi flag, non è uniforme allo standard

KONNEX in quanto i comandi di regolazione lamelle in apertura e chiusura sono codificati in maniera opposta rispetto allo standard.

➤ **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 comandi che esso invia sono *segnalazione movimento SU/GIU*.

➤ **3.2.5 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. Questo oggetto di comunicazione non è influenzato dal valore impostato alla voce **Valori oggetto movimento**; ciò significa che, un comando di forzatura abilitata ON equivale alla forzatura abilitata GIU, viceversa il comando di forzatura abilitata OFF equivale a forzatura abilitata SU.

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*.

➤ **3.2.6 Comando posizione**

Permette di impostare la posizione percentuale desiderata della 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 giusto per eseguire un movimento che permetta alla tenda/veneziana di raggiungere il valore richiesto dal comando; in questo caso, è il dispositivo che decide autonomamente il movimento da eseguire per raggiungere la posizione richiesta dal comando bus ricevuto.

Ribadiamo quindi l'importanza del valore impostato alla voce **Tempo di corsa [sec]** dato che le posizioni intermedie e i movimenti relativi autonomi che il dispositivo esegue quando viene ricevuto un valore su questo oggetto di comunicazione vengono calcolati sulla base del valore del tempo di corsa.

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

Il formato standardizzato dell'oggetto è *5.001 DPT_Scaling*, per cui la dimensione dell'oggetto è di *1 byte* e il comando che riceve è un valore di impostazione posizione percentuale tapparella/veneziana compreso tra 0% e 100%.

➤ **3.2.7 Segnalazione posizione**

Permette di segnalare tramite telegramma sul bus la posizione percentuale raggiunta dalla tapparella/veneziana al termine di un movimento. Dopo che il dispositivo ha terminato la movimentazione del carico segnala immediatamente tramite telegramma su questo oggetto di comunicazione la posizione percentuale raggiunta del carico.

Ribadiamo quindi l'importanza del valore impostato alla voce **Tempo di corsa [sec]** dato che la posizione percentuale segnalata tramite questo oggetto viene calcolata sulla base del valore del tempo di corsa.

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

Il formato standardizzato dell'oggetto è *5.001 DPT_Scaling*, per cui la dimensione dell'oggetto è di *1 byte* e il valore che invia segnala la posizione percentuale attuale della tapparella/veneziana compresa tra 0% e 100%.

4 Menù “*Movimenti automatici*”

Nel menù **Movimenti automatici**, visibile se alla voce **Modalità di funzionamento** del menù **Generale** è impostato il valore **veneziane**, sono presenti i parametri che permettono di impostare eventuali regolazioni automatiche delle lamelle al termine della movimentazione della veneziana (si veda la fig. 4.1).

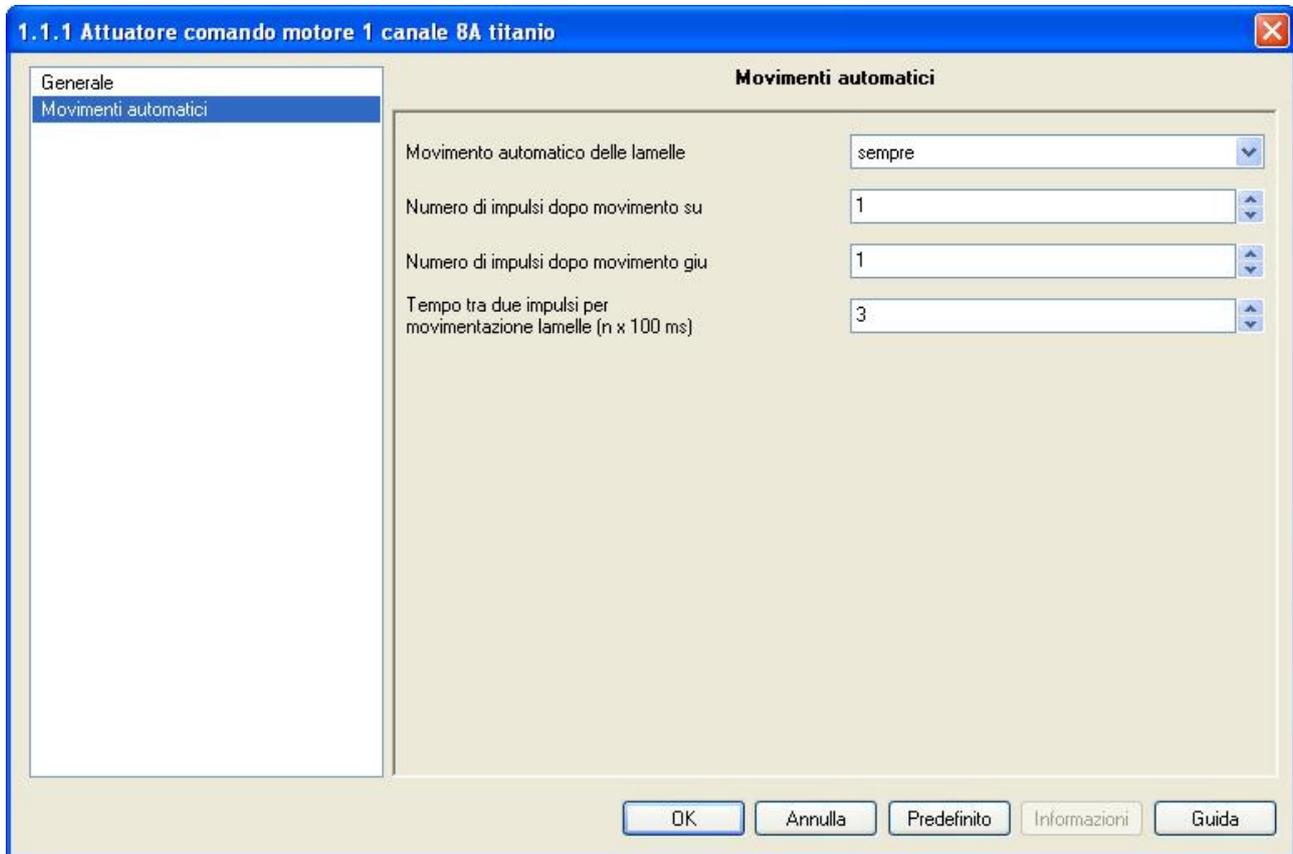


Fig. 4.1

4.1 Parametri

➤ 4.1.1 Movimento automatico delle lamelle

Determina quando le regolazioni automatiche devono essere effettuate; le regolazioni automatiche a cui si sta facendo riferimento vengono eseguite nei seguenti casi:

- quando termina il movimento della veneziana generato dall'esecuzione dello scenario (con posizione finale intermedia)
- quando termina il movimento della veneziana generato dalla ricezione di un valore sull'oggetto **Comando posizione** (se la posizione finale è intermedia)
- alla disattivazione della funzione forzata, blocco, sicurezza se al termine di questi la tapparella si deve riportare in una posizione intermedia

In base al valore impostato a questa voce, sono visibili diverse voci che permettono la configurazione vera e propria della funzione; i valori impostabili sono:

- **mai**

Non vi è nessuna situazione in cui avvenga la regolazione automatica delle lamelle; con questa impostazione, nel menù **Movimenti automatici** non vi sono altre voci visibili al di fuori di quella in esame.

- **sempre**

Ogniqualevolta si verifichi una delle condizioni descritte nella presentazione della funzione, indipendentemente dal fatto che il movimento effettuato fosse in salita o in discesa, il dispositivo provvede a effettuare regolazioni automatiche delle lamelle; con questa impostazione, nel menù **Movimenti automatici** compaiono le voci **Numero di impulsi dopo movimento su**, **Numero di impulsi dopo movimento giu** e **Tempo tra due impulsi per movimentazione lamelle (n X 100 ms)** che verranno successivamente analizzate.

- **dopo movimento giù**

Ogniqualevolta si verifichi una delle condizioni descritte nella presentazione della funzione e il movimento effettuato era un movimento in discesa, il dispositivo provvede a effettuare regolazioni automatiche delle lamelle; con questa impostazione, nel menù **Movimenti automatici** compaiono le voci **Numero di impulsi dopo movimento giu** e **Tempo tra due impulsi per movimentazione lamelle (n X 100 ms)** che verranno successivamente analizzate.

- **dopo movimento su**

Ogniqualevolta si verifica una delle condizioni descritte nella presentazione della funzione e il movimento effettuato era un movimento in salita, il dispositivo provvede a effettuare regolazioni automatiche delle lamelle; con questa impostazione, nel menù **Movimenti automatici** compaiono le voci **Numero di impulsi dopo movimento su** e **Tempo tra due impulsi per movimentazione lamelle (n X 100 ms)** che verranno successivamente analizzate.

➤ **4.1.2 Numero di impulsi dopo movimento su**

Determina il numero di impulsi di regolazione lamelle in chiusura che il dispositivo deve compiere autonomamente al seguito del verificarsi delle condizioni riportate nel paragrafo **4.1.1** con movimento in salita; i valori impostabili vanno da 1 (impulso) a 16 (impulsi).

Questo valore è strettamente correlato con il valore impostato alla voce **Tempo azionamento regolazione lamelle (n X 100 ms)** del menù **Generale** in quanto, è inutile impostare per esempio un valore maggiore di due se alla voce prima citata è impostato un tempo di azionamento lamelle che è la metà del periodo di passaggio da lamelle totalmente chiuse a lamelle totalmente aperte, poiché già con due impulsi si passa dalla condizione lamelle totalmente aperte a lamelle totalmente chiuse e un'ulteriore impulso non comporterebbe nessun azione rilevante.

➤ **4.1.3 Numero di impulsi dopo movimento giu**

Analogamente al parametro precedente, con la sola differenza che ci si riferisce al movimento in discesa.

➤ **4.1.4 Tempo tra due impulsi per movimentazione lamelle (n X 100 ms)**

Permette di definire il fattore che moltiplicato per la base (100 millisecondi) definisce il periodo di attesa tra l'esecuzione automatica di un impulso di regolazione lamelle e l'altro; il valore impostato ha senso solo nel caso in cui in almeno una delle voci **Numero di impulsi dopo movimento su** e **Numero di impulsi dopo movimento giu** è impostato un valore diverso da 1. I valori impostabili vanno da 3 a 10.

Ciò significa che, qualora il dispositivo debba eseguire una movimentazione automatica delle lamelle con un numero di impulsi maggiore di uno, tra un impulso e l'altro c'è un periodo di inattività determinato dal valore impostato alla voce in esame moltiplicato per la base temporale (100 millisecondi).

4.2 Oggetti di comunicazione

Non vi sono oggetti di comunicazione abilitati dal menù **Movimenti automatici**.

5 Menù “Blocco”

Nel menù **Blocco**, visibile se alla voce **Funzione blocco** del menù **Generale** è impostato il valore **attiva**, sono presenti i parametri che permettono di personalizzare il funzionamento della funzione blocco implementata nel dispositivo (si veda la fig. 5.1).

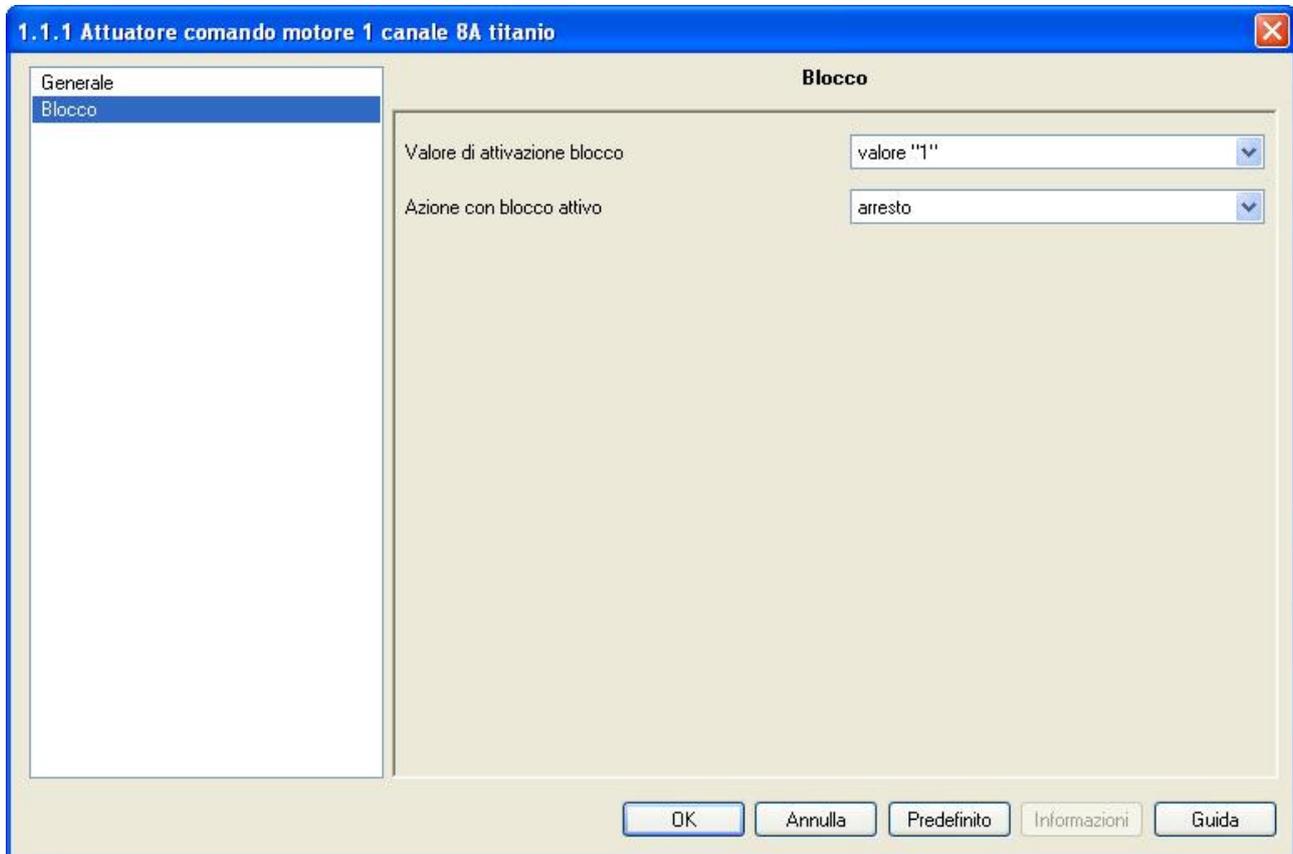


Fig. 5.1

5.1 Parametri

➤ 5.1.1 Valore di attivazione blocco

Permette di impostare quale valore logico dovrà assumere il telegramma bus per attivare la funzione blocco; i valori impostabili sono:

- **valore “0”**

Quando il dispositivo riceve dal bus un telegramma con valore logico “0”, esso attiva la funzione blocco portandosi nelle condizioni configurate nel menù **Blocco**. Alla ricezione di un telegramma con valore logico “1”, esso disattiva la funzione blocco se questa è attiva, in caso contrario il comando viene ignorato.

- **valore “1”**

Quando il dispositivo riceve dal bus un telegramma con valore logico “1”, esso attiva la funzione blocco portandosi nelle condizioni configurate nel menù **Blocco**. Alla ricezione di un telegramma con valore logico “0”, esso disattiva la funzione blocco se questa è attiva, in caso contrario il comando viene ignorato.

➤ 5.1.2 Azione con blocco attivo

Permette di impostare l'azione che il dispositivo deve compiere quando riceve da bus un comando di attivazione blocco; alla disattivazione del blocco, il comportamento del dispositivo è determinato dal

valore impostato alla voce **Posizione alla disattivazione della forzatura, blocco o allarme** del menù **Generale**. I valori impostabili sono:

- **tapparella su**

Quando il blocco viene attivato 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**

Quando il blocco viene attivato 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.

- **arresto**

Quando il blocco viene attivato il dispositivo arresta immediatamente l'eventuale movimentazione in atto della tapparella/veneziana; nel caso la tapparella fosse già ferma, il dispositivo non esegue nessun azione.

5.2 Oggetti di comunicazione

La voce **Funzione blocco** del menù **Generale**, se abilitata, rende visibile il menù blocco e il relativo oggetto di comunicazione riportato in fig. 5.2.

| Numero | Nome | Funzione oggetto | Lunghezza | C | R | W | T | U | Tipo dati | Priorità |
|--------|--------|------------------|-----------|---|---|---|---|---|------------------|----------|
| 7 | Blocco | Attiva/Disattiva | 1 bit | C | - | W | - | - | 1 bit DPT_Enable | Basso |

Fig. 5.2

➤ 5.2.1 Blocco

Tramite questo oggetto di comunicazione il dispositivo è in grado di ricevere dal bus i comandi di attivazione/disattivazione della funzione blocco.

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

Il formato standardizzato dell'oggetto è *1.003 DPT_Enable*, per cui la dimensione dell'oggetto è di *1 bit* e l'informazione che esso porta è *abilitato/disabilitato*.

6 Menù “Allarmi”

Nel menù **Allarmi**, visibile se alla voce **Funzione allarmi** del menù **Generale** è impostato il valore **attiva**, sono presenti i parametri che permettono di personalizzare il funzionamento della funzione allarmi implementata nel dispositivo (si veda la fig. 6.1). Questa funzione solitamente viene utilizzata in abbinamento a sensori vento o pioggia per proteggere la tapparella/veneziana dall'azione degli eventi naturali. Il dispositivo segnala la condizione di allarme mediante lampeggio alternato dei led di colore verde delle due spie frontali.

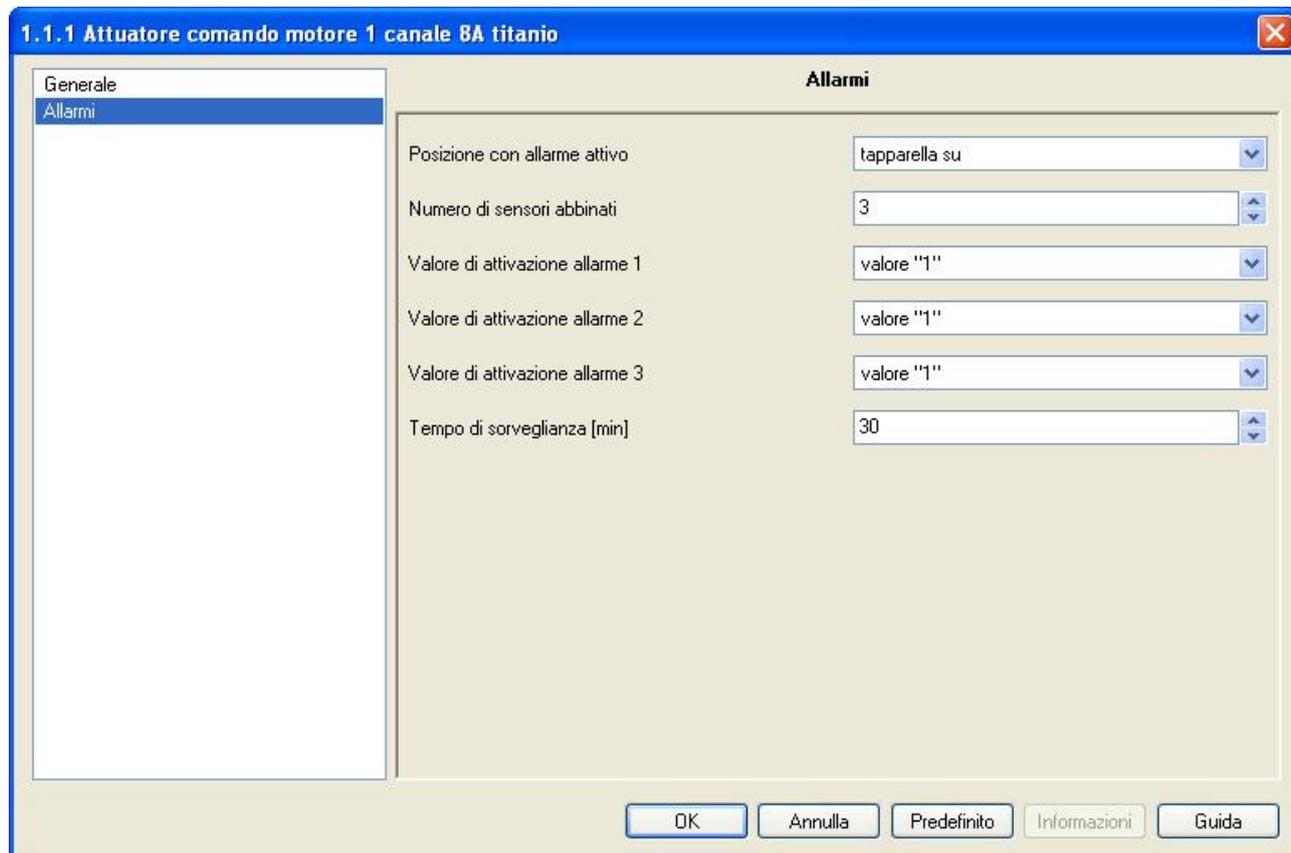


Fig. 6.1

6.1 Parametri

➤ 6.1.1 Posizione con allarme attivo

Permette di impostare la condizione in cui il dispositivo deve porre la tapparella/veneziana quando la funzione allarmi viene attivata; i valori impostabili sono:

- **tapparella su**

Quando la funzione allarmi viene attivata 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**

Quando la funzione allarmi viene attivata 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**

Le altre voci del menù allarmi sono comunque configurabili ma la funzione non è attivabile in nessun modo.

➤ **6.1.2 Numero di sensori abbinati**

Permette il numero dei sensori che si intende utilizzare per realizzare la funzione allarmi; in base al valore impostato a questa voce, sono visibili diverse voci che permettono la configurazione vera e propria della funzione. I valori impostabili vanno da 0 (sensori) a 3 (sensori).

- **0**

Non viene abilitato nessun sensore e di conseguenza nessun oggetto di comunicazione; in questo caso, non si rende visibile nessuna nuova voce da configurare e la funzione non può essere gestita.

- **1**

Viene abilitato un sensore e compare la nuova voce **Valore di attivazione allarme 1**. Questa impostazione abilita l'oggetto di comunicazione **Allarme 1** che permette di gestire la funzione allarmi.

- **2**

Vengono abilitati due sensori e compaiono le nuove voci **Valore di attivazione allarme 1** e **Valore di attivazione allarme 2**. Questa impostazione abilita gli oggetti di comunicazione **Allarme 1** e **Allarme 2** che permettono di gestire la funzione allarmi; in questo caso, il dispositivo si pone nella condizione di allarme quando anche solo uno dei due sensori segnala lo stato di allarme mentre rientra in condizione di funzionamento normale quando entrambi i sensori segnalano lo stato di allarme disattivo. Esiste quindi tra i sensori abilitati, una relazione logica di tipo OR.

- **3**

Vengono abilitati tre sensori e compaiono le nuove voci **Valore di attivazione allarme 1**, **Valore di attivazione allarme 2** e **Valore di attivazione allarme 3**. Questa impostazione abilita gli oggetti di comunicazione **Allarme 1**, **Allarme 2** e **Allarme 3** che permettono di gestire la funzione allarmi; in questo caso, il dispositivo si pone nella condizione di allarme quando anche solo uno dei tre sensori segnala lo stato di allarme mentre rientra in condizione di funzionamento normale quando tutti i sensori segnalano lo stato di allarme disattivo. Esiste quindi tra i sensori abilitati, una relazione logica di tipo OR.

➤ **6.1.3 Valore di attivazione allarme 1**

Permette di impostare quale valore logico dovrà assumere il telegramma bus inviato dal primo sensore abbinato per attivare la funzione allarmi; i valori impostabili sono:

- **valore "0"**

Quando il dispositivo riceve dal bus un telegramma dal sensore abbinato numero 1 con valore logico "0", esso attiva la funzione allarmi portandosi nelle condizioni configurate nel menù **Allarmi**, segnalando lo stato di allarme mediante lampeggio alternato dei led verdi delle spie frontali. Alla ricezione di un "1", esso disattiva la funzione allarmi se gli eventuali altri sensori abbinati non sono in stato di allarme, in caso contrario il dispositivo rimane in allarme fino a quando tutti i sensori segnalano che lo stato di allarme è cessato. Come vedremo più tardi, è fondamentale impostare il sensore in modo tale che ribadisca periodicamente al dispositivo lo stato di allarme disattivo.

- **valore "1"**

Quando il dispositivo riceve dal bus un telegramma dal sensore abbinato numero 1 con valore logico "1", esso attiva la funzione allarmi portandosi nelle condizioni configurate nel menù **Allarmi**, segnalando lo stato di allarme mediante lampeggio alternato dei led verdi delle spie frontali. Alla ricezione di uno "0", esso disattiva la funzione allarmi se gli eventuali altri sensori abbinati non sono in stato di allarme, in caso contrario il dispositivo rimane in allarme fino a quando tutti i sensori segnalano che lo stato di allarme è cessato. Come vedremo più tardi, è fondamentale impostare il sensore in modo tale che ribadisca periodicamente al dispositivo lo stato di allarme disattivo.

➤ **6.1.4 Valore di attivazione allarme 2**

Analogamente al parametro precedente, con la sola differenza che ci si riferisce al secondo sensore (per la descrizione si veda **6.1.3**).

➤ **6.1.5 Valore di attivazione allarme 3**

Analogamente al parametro precedente, con la sola differenza che ci si riferisce al terzo sensore (per la descrizione si veda **6.1.3**).

➤ 6.1.6 Tempo di sorveglianza [min]

Permette di impostare il tempo, espresso in minuti, trascorso il quale il dispositivo se non riceve periodicamente il telegramma di stato allarme disattivo da tutti i sensori attiva la funzione allarmi; i valori impostabili vanno da 1 (minuto) a 60 (minuti).

È importantissimo impostare i sensori abbinati al dispositivo in modo tale che essi comunichino periodicamente al dispositivo lo stato di allarme disattivo, con un periodo minore del valore impostato alla voce in esame. Ciò permette al dispositivo di monitorare lo stato di funzionamento dei sensori ad esso collegati e, in caso di malfunzionamento di anche solo uno di questi, attiva la funzione allarmi in quanto non ricevendo l'informazione di allarme disattivo dal sensore esso presuppone che il sensore stesso sia guasto.

Nel caso vi siano abilitati più sensori per la gestione della funzione allarmi, il tempo di sorveglianza è lo stesso per tutti i sensori ma a ciascuno di essi è associato un contatore indipendente; il contatore di ogni sensore viene reinizializzato ogni volta che il sensore a cui esso è associato invia il telegramma bus con l'informazione di stato allarme disattivo.

Anche in questo caso è sufficiente che anche solo un sensore non comunichi entro il tempo di sorveglianza lo stato di allarme disattivo per attivare la funzione allarmi; naturalmente, la funzione allarmi verrà disattivata quando tutti i sensori avranno comunicato lo stato di allarme disattivo.

6.2 Oggetti di comunicazione

In base al valore impostato alla voce **Numero di sensori abbinati** del menù **Allarmi** si abilitano diversi oggetti di comunicazione, riportati in fig. 6.2.

| Numero | Nome | Funzione oggetto | Lunghezza | C | R | W | T | U | Tipo dati | Priorità |
|--------|-----------|------------------|-----------|---|---|---|---|---|-----------|----------|
| 3 | Allarme 1 | Ingresso allarme | 1 bit | C | - | W | - | - | | Basso |
| 4 | Allarme 2 | Ingresso allarme | 1 bit | C | - | W | - | - | | Basso |
| 5 | Allarme 3 | Ingresso allarme | 1 bit | C | - | W | - | - | | Basso |

Fig. 6.2

➤ 6.2.1 Allarme 1

Tramite questo oggetto di comunicazione il dispositivo è in grado di ricevere dal bus lo stato di allarme del sensore numero 1. È possibile determinare quale valore logico del bit che porta informazione indica lo stato di allarme attivo e di conseguenza quale quello di allarme disattivo; in ogni caso, l'informazione di stato allarme disattivo deve essere ribadita periodicamente con periodo minore del tempo di sorveglianza impostato.

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

Se alla voce **Valore di attivazione allarme 1** del menù **Allarmi** è impostato **valore "1"** il formato dell'oggetto è standardizzato ed è **1.005 DPT_Alarm**, per cui la dimensione dell'oggetto è di **1 bit** e i comandi che esso riceve sono **stato allarme attivo/disattivo**; in caso contrario il formato dell'oggetto, pur mantenendo la stessa struttura del telegramma, la stessa dimensione e gli stessi flag, non è uniforme allo standard KONNEX in quanto le informazioni di stato allarme attivo e stato allarme disattivo sono codificate in maniera opposta rispetto allo standard.

➤ 6.2.2 Allarme 2

Questo oggetto di comunicazione è visibile se alla voce **Numero di sensori abbinati** del menù **Allarmi** è stato impostato un valore maggiore di **1**.

Analogamente all'oggetto precedente, con la sola differenza che ci si riferisce al secondo sensore (per la descrizione si veda **6.2.1**).

➤ 6.2.3 Allarme 3

Questo oggetto di comunicazione è visibile se alla voce **Numero di sensori abbinati** del menù **Allarmi** è stato impostato il valore **3**.

Analogamente all'oggetto precedente, con la sola differenza che ci si riferisce al terzo sensore (per la descrizione si veda **6.2.1**).

7 Menù “Scenari”

Nel menù **Scenari**, visibile se alla voce **Funzione scenari** del menù **Generale** è impostato il valore **attiva**, sono presenti i parametri che permettono di personalizzare il funzionamento della funzione scenario (si veda la fig. 7.1).

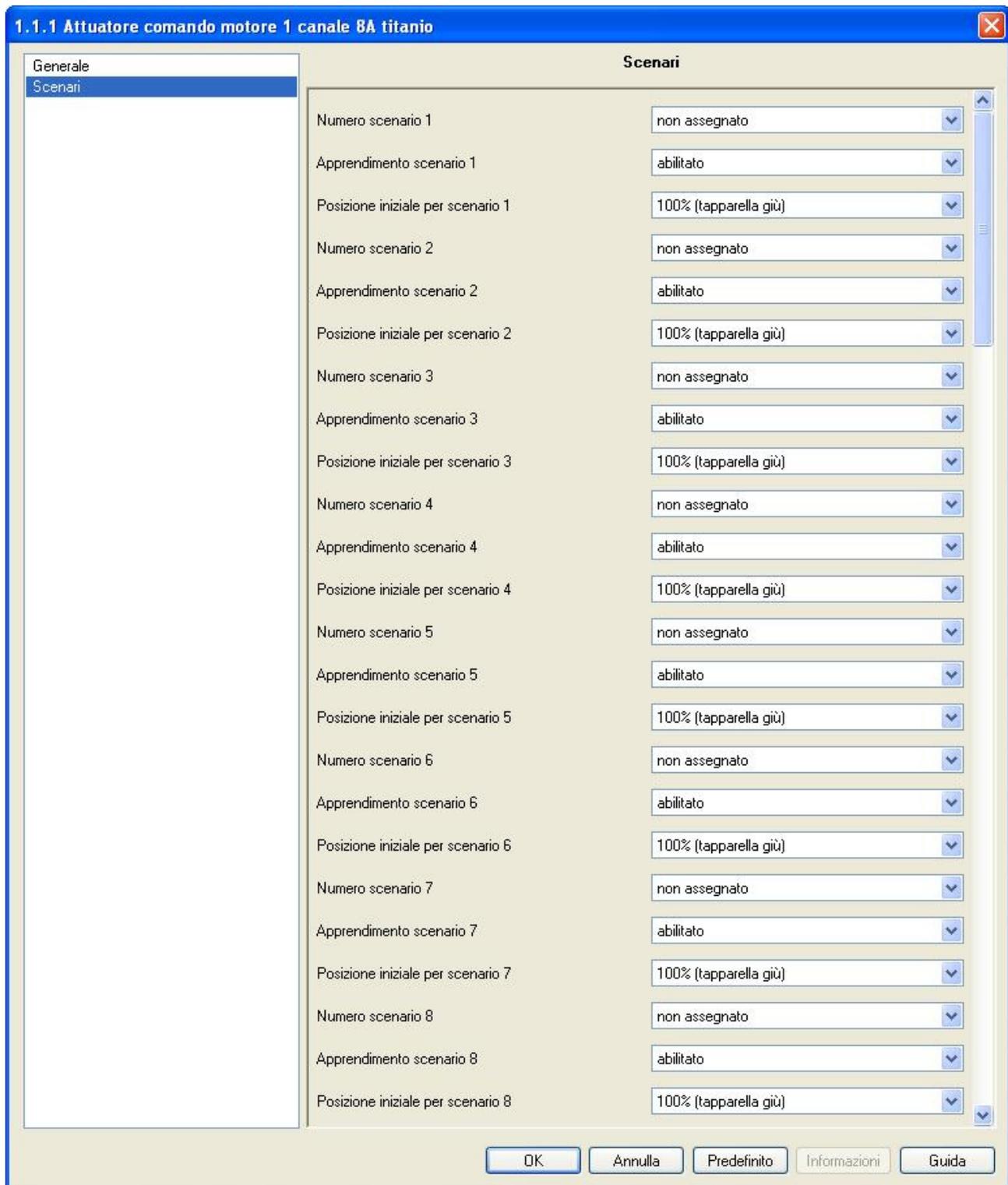


Fig. 7.1

7.1 Parametri

In questo capitolo si darà descrizione comune dei parametri relativi a tutti gli scenari, indicando genericamente con *x* il numero dello scenario cui si fa riferimento.

➤ 7.1.1 Numero scenario *x*

Permette di assegnare un numero allo scenario *x* in modo che esso possa, tramite questo, essere richiamato da comando bus; i valori impostabili vanno da 0 a 63 più il valore “non assegnato” qualora non si voglia identificare e quindi utilizzare lo scenario *x*.

Esiste un solo vincolo nell’assegnazione di questo valore che è quello di essere diverso da quello assegnato agli altri scenari.

➤ 7.1.2 Apprendimento scenario *x*

Permette di abilitare la funzione di memorizzare la posizione della tapparella/veneziana a seguito di un comando di apprendimento scenario; i valori impostabili sono:

- **abilitato**

È possibile apprendere la posizione attuale della tapparella/veneziana per poi riprodurla a seguito di un comando di esecuzione scenario.

- **non abilitato**

Non è possibile apprendere la posizione attuale della tapparella/veneziana per poi riprodurla a seguito di un comando di esecuzione scenario; ogni comando di apprendimento verrà ignorato.

A seguito di un comando di esecuzione scenario, la posizione finale in cui la tapparella/veneziana si porterà sarà quella impostata alla voce **Posizione iniziale per scenario *x***.

➤ 7.1.3 Posizione iniziale per scenario *x*

Permette di impostare il valore di default della posizione della tapparella/veneziana. Questo valore è utile se alla voce **Apprendimento scenario *x*** è stato impostato il valore **non abilitato** in quanto permette di fissare la posizione della tapparella/veneziana a seguito di un comando di esecuzione scenario ricevuto dal bus; se alla voce prima citata fosse impostato il valore **abilitato**, il valore di default non ha particolare significato in quanto esso determinerà la posizione della tapparella/veneziana a seguito di un comando di esecuzione scenario fino a quando non verrà ricevuto un comando di memorizzazione scenario, che ne sovrascriverà il valore.

I valori impostabili sono visualizzati nel menù a tendina, in un intervallo tra 0% (tapparella su) a 100% (tapparella giù).

7.2 Oggetti di comunicazione

La voce **Funzione scenari** del menù **Generale**, se abilitata, rende visibile il menù scenari e l’oggetto di comunicazione riportato in fig. 7.2.

| Numero | Nome | Funzione oggetto | Lunghezza | C | R | W | T | U | Tipo dati | Priorità |
|--------|----------|------------------|-----------|---|---|---|---|---|-----------|----------|
| 18 | Scenario | Esegui/Apprendi | 1 Byte | C | - | W | - | - | | Basso |

Fig. 7.2

➤ 7.2.1 Scenario

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

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

Il formato standardizzato dell’oggetto è *18.001 DPT_SceneControl*, per cui la dimensione dell’oggetto è di 1 *byte* e come già detto viene utilizzato per ricevere i comandi bus di esecuzione e memorizzazione scenari.

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