

art. 01525

Manuale per l'installatore



---

**CARATTERISTICHE GENERALI E FUNZIONALITA'** da pag. 5

---

**OGGETTI DI COMUNICAZIONE E PARAMETRI ETS** da pag. 8

---

---

Per tutti i dettagli relativi al sistema Well-contact Plus si consulti il manuale installatore scaricabile dalla sezione Software ➔ Software di prodotto ➔ Well-contact Plus del sito [www.vimar.com](http://www.vimar.com).

## Caratteristiche generali e funzionalità

Attuatore per 8 tapparelle con uscite a relè 6 A 230V~ 50/60 Hz, standard KNX, installazione su guida DIN (60715 TH35), occupa 8 moduli da 17,5 mm.

L'attuatore 01525 per persiane/veneziane controlla azionamenti indipendenti a 230 V ~ per applicazioni di parasole mediante il bus KNX ed è inoltre possibile controllare farfalle di aerazione, portoni e finestre. Gli apparecchi vengono alimentati dal bus e non richiedono una tensione ausiliaria esterna; i contatti di uscita sono interbloccati elettromeccanicamente in modo tale da proteggere gli azionamenti da eventuali danni.

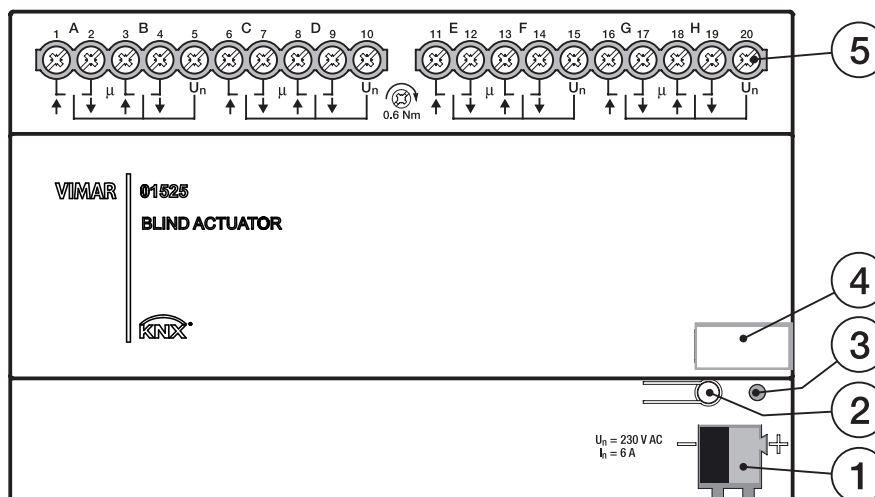
### Caratteristiche

- Tensione di alimentazione BUS: 30 V d.c. SELV.
- Consumo sul bus: 12 mA
- 8 uscite indipendenti
- Tensione nominale  $U_N$ : 230 V ~ 50/60 Hz
- Corrente nominale  $I_N$ : 6 A
- Temperatura di funzionamento: -5 °C - + 45 °C (uso interno)
- Grado di protezione IP20
- 8 moduli da 17,5 mm.

### Collegamenti

La connessione al bus e ai dispositivi di comando delle tapparelle viene effettuata direttamente dai morsetti presenti sul fronte dell'attuatore 01525.

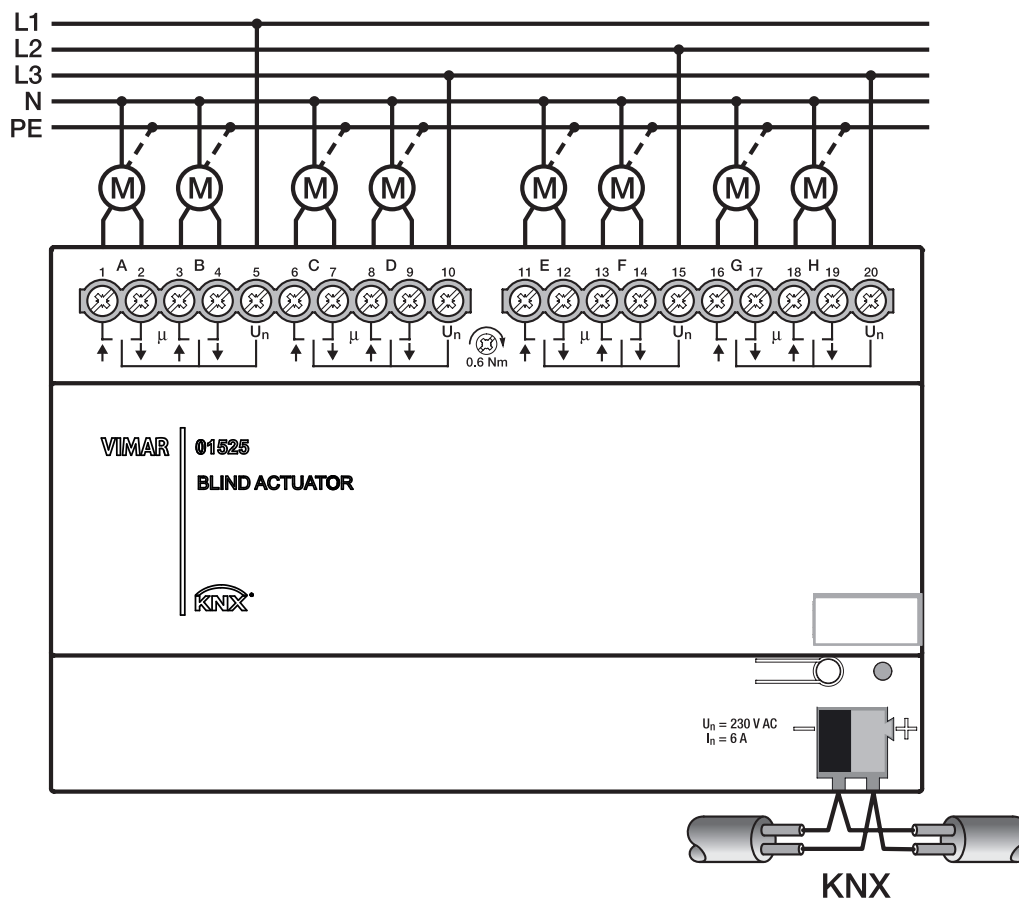
#### VISTA FRONTALE



- 1: Morsetti di connessione al bus
- 2: Pulsante di configurazione
- 3: LED rosso di configurazione
- 4: Targhetta di identificazione
- 5: Morsetti ↑ e ↓ per tapparelle

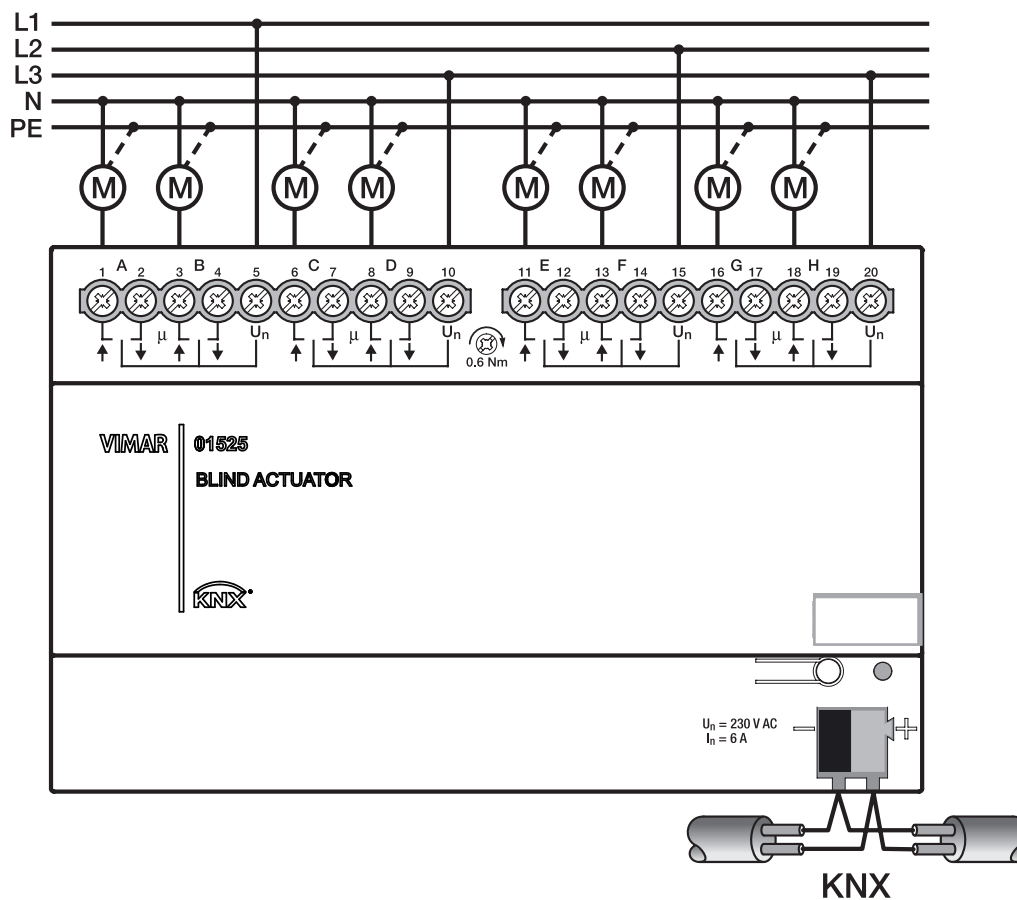
## Caratteristiche generali e funzionalità

### 1 - COLLEGAMENTO PER AZIONAMENTI PER SERRANDE E VENEZIANE



## Caratteristiche generali e funzionalità

### 2 - COLLEGAMENTO PER FARFALLE DI AERAZIONE/FUNZIONE DI INTERRITTORE



### Funzionamento

La configurazione del dispositivo e dei relativi parametri avviene mediante il software ETS.

Per avviare la configurazione del dispositivo e assegnare l'indirizzo fisico premere il pulsante di configurazione; il LED rosso sarà acceso fisso durante tutta l'operazione.

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

### 1. Oggetti di comunicazione

I parametri e/o gli oggetti di comunicazione che non sono o sono esclusivamente disponibili nella modalità operativa *Comando tenda senza regolazione lamelle*, sono appositamente contrassegnati.

#### Nota

L'apparecchio possiede più uscite. Poiché le funzioni sono uguali per tutte le uscite, vengono illustrate solo le funzioni relative all'uscita A.

#### 1.1 Breve sintesi degli oggetti di comunicazione

In questa finestra parametri si definisce il comportamento dell'uscita e si abilitano diverse funzioni, alle quali sono collegate altre finestre parametri.

N. OC	Funzione	Nome	Tipo di punto dati (DPT)	Lunghezza	Flag				
					C	R	W	T	U
0	In servizio	Generale	DPT 1.002	1 bit	•	•		•	
1	Richiedere valori di stato	Generale	DPT 1.017	1 bit	•		•		
2	Non utilizzato								
3	Non utilizzato								
4	Allarme vento n. 1	Uscita A-X	DPT 1.005	1 bit	•		•	•	•
5	Allarme vento n. 2	Uscita A-X	DPT 1.005	1 bit	•		•	•	•
6	Allarme vento n. 3	Uscita A-X	DPT 1.005	1 bit	•		•	•	•
7	Allarme pioggia	Uscita A-X	DPT 1.005	1 bit	•		•	•	•
8	Allarme ghiaccio	Uscita A-X	DPT 1.005	1 bit	•		•	•	•
9	Non utilizzato								
10	Movimento tenda Su-Giù	Uscita A	DPT 1.008	1 bit	•		•		
11	Regolaz. lamelle / Stop Su-Giù	Uscita A	DPT 1.007	1 bit	•		•		
12	Mov. tenda Su-Giù limitato Attivazione limite	Uscita A	DPT 1.008 DPT 1.003	1 bit	•		•		
13	Mov. su pos. Altezza [0...255]	Uscita A	DPT 5.001	1 byte	•		•		
14	Mov. su pos. Lamelle [0...255]	Uscita A	DPT 5.001	1 byte	•		•		
15	Movimento su posizione 1, 2	Uscita A	DPT 1.022	1 bit	•		•		
16	Movimento su posizione 3, 4	Uscita A	DPT 1.022	1 bit	•		•		
17	Impostare posizione 1, 2	Uscita A	DPT 1.022	1 bit	•		•		
18	Impostare posizione 3, 4	Uscita A	DPT 1.022	1 bit	•		•		
19	Attivare mov. di riferimento	Uscita A	DPT 1.008	1 bit	•		•		
20	Scenario a 8 bit	Uscita A	DPT 18.001	1 byte	•		•		
21	Attivazione autom.	Uscita A	DPT 1.003	1 bit	•		•	•	•
22	Sole	Uscita A	DPT 1.002	1 bit	•		•	•	•
23	Sole: mov. su altezza [0...255]	Uscita A	DPT 5.001	1 byte	•		•	•	•
24	Sole: mov. lamelle [0...255]	Uscita A	DPT 5.001	1 byte	•		•	•	•
25	Presenza	Uscita A	DPT 1.002	1 bit	•		•	•	•
26	Riscaldamento	Uscita A	DPT 1.002	1 bit	•		•	•	•
27	Raffreddamento	Uscita A	DPT 1.002	1 bit	•		•	•	•
28	Ricezione temperatura ambiente	Uscita A	DPT 9.001	2 byte	•		•	•	•
29	Bloccare/abilitare mod. auto	Uscita A	DPT 1.003	1 bit	•		•	•	•
30	Bloccare/abilitare mod. dir	Uscita A	DPT 1.003	1 bit	•		•	•	•
31	Blocco	Uscita A	DPT 1.003	1 bit	•		•	•	•
32	Operazione forzata (1 bit) Operazione forzata (2 bit)	Uscita A	DPT 1.003 DPT 2.002	1 bit 2 bit	• •		• •	• •	• •
33	Stato Altezza [0...255]	Uscita A	DPT 5.001	1 byte	•	•		•	
34	Stato Lamelle [0...255]	Uscita A	DPT 5.001	1 byte	•	•		•	
35	Stato Fine corsa superiore	Uscita A	DPT 1.011	1 bit	•	•		•	



## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

N. OC	Funzione	Nome	Tipo di punto dati (DPT)	Lunghezza	Flag				
					C	R	W	T	U
36	Stato Fine corsa inferiore	Uscita A	DPT 1.011	1 bit	•	•		•	
37	Stato Operabilità	Uscita A	DPT 1.011	1 bit	•	•		•	
38	Stato Automatico	Uscita A	DPT 1.011	1 bit	•	•		•	
39	Informazioni di stato	Uscita A	Non DPT	2 byte	•	•		•	

\* OC = oggetto di comunicazione

### 1.2 Oggetti di comunicazione Generale

Questi oggetti di comunicazione sono disponibili solo una volta per ogni apparecchio per tutte le modalità, e vengono utilizzati per le funzioni compatibili su più apparecchi.\*\*\*

N.	Funzione	Nome oggetto	Tipo di dati	Flag
0	In servizio	Generale	1 bit DPT 1.002	C, R, T
<p>L'oggetto di comunicazione è abilitato se nella finestra parametri <i>Generale</i> per il parametro <i>Inviare oggetto di comunicazione "In servizio"</i> è impostata l'opzione <i>Si</i>.</p> <p>Per monitorare regolarmente il funzionamento dell'attuatore per veneziane/tapparelle all'interno dell'installazione, è possibile eseguire un invio ciclico sul bus del telegramma In servizio.</p> <p>Finché è attivo, l'oggetto di comunicazione invia un telegramma In servizio parametrizzabile.</p>				
1	Richiedere valori di stato	Generale	1 bit DPT 1.017	C, W
<p>In caso di ricezione di un telegramma con il valore x (x = 0/1/0 o 1) su questo oggetto di comunicazione, tutti gli oggetti di stato vengono inviati sul bus, se per questi è stata parametrizzata l'opzione <i>In caso di modifica o richiesta</i>.</p> <p>Per l'opzione x = 1 risulta la seguente funzione:</p> <p>Valore telegramma: 1 = Tutti i messaggi di stato se sono parametrizzati con l'opzione <i>In caso di modifica o richiesta</i>, vengono inviati. 0 = nessuna reazione.</p>				
2	Non utilizzato			
3	Non utilizzato			
4	Allarme vento n. 1	Uscita A...X	1 bit DPT 1.005	C, W, T, U
5	Allarme vento n. 2			
6	Allarme vento n. 3			
7	Allarme pioggia			
8	Allarme ghiaccio			
<p>Questi oggetti possono essere monitorati ciclicamente. Il tempo di monitoraggio determina l'intervallo. Se si riceve un telegramma con il valore 0 entro il periodo di monitoraggio, il comando delle tende viene abilitato.</p> <p>Se si riceve un telegramma con il valore 1 o se si riceve nessun telegramma durante il tempo di monitoraggio, le tende vengono spostate nella posizione parametrizzata <i>Pos. in caso di all. vento</i> (o in caso di <i>Allarme pioggia</i> o <i>Allarme vento</i>). Il comando tramite i telegrammi diretti e i telegrammi automatici è bloccato.</p> <p>Se si riceve per la prima volta di nuovo un telegramma con il valore 0 dopo un allarme maltempo o dopo il superamento del tempo di monitoraggio, le tende vengono spostate nella posizione parametrizzata <i>Pos. in caso di annull. allarme</i> e il comando è riabilitato.</p> <p>Il tempo di monitoraggio viene riavviato dopo ogni ricezione di un telegramma, dopo la programmazione dell'attuatore, e al ripristino della tensione bus. I tre oggetti di comunicazione di allarme vento sono collegate in modo logico tramite una funzione logica OR, cioè, se si presenta un allarme vento su uno dei tre oggetti di comunicazione o in caso di assenza di un telegramma entro il tempo di monitoraggio, la posizione parametrizzata <i>Pos. in caso di all. vento</i> viene avviata.</p> <p>Valore telegramma: 0 = nessun allarme 1 = allarme (comando bloccato)</p>				
9	Non utilizzato			

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

### 1.3 Oggetti di comunicazione Uscita A...X Comando tenda con e senza regolazione lamelle

Questi oggetti di comunicazione sono disponibili per ogni uscita e vengono utilizzati per le funzioni specifiche dei canali. Di seguito sono descritti gli oggetti di comunicazione per le modalità operative *Comando tenda con regolazione lamelle* e *Comando tenda senza regolazione lamelle*.

N.	Funzione	Nome oggetto	Tipo di dati	Flag
10	Movimento tenda Su-Giù	Uscita	1 bit DPT 1.008	C, W
<p>Se si riceve un telegramma con il valore 0 su questo oggetto di comunicazione, la tenda viene alzata nella posizione di riposo o nel fine corsa superiore. Se si riceve il valore 1 su questo oggetto di comunicazione, la tenda viene abbassata.</p> <p>Valore telegramma    0 = SU                               1 = GIÙ</p>				
11	Regolaz. lamelle / Stop Su-Giù <sup>1</sup> Stop Su-Giù <sup>2</sup>	Uscita A	1 bit DPT 1.007	C, W
<p>Alla ricezione di un telegramma (indipendentemente dal valore 0 o 1) su questo oggetto di comunicazione, il movimento viene arrestato.</p> <p><sup>1</sup> Modalità operativa <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i>: se la tenda è ferma, alla ricezione di un telegramma su questo oggetto di comunicazione si esegue la regolazione delle lamelle verso l'alto (0 = APERTURA) o verso il basso (1 = CHIUSURA).</p> <p><sup>2</sup> Modalità operativa <i>Comando tenda senza regolazione lamelle</i>: se la tenda è ferma, alla ricezione di un telegramma su questo oggetto di comunicazione non viene eseguita alcuna azione.</p> <p>Valore telegramma    0 = STOP/Aprire regolaz. lamelle                               1 = STOP/Chiudere regolaz. lamelle</p>				
12	Mov. tenda Su-Giù limitato	Uscita A	1 bit DPT 1.008	C, W
<p>Questo oggetto di comunicazione è abilitato se nella finestra parametri <i>Tenda</i>, per il parametro <i>Limitare campo di mov.</i> è stata selezionata l'opzione <i>Mediante ogg. "Mov. tenda Su-Giù limitato"</i>. Alla ricezione di un telegramma con il valore 0 su questo oggetto di comunicazione, la tenda viene alzata al limite parametrizzato. Alla ricezione di un telegramma con il valore 1, la tenda viene abbassata al limite parametrizzato. La tenda viene fermata automaticamente al raggiungimento del limite superiore o inferiore parametrizzato.</p> <p>Valore telegramma    0 = SU limitato                               1 = GIÙ limitato</p>				
12	Attivazione limite	Uscita A	1 bit DPT 1.003	C, W
<p>Questo oggetto di comunicazione è abilitato se nella finestra parametri <i>Tenda</i>, per il parametro <i>Limitare campo di mov.</i> è stata selezionata l'opzione <i>Mediante ogg. "Attivazione limitazione"</i>. Tramite un parametro è possibile impostare, se il limite viene eseguito con un telegramma diretto o con un telegramma automatico.</p> <p>Valore telegramma:    0 = limite inattivo                               1 = limite attivo</p>				
13	Mov. su pos. Altezza [0...255]	Uscita A	1 byte DPT 5.001	C, W
<p>Questo oggetto di comunicazione è abilitato se nella finestra parametri A: <i>Posizioni/Preset</i>, per il parametro <i>Abilitare ogg. di comun. "Movimento posizione Altezza/Lamelle [0...255]"</i> è impostata l'opzione <i>Si</i>.</p> <p>Se si riceve un telegramma su questo oggetto di comunicazione, la tenda si muove all'altezza che corrisponde al valore ricevuto.</p> <p>Una volta raggiunta la posizione di destinazione, le lamelle s'impostano sulla stessa posizione che avevano prima del movimento. Se si riceve un telegramma sull'oggetto di comunicazione <i>Mov. su pos. Lamelle [0...255]</i> durante il movimento, dopo il raggiungimento della posizione di destinazione, le lamelle s'impostano a seconda del valore ricevuto.</p> <p>Valore telegramma:    0 = in alto                               ... = posizione intermedia                               255 = in basso</p>				

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

N.	Funzione	Nome oggetto	Tipo di dati	Flag		
14	Mov. su pos. Lamelle [0...255]	Uscita A	1 byte DPT 5.001	C, W		
<p>Questo oggetto di comunicazione è abilitato se nella finestra parametri A: <i>Posizioni/Preset</i>, per il parametro <i>Abilitare ogg. di comun. "Movimento posizione Altezza/Lamelle [0...255]"</i> è stata impostata l'opzione <i>Si</i>.</p> <table border="1"> <tr> <td><b>Nota</b></td> </tr> <tr> <td>Questo oggetto di comunicazione è disponibile solo in modalità <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i>.</td> </tr> </table> <p>In caso di ricezione di un telegramma su questo oggetto di comunicazione, le lamelle vengono posizionate secondo il valore ricevuto. Se la tenda è in movimento, raggiunge prima la posizione di destinazione, dopo di che segue la regolazione delle lamelle.</p> <p>Valore telegramma: 0 = lamelle APERTE ... = posizione intermedia 255 = lamelle CHIUSE</p>					<b>Nota</b>	Questo oggetto di comunicazione è disponibile solo in modalità <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> .
<b>Nota</b>						
Questo oggetto di comunicazione è disponibile solo in modalità <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> .						
15 16	Movimento su posizione 1, 2 Movimento su posizione 3, 4	Uscita A	1 bit DPT 1.022	C, W		
<p>Questo oggetto di comunicazione è abilitato se nella finestra parametri A: <i>Posizioni/Preset</i>, per il parametro <i>Abilitare ogg. di comunicazione "Movimento/Impost. pos. 1-4" 1 bit</i> è selezionata l'opzione <i>Si</i>.</p> <p>Alla ricezione di un telegramma su questo oggetto di comunicazione, la tenda viene portata nella posizione di preset memorizzata. Dopo il raggiungimento della posizione, la regolazione delle lamelle viene eseguita nella modalità <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> in funzione al valore preset memorizzato. In caso di ricezione di un telegramma con il valore 0, la tenda si muove nella posizione parametrizzata 1 (o posizione 3). In caso di ricezione di un telegramma con il valore 1, la tenda si muove nella posizione parametrizzata 2 (o posizione 4).</p> <p>Valore telegramma: 0 = movimento su posizione 1 o 3 1 = movimento su posizione 2 o 4</p>						
17 18	Impostare posizione 1, 2 Impostare posizione 3, 4	Uscita A	1 bit DPT 1.022	C, W		
<p>Questo oggetto di comunicazione è abilitato se nella finestra parametri A: <i>Posizioni/Preset</i>, per il parametro <i>Abilitare ogg. di comunicazione "Movimento/Impost. pos. 1-4" 1 bit</i> è selezionata l'opzione <i>Si</i>.</p> <p>Alla ricezione di un telegramma su questo oggetto di comunicazione, si acquisisce la posizione attuale della tenda come il nuovo valore preset. Se si riceve il valore telegramma 0, la posizione attuale è memorizzata come il nuovo valore preset della posizione 1 (o posizione 3). Se si riceve il valore telegramma 1, la posizione attuale è memorizzata come il nuovo valore preset della posizione 2 (o posizione 4).</p> <p>In caso di interruzione di tensione bus vengono mantenuti i valori preset memorizzati. Quando si riprogramma l'apparecchio è possibile impostare tramite un parametro, se i valori memorizzati devono essere sovrascritti con i valori parametrizzati in precedenza.</p> <p>Valore telegramma: 0 = impostare posizione 1 o 3 1 = impostare posizione 2 o 4</p>						
19	Attivare mov. di riferimento	Uscita A	1 bit DPT 1.008	C, W		
<p>Questo oggetto di comunicazione è abilitato se nella finestra parametri A: <i>Attuatore</i>, per il parametro <i>Abilitare ogg. di comunicazione "Attivare mov. di riferimento" 1 bit</i> è impostata l'opzione <i>Si</i>.</p> <table border="1"> <tr> <td><b>Nota</b></td> </tr> <tr> <td>Questo oggetto di comunicazione è disponibile solo nelle modalità <i>Comando tenda con o senza regolazione lamelle</i>.</td> </tr> </table> <p>Questo oggetto di comunicazione attiva il movimento di riferimento. Quando si riceve un telegramma, la tenda si alza o si abbassa completamente. La posizione memorizzata viene aggiornata e la tenda si sposta nella posizione parametrizzata dopo il movimento di riferimento.</p> <p>Quando il comando automatico è attivato, il movimento di riferimento interrompe il comando automatico fino al raggiungimento della posizione di riferimento. Tuttavia, non è disattivato, ma continua a ricevere telegrammi automatici. Questi vengono eseguiti quando il movimento di riferimento è terminato.</p> <p>Se durante il movimento di riferimento si riceve un telegramma di posizione o di movimento diretto o automatico, viene eseguito per primo il movimento di riferimento e viene raggiunta poi la posizione di destinazione ricevuta.</p> <p>I telegrammi STOP e progressivi vengono ignorati durante un movimento di riferimento. Se una funzione di sicurezza è attivata, non è possibile eseguire un movimento di riferimento. Un movimento di riferimento attualmente attivato viene interrotto da:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• telegrammi di sicurezza, quali Allarme maltempo, Oper. forzata, ecc.</li> <li>• attivazione del comando manuale</li> </ul> <p>È possibile eseguire un movimento di riferimento anche in caso di blocco del comando diretto.</p> <p>Valore telegramma: 0 = movimento di riferimento tutto su 1 = movimento di riferimento tutto giù</p>					<b>Nota</b>	Questo oggetto di comunicazione è disponibile solo nelle modalità <i>Comando tenda con o senza regolazione lamelle</i> .
<b>Nota</b>						
Questo oggetto di comunicazione è disponibile solo nelle modalità <i>Comando tenda con o senza regolazione lamelle</i> .						

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

N.	Funzione	Nome oggetto	Tipo di dati	Flag
20	Scenario a 8 bit	Uscita A	1 byte DPT 18.001	C, W
<p>Questo oggetto di comunicazione è abilitato se nella finestra parametri <b>A: Funzioni</b>, per il parametro <b>Attivare scenario a 8 bit</b> è impostata l'opzione <b>Sì</b>.</p> <p>Questo oggetto di comunicazione permette di assegnare ogni uscita a fino a 18 scenari con posizioni parametrizzate.</p> <p>Nel caso di un'interruzione della tensione bus, i valori di scenario memorizzati sono mantenuti, se per il parametro <b>Sovrascr. scenari in caso di download</b> è stata selezionata l'opzione <b>No</b>.</p>				
21	Attivazione autom.	Uscita A	1 bit DPT 1.003	C, W, T, U
<p>Se si riceve un telegramma con il valore 1 su questo oggetto di comunicazione, il comando automatico viene attivato per l'uscita corrispondente. L'uscita può quindi essere controllata mediante gli oggetti di comunicazione automatici <b>Sole</b>, <b>Presenza</b>, <b>Riscaldamento</b> e <b>Raffreddamento</b>, <b>Temperatura ambiente</b> nonché <b>Sole: mov. su altezza [0...255]</b> e <b>Sole: mov. lamelle [0...255]</b>.</p> <p>Alla ricezione di un telegramma con il valore 0, l'uscita non reagisce più ai telegrammi in arrivo sugli oggetti di comunicazione automatici. Se l'uscita sta eseguendo un telegramma di movimento automatico, il movimento viene eseguito fino alla fine.</p> <p>Se il comando automatico è attivato, l'uscita viene aggiornata con i valori memorizzati degli oggetti di comunicazione negli oggetti di comunicazione automatici.</p> <p>Nel caso di un movimento di riferimento, un comando automatico attivo viene interrotto fino al raggiungimento della posizione di riferimento. Tuttavia, non è disattivato, ma continua a ricevere telegrammi automatici. Questi vengono eseguiti quando il movimento di riferimento è terminato.</p> <p>Valore telegramma: 0 = comando automatico disattivato 1 = comando automatico attivato</p>				
22	Sole	Uscita A	1 bit DPT 1.002	C, W, T, U
<p>I telegrammi in arrivo su questo oggetto di comunicazione sono presi in considerazione solo se il comando automatico è attivato. In caso di ricezione di un telegramma con il valore 1 sull'oggetto di comunicazione <b>Sole</b>, la tenda raggiunge la posizione parametrizzata <b>Posizione con sole = 1</b>. In caso di ricezione di un telegramma con il valore 0, la tenda raggiunge la posizione parametrizzata <b>Posizione con sole = 0</b>.</p> <p>La reazione ad un telegramma in arrivo può essere eseguita con ritardo mediante i parametri <b>Ritardo con sole = X</b>, in modo che in caso di cambiamenti di tempo frequenti le tende non si alzino e abbassino in continuazione. In caso di ricezione di un telegramma con il valore opposto durante il ritardo, la <b>Posizione con sole = 1</b> non viene avviata. La tenda rimane nella <b>Posizione con sole = 0</b> o viceversa.</p> <p>Se per la <b>Posizione con sole = X</b> è impostata l'opzione <b>Ricevere posizione mediante oggetto</b> (8 bit), allo scadere del tempo di ritardo l'uscita avvia quella posizione che è stata ricevuta per ultima sugli oggetti di comunicazione <b>Sole: mov. su altezza [0...255]</b> (modalità <b>Comando tenda con regolazione lamelle</b> e modalità <b>Comando tenda senza regolazione lamelle</b>) e <b>Sole: mov. lamelle [0...255]</b> (solo modalità <b>Comando tenda con regolazione lamelle</b>).</p> <p>Valore telegramma: 0 = sole non presente 1 = sole</p>				
23...	Sole: mov. su altezza [0...255]	Uscita A	1 byte DPT 5.001	C, W, T, U
<p>I telegrammi in arrivo su questo oggetto di comunicazione vengono eseguiti solo se il comando automatico è attivato e se sull'oggetto di comunicazione <b>Sole</b> è stato ricevuto un telegramma con il valore 1. La tenda viene posizionata in base al valore ricevuto.</p> <p>Valore telegramma: 0 = in alto ... = posizione intermedia 255 = in basso</p> <p>Una volta raggiunta la posizione di destinazione, le lamelle s'impostano sulla posizione che avevano prima del movimento. Se si riceve un telegramma sull'oggetto di comunicazione <b>Sole: mov. lamelle [0...255]</b> durante il movimento, al raggiungimento della posizione di destinazione, le lamelle vengono impostate in funzione del valore ricevuto.</p>				
24	Sole: mov. lamelle [0...255]	Uscita A	1 byte DPT 5.001	C, W, T, U
<p>I telegrammi in arrivo su questo oggetto di comunicazione vengono eseguiti solo se il comando automatico è attivato e se sull'oggetto di comunicazione <b>Sole</b> è stato ricevuto un telegramma con il valore 1. Le lamelle vengono posizionate in base al valore ricevuto.</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 10px 0;"> <p><b>Nota</b></p> <p>Questo oggetto di comunicazione è disponibile solo in modalità <b>Comando tenda con regolazione lamelle</b>.</p> </div> <p>Valore telegramma: 0 = lamelle APERTE ... = posizione intermedia 255 = lamelle CHIUSE</p> <p>Se la tenda è in movimento, raggiunge prima la posizione di destinazione, dopo di che segue la regolazione delle lamelle.</p>				

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

N.	Funzione	Nome oggetto	Tipo di dati	Flag		
25	Presenza	Uscita A	1 bit DPT 1.002	C, W, T, U		
<p>I telegrammi in arrivo su questo oggetto di comunicazione sono presi in considerazione solo se il comando automatico è attivato. Alla ricezione di un telegramma con il valore 1 su questo oggetto di comunicazione, il comando automatico protezione parasole è attivato e la tenda è controllata in base alla posizione parametrizzata <i>Posizione con sole = X</i>.</p> <p>Alla ricezione di un telegramma con il valore 0 su questo oggetto di comunicazione, il comando automatico riscaldamento/raffreddamento è attivato e la tenda è controllata in base alla posizione parametrizzata <i>Posizione con risc. = 1 e sole = X o Pos. con raffreddamento = 1 e sole = X</i>.</p> <p>La reazione ad un telegramma in arrivo può essere eseguita con ritardo mediante il parametro <i>Ritardo con presenza = X</i>, in modo che non ci siano continui sollevamenti e abbassamenti delle tende quando si entra e esce spesso nella e dalla stanza. In caso di ricezione di un telegramma con il valore opposto entro il periodo di ritardo, la tenda non raggiunge la posizione di destinazione Riscaldamento/Raffreddamento, ma mantiene la posizione di destinazione Protezione parasole e viceversa.</p> <p>Valore telegramma: 0 = ad es. nessun presente (&gt; riscaldamento/raffreddamento automatico attivato) 1 = ad es. persone presenti (&gt; automatismo protezione parasole attivato)</p> <p>Vanno notati i valori telegramma con gli oggetti di comunicazione 26/27 e eventualmente 28 (riscaldamento/raffreddamento)!</p> <table border="1" data-bbox="240 712 1422 862"> <thead> <tr> <th>Nota</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Se si desidera effettuare la programmazione del riscaldamento/raffreddamento automatico, ma non dell'automatismo protezione parasole in un sistema, l'oggetto di comunicazione <i>Presenza</i> deve quindi rimanere senza un collegamento. In questo modo il valore 0 viene impostato automaticamente per questo oggetto di comunicazione. Così, il riscaldamento/raffreddamento automatico si attiva immediatamente quando l'automatismo viene attivato mediante l'oggetto di comunicazione <i>Attivazione autom.</i></td> </tr> </tbody> </table>					Nota	Se si desidera effettuare la programmazione del riscaldamento/raffreddamento automatico, ma non dell'automatismo protezione parasole in un sistema, l'oggetto di comunicazione <i>Presenza</i> deve quindi rimanere senza un collegamento. In questo modo il valore 0 viene impostato automaticamente per questo oggetto di comunicazione. Così, il riscaldamento/raffreddamento automatico si attiva immediatamente quando l'automatismo viene attivato mediante l'oggetto di comunicazione <i>Attivazione autom.</i>
Nota						
Se si desidera effettuare la programmazione del riscaldamento/raffreddamento automatico, ma non dell'automatismo protezione parasole in un sistema, l'oggetto di comunicazione <i>Presenza</i> deve quindi rimanere senza un collegamento. In questo modo il valore 0 viene impostato automaticamente per questo oggetto di comunicazione. Così, il riscaldamento/raffreddamento automatico si attiva immediatamente quando l'automatismo viene attivato mediante l'oggetto di comunicazione <i>Attivazione autom.</i>						
26 27	Riscaldamento Raffreddamento	Uscita A	1 bit DPT 1.002	C, W, T, U		
<p>I telegrammi in arrivo su questo oggetto di comunicazione vengono eseguiti solo se il comando automatico è attivato e se sull'oggetto di comunicazione <i>Presenza</i> è stato ricevuto il valore 0.</p> <p>In caso di ricezione di un telegramma con il valore 1 sull'oggetto di comunicazione <i>Riscaldamento</i>, l'uscita raggiunge la posizione parametrizzata <i>Posizione con risc. = 1 e sole = 1 o Posizione con risc. = 1 e sole = 0</i>.</p> <p>In caso di ricezione di un telegramma con il valore 1 sull'oggetto di comunicazione <i>Raffreddamento</i>, l'uscita raggiunge la posizione parametrizzata <i>Pos. con raffreddamento = 1 o sole = 1 e Pos. con raffreddamento = 1 e sole = 0</i>.</p> <p>Se su entrambi gli oggetti di comunicazione, l'ultimo valore ricevuto è uno 0 o un 1, il comando automatico riscaldamento/raffreddamento è disattivato e l'uscita è controllata tramite il comando automatico protezione parasole.</p> <p>Valore telegramma: 0 = non RISCALDAMENTO/non RAFFREDDAMENTO 1 = RISCALDAMENTO/RAFFREDDAMENTO</p>						
28	Ricezione temperatura ambiente	Uscita A	2 byte DPT 9.001	C, W, T, U		
<p>I telegrammi in arrivo su questo oggetto di comunicazione vengono eseguiti solo se il comando automatico è attivato, se sull'oggetto di comunicazione <i>Presenza</i> è stato ricevuto il valore 0 e se la protezione contro il surriscaldamento è stata attivata.</p> <p>Con questo oggetto di comunicazione è possibile ricevere la temperatura ambiente ad esempio da un regolatore di temperatura ambiente. La tenda si sposta sulla posizione impostata, nella misura in cui la soglia configurata viene superata ed è stato ricevuto il valore 1 sugli oggetti di comunicazione <i>Riscaldamento</i> e <i>Sole</i>. Così, per esempio nella stagione di riscaldamento (inverno) in caso di assenza e contemporaneamente effetto del sole, si evita il surriscaldamento dell'ambiente.</p>						
29	Bloccare/abilitare mod. auto	Uscita A	1 bit DPT 1.001	C, W, T, U		
<p>Questo oggetto di comunicazione è abilitato se il comando automatico è attivo e nella finestra parametri A: <i>Autom. protezione parasole</i>, è stato selezionato il parametro <i>Commutaz. sul funzion. automatico dell'opzione Bloccare/abilitare mediante ogg.</i></p> <p>In caso di ricezione di un telegramma con il valore 1 su questo oggetto di comunicazione, il comando automatico viene bloccato automaticamente e l'uscita può essere controllata tramite gli oggetti di comunicazione diretti. Il comando automatico non può più essere attivato tramite l'oggetto di comunicazione <i>Attivazione automatico</i>.</p> <p>In caso di ricezione di un telegramma con il valore 0 su questo oggetto di comunicazione, viene nuovamente attivato il comando automatico per l'uscita specifica.</p> <p>Valore telegramma: 0 = comando automatico abilitato 1 = comando automatico bloccato</p>						

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

N.	Funzione	Nome oggetto	Tipo di dati	Flag
30	Bloccare/abilitare mod. dir	Uscita A	1 bit DPT 1.003	C, W, T, U
<p>Questo oggetto di comunicazione è abilitato se il comando automatico è attivo e nella finestra parametri A: Automatismo protezione parasole, è stato selezionato il parametro <i>Commutaz. sul funzion. diretto</i> dell'opzione <i>Bloccare/abilitare mediante ogg.</i></p> <p>Se si riceve un telegramma con il valore 1 su questo oggetto di comunicazione, i telegrammi in arrivo sugli oggetti di comunicazione diretti non vengono eseguiti (ad eccezione dell'attivazione <i>Calcolo durata movimento/movimento di riferimento</i>).</p> <p>Se su questo oggetto di comunicazione viene ricevuto un telegramma con il valore 0, il funzionamento diretto viene abilitato. I telegrammi diretti (SU, GIÙ, ecc.) verranno tuttavia eseguiti solo se il comando automatico è disabilitato. In caso contrario, il comando automatico ha la priorità più alta e i messaggi diretti non vengono considerati.</p> <p>Valore telegramma: 0 = funzionamento diretto abilitato 1 = funzionamento diretto bloccato</p>				
31	Blocco	Uscita A	1 bit DPT 1.003	C, W, T, U
<p>Alla ricezione di un telegramma con il valore 1, l'uscita si porta in una posizione parametrizzata. Il comando dell'uscita tramite oggetti di comunicazione diretti e automatici è bloccato. Dopo aver rimosso il blocco, la tenda si sposta nella posizione parametrizzata quando vengono azzerati l'allarme di vento, il blocco e l'operazione forzata. Il comando tramite gli oggetti di comunicazione diretti e automatici è nuovamente abilitato.</p> <p>Valore telegramma: 0 = comando abilitato 1 = comando bloccato</p>				
32	Operazione forzata 1 bit	Uscita A	1 bit DPT 1.003	C, W, T, U
<p>Alla ricezione di un telegramma con il valore 1, l'uscita si porta in una posizione parametrizzata. Il comando dell'uscita tramite oggetti di comunicazione diretti e automatici è bloccato. Dopo aver rimosso il blocco, la tenda si sposta nella posizione parametrizzata quando vengono azzerati l'allarme di vento, il blocco e l'operazione forzata. Il comando tramite gli oggetti di comunicazione diretti e automatici è nuovamente abilitato.</p> <p>Valore telegramma: 0 = comando abilitato 1 = comando bloccato/operazione forzata attiva</p>				
32	Operazione forzata 2 bit	Uscita A	2 bit DPT 2.002	C, W, T, U
<p>Se si riceve un telegramma con il valore 2 (binario 10) su questo oggetto di comunicazione, la tenda viene alzata. Il comando tramite gli oggetti di comunicazione diretti e automatici è bloccato.</p> <p>Se si riceve un telegramma di valore 3 (binario 11) su questo oggetto di comunicazione, la tenda viene abbassata. Il comando tramite gli oggetti di comunicazione diretti e automatici è bloccato.</p> <p>Con i valori 0 (binario 00) o 1 (binario 01) l'operazione forzata viene nuovamente annullata. La tenda si sposta quindi nella posizione parametrizzata quando vengono annullati l'allarme di vento, il blocco e l'operazione forzata. Il comando tramite gli oggetti di comunicazione diretti e automatici è nuovamente abilitato.</p> <p>Valore telegramma: 0 (binario 00) = comando abilitato 1 (binario 01) = comando abilitato 2 (binario 10) = comando SU bloccato 3 (binario 11) = comando GIÙ bloccato</p>				
33	Stato Altezza [0...255]	Uscita A	1 byte DPT 5.001	C, R, T
<p>Su questo oggetto di comunicazione, l'uscita invia l'altezza della posizione attuale della tenda. La posizione attuale è inviata al termine di un movimento.</p> <p>Valore telegramma: 0 = in alto ... = posizione intermedia 255 = in basso</p>				
34	Stato Lamelle [0...255]	Uscita A	1 byte DPT 5.001	C, R, T
<p>Su questo oggetto di comunicazione, l'uscita invia la posizione attuale delle lamelle. La posizione attuale è inviata al termine di un movimento.</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 10px 0;"> <p><b>Nota</b></p> <p>Questo oggetto di comunicazione è disponibile solo in modalità <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i>.</p> </div> <p>Valore telegramma: 0 = lamelle APERTE ... = posizione intermedia 255 = lamelle CHIUSE</p>				

**Oggetti di comunicazione e parametri ETS**

N.	Funzione	Nome oggetto	Tipo di dati	Flag
35 36	<b>Stato Fine corsa superiore</b> <b>Stato Fine corsa inferiore</b>	<b>Uscita A</b>	<b>1 bit</b> <b>DPT 1.008</b>	<b>C, R, T</b>
<p>L'uscita invia su questo oggetto di comunicazione l'informazione indicante se la tenda è nel fine corsa superiore o inferiore oppure no.</p> <p>Valore telegramma: 0 = tenda non in fine corsa superiore né inferiore 1 = tenda in fine corsa superiore o inferiore</p> <p>Lo Stato Fine corsa basso/alto viene inviato al raggiungimento o all'abbandono del fine corsa superiore/inferiore.</p>				
37	<b>Stato Operabilità</b>	<b>Uscita A</b>	<b>1 bit</b> <b>DPT 1.002</b>	<b>C, R, T</b>
<p>Su questo oggetto di comunicazione l'uscita invia l'informazione indicante se il comando dell'uscita è abilitato o bloccato. Il comando viene bloccato quando una delle due funzioni di sicurezza è stata attivata, ad esempio allarme vento, o quando l'unità è in modalità di comando manuale.</p> <p>Esempio: L'utente può vedere mediante un LED sul pulsante che il comando dell'uscita non è possibile tramite pulsante e che, inoltre, il comando automatico non può essere attivato.</p> <p>Valore telegramma: 0 = comando abilitato 1 = comando bloccato</p>				
38	<b>Stato Automatico</b>	<b>Uscita A</b>	<b>1 bit</b> <b>DPT 1.002</b>	<b>C, R, T</b>
<p>Con questo oggetto di comunicazione, l'uscita invia l'informazione indicante se il comando automatico è attivato o disattivato.</p> <p>Valore telegramma: 0 = comando automatico disattivato 1 = comando automatico attivato</p>				

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

N.	Funzione	Nome oggetto	Tipo di dati	Flag
39	Informazioni di stato	Uscita A	2 byte Non DPT	C, R, T

Tramite questo oggetto di comunicazione l'apparecchio invia le informazioni di stato su ogni uscita.

Nel byte meno significativo (bit n. 0...7) le informazioni sono conformi allo stato di funzionamento attuale. In ogni caso può essere attivo uno stato soltanto.

Il byte più significativo (bit 8 ... 15) non è utilizzato nella modalità di funzionamento *Valvole di ventilazione, modalità su comando*.

Lo stato attuale o il valore dell'oggetto di comunicazione viene inviato in caso di modifica o di richiesta mediante l'oggetto di comunicazione *Richiedere valori di stato*.

### Byte meno signif.

Bit 0:	Comando manuale Valore telegramma 0: inattivo Valore telegramma 1: attivo
Bit 1:	Blocco attivo Valore telegramma 0: inattivo Valore telegramma 1: attivo
Bit 2:	Operazione forzata Valore telegramma 0: inattivo Valore telegramma 1: attivo
Bit 3:	Allarme ghiaccio Valore telegramma 0: inattivo Valore telegramma 1: attivo
Bit 4:	Allarme pioggia Valore telegramma 0: inattivo Valore telegramma 1: attivo
Bit 5:	Allarme vento Valore telegramma 0: inattivo Valore telegramma 1: attivo
Bit 6:	Comando automatico protezione parasole Valore telegramma 0: inattivo Valore telegramma 1: attivo
Bit 7:	Riscald./Raffred. automatico Valore telegramma 0: inattivo Valore telegramma 1: attivo

### Byte più signif.

Bit 8:	Errore attuatore Valore telegramma 0: nessun errore Valore telegramma 1: errore
Bit 9:	Attuatore in movimento o Controllo Relais attuatore on*** Valore telegramma 0: no Valore telegramma 1: sì
Bit 10:	Attuatore gira in GIÙ o Controllo relais attuatore on in direzione GIÙ*** Valore telegramma 0: no Valore telegramma 1: sì
Bit 11:	Attuatore gira in SU o Controllo relais attuatore on in direzione SU*** Valore telegramma 0: no Valore telegramma 1: sì
Bit 12:	Ritardo invio e ricezione attivo Valore telegramma 0: no Valore telegramma 1: sì
Bit 13...15:	Non utilizzato



## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

### 1.4 Oggetto di comunicazione uscita A...X Modalità operativa *Valvole di ventilazione, modalità su comando*

N.	Funzione	Nome oggetto	Tipo di dati	Flag
10	Valvola ventil. Ap./Ch. On/Off	Uscita	1 bit DPT 1.009	C, W
<p>Se un telegramma con il valore 1 è ricevuto su questo oggetto di comunicazione, il contatto di uscita si chiude. La valvola di ventilazione chiusa si apre allora e/o le utenze collegate vengono attivate. Se si riceve un telegramma con il valore 0, la valvola di ventilazione si chiude e/o l'utenza viene disattivata. Il contatto dell'uscita ritorna nella posizione neutrale. La polarità dell'oggetto di comunicazione può essere modificata tramite il parametro <i>Invertire uscita</i>.</p> <p>Valore telegramma    0 = CHIUSO/OFF                           1 = APERTO/ON</p>				
31	Blocco	Uscita A	1 bit DPT 1.003	C, W, T, U
<p>Alla ricezione di un telegramma con il valore 1, l'uscita si porta in una posizione parametrizzata. Il comando dell'uscita tramite oggetti di comunicazione diretti e automatici è bloccato. Dopo aver rimosso il blocco, la tenda si sposta nella posizione parametrizzata quando vengono azzerati l'allarme di vento, il blocco e l'operazione forzata. Il comando tramite gli oggetti di comunicazione diretti e automatici è nuovamente abilitato.</p> <p>Valore telegramma:    0 = comando abilitato                               1 = comando bloccato</p>				
32	Operazione forzata 1 bit	Uscita A	1 bit DPT 1.003	C, W, T, U
<p>Alla ricezione di un telegramma con il valore 1, l'uscita si porta in una posizione parametrizzata. Il comando dell'uscita tramite oggetti di comunicazione diretti e automatici è bloccato. Dopo aver rimosso il blocco, la tenda si sposta nella posizione parametrizzata quando vengono azzerati l'allarme di vento, il blocco e l'operazione forzata. Il comando tramite gli oggetti di comunicazione diretti e automatici è nuovamente abilitato.</p> <p>Valore telegramma    0 = comando abilitato                               1 = comando bloccato/operazione forzata attiva</p>				
32	Operazione forzata 2 bit	Uscita A	2 bit DPT 2.001	C, W, T, U
<p>Se un telegramma con il valore 2 (binario 10) è ricevuto su questo oggetto di comunicazione, il contatto di uscita si chiude.</p> <p>La valvola di ventilazione chiusa si apre allora e/o le utenze collegate vengono attivate. Il comando tramite gli oggetti di comunicazione diretti è bloccato.</p> <p>Se si riceve un telegramma con il valore 3 (binario 11), la valvola di ventilazione si chiude e/o l'utenza viene disattivata. Il comando tramite gli oggetti di comunicazione diretti è bloccato.</p> <p>Con i valori 0 (binario 00) o 1 (binario 01) l'operazione forzata viene nuovamente annullata. L'uscita comanda quindi la posizione quando vengono annullati l'allarme di vento, il blocco e l'operazione forzata. Il comando tramite gli oggetti di comunicazione diretti è nuovamente abilitato.</p> <p>Valore telegramma:    0 (binario 00) = comando abilitato                               1 (binario 01) = comando abilitato                               2 (binario 10) = APERTO/ON - Comando bloccato                               3 (binario 11) = CHIUSO/OFF - Comando bloccato</p>				
33	Stato Aperto/Chiuso On/Off	Uscita A	1 bit DPT 1.011	C, R, T
<p>Su questo oggetto di comunicazione l'uscita invia l'informazione indicante se la valvola di ventilazione è aperta o chiusa e/o se le utenze collegate sono attivate o disattivate. Lo stato attuale viene inviato dopo ogni esecuzione. Se nel frattempo si riceve un nuovo telegramma, lo stato attuale viene inviato solo dopo l'esecuzione dell'ultimo telegramma.</p> <p>Valore telegramma:    0 = valvole di ventilazione CHIUSE o contatto di attivazione OFF                               1 = valvole di ventilazione APERTE o contatto di attivazione ON</p>				
37	Stato Operabilità	Uscita A	1 bit DPT 1.002	C, R, T
<p>Su questo oggetto di comunicazione l'uscita invia l'informazione indicante se il comando dell'uscita è abilitato o bloccato. Il comando viene bloccato quando una delle due funzioni di sicurezza è stata attivata, ad esempio allarme vento, o quando l'unità è in modalità di comando manuale.</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 10px 0;"> <p><b>Esempio</b></p> <p>L'utente può vedere mediante un LED sul pulsante che il comando della tenda non è possibile tramite pulsante.</p> </div> <p>Valore telegramma:    0 = comando abilitato                               1 = comando bloccato</p>				

**Oggetti di comunicazione e parametri ETS**

N.	Funzione	Nome oggetto	Tipo di dati	Flag
39	Informazioni di stato	Uscita A	2 byte Non DPT	C, R, T

Tramite questo oggetto di comunicazione l'apparecchio invia le informazioni di stato su ogni uscita.

Nel byte meno significativo (bit n. 0...7) le informazioni sono conformi allo stato di funzionamento attuale. In ogni caso può essere attivo uno stato soltanto.

Il byte più significativo (bit n. 8...15) contiene altre informazioni, specifiche dell'attuatore collegato.

Lo stato attuale o il valore dell'oggetto di comunicazione viene inviato in caso di modifica o di richiesta mediante l'oggetto di comunicazione *Richiedere valori di stato*.

**Byte meno signif.**

Bit 0: Comando manuale  
Valore telegramma 0: inattivo  
Valore telegramma 1: attivo

Bit 1: Blocco attivo  
Valore telegramma 0: inattivo  
Valore telegramma 1: attivo

Bit 2: Operazione forzata  
Valore telegramma 0: inattivo  
Valore telegramma 1: attivo

Bit 3: Allarme ghiaccio  
Valore telegramma 0: inattivo  
Valore telegramma 1: attivo

Bit 4: Allarme pioggia  
Valore telegramma 0: inattivo  
Valore telegramma 1: attivo

Bit 5: Allarme vento  
Valore telegramma 0: inattivo  
Valore telegramma 1: attivo

Bit 6: Non utilizzato

Bit 7: Non utilizzato

**Byte più signif.**

Bit 8...15: Non utilizzato

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

### 2. Parametri

La parametrizzazione degli apparecchi avviene tramite l'Engineering Tool Software ETS.

I valori di default dei parametri sono sottolineati,

per esempio:

Opzioni: Si  
No

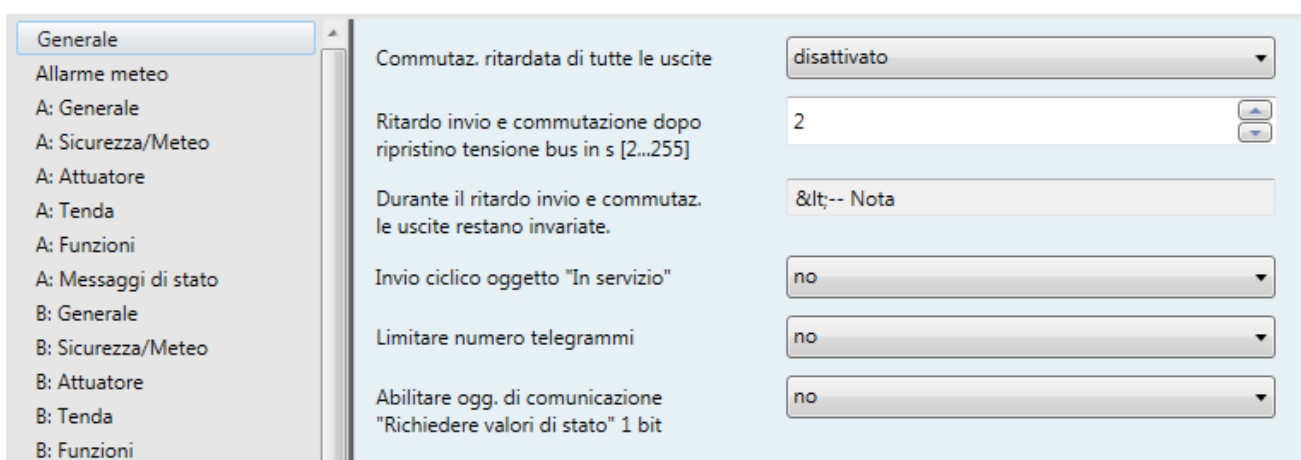
Possibili note, per es.:

#### Nota

L'apparecchio possiede più uscite. Poiché le funzioni sono uguali per tutte le uscite, vengono illustrate solo le funzioni relative all'uscita A.

#### 2.1 Finestra parametri *Generale*

In questa finestra parametri è possibile impostare parametri di livello superiore.



The screenshot shows the 'Generale' parameter window. On the left is a tree view with categories: Generale, Allarme meteo, A: Generale, A: Sicurezza/Meteo, A: Attuatore, A: Tenda, A: Funzioni, A: Messaggi di stato, B: Generale, B: Sicurezza/Meteo, B: Attuatore, B: Tenda, B: Funzioni. The main area contains several parameters:

- Commutaz. ritardata di tutte le uscite:** dropdown menu set to 'disattivato'.
- Ritardo invio e commutazione dopo ripristino tensione bus in s [2...255]:** numeric input field set to '2'.
- Durante il ritardo invio e commutaz. le uscite restano invariate:** text input field containing '&lt;-- Nota'.
- Invio ciclico oggetto "In servizio":** dropdown menu set to 'no'.
- Limitare numero telegrammi:** dropdown menu set to 'no'.
- Abilitare ogg. di comunicazione "Richiedere valori di stato" 1 bit:** dropdown menu set to 'no'.

#### Commutaz. ritardata di tutte le uscite

Opzioni: Disattivato  
Attivato

In grandi impianti KNX si genera una grande corrente di avviamento causata da telegrammi centrali all'avvio simultaneo di tutti gli azionamenti. La commutazione ritardata delle uscite limita la corrente di avviamento. I telegrammi di movimento centrali sono eseguiti con ritardo. Il tempo di ritardo nell'esecuzione di un movimento si applica ai seguenti oggetti di comunicazione e/o stati (anche con comando automatico attivato):

- *Sole: mov. su altezza [0...255], Sole: mov. lamelle [0...255]*
- *Blocco, Oper. forzata*
- *Allar. vento, Allar. pioggia, Allar. gelo*
- *Mov. su pos. Altezza [0...255]*
- *Mov. su pos. Lamelle [0...255]*
- *Programmazione, Reset*
- *Interruzione tensione bus*
- *Ripristino tensione bus*
- *Pos. in caso di annull. allarme maltempo, blocco e oper. forzata*

Il tempo di ritardo nell'esecuzione di un movimento non sarà preso in considerazione per i seguenti oggetti di comunicazione:

- *Movimento tenda Su-Giù, Mov. tenda Su-Giù limitato*
- *Regolaz. lamelle/Stop Su-Giù, Stop*
- *Movimento su posizione 1, 2, Movimento su posizione 3, 4*

In questo modo si assicura che la funzione di comando diretta - ad esempio tramite un tasto - non sarà ritardata.

- **Attivato:** il parametro *Tempo di ritardo in s* viene visualizzato

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

### Tempo di ritardo in s [1...15]

Opzioni: 1...15

Questo parametro stabilisce il tempo di ritardo con il quale avviene la commutazione delle uscite. Il tempo di ritardo impostato vale per tutte le uscite e/o gli azionamenti collegati dell'attuatore.

#### Attenzione

Il ritardo di tempo parametrizzato vale anche per il comando automatico, gli allarmi maltempo e le operazioni forzate. Pertanto, il tempo di ritardo dovrebbe essere utilizzato solo quando si teme un'assenza della tensione di rete in grandi impianti causato dall'avvio simultaneo degli azionamenti.

### Ritardo invio e commutazione dopo ripristino tensione bus in s [2...255]

Opzioni: 2...255

Durante il ritardo invio e commutazione è consentita solo la ricezione dei telegrammi. Tuttavia i telegrammi non vengono elaborati e le uscite rimangono invariate. Nessun telegramma viene inviato al bus.

Allo scadere del ritardo invio e commutazione, i telegrammi vengono inviati e lo stato delle uscite viene impostato in funzione della parametrizzazione e/o dei valori degli oggetti di comunicazione.

Se durante il ritardo invio e commutazione vengono letti oggetti, ad es. visualizzazioni tramite bus, le richieste vengono prima memorizzate e quindi soddisfatte dopo lo scadere del ritardo invio e commutazione.

Il tempo di ritardo comprende un tempo d'inizializzazione di circa due secondi. Il tempo d'inizializzazione è il tempo di reazione di cui il processore ha bisogno per essere pronto per l'uso.

#### Come si comporta l'apparecchio al ripristino della tensione bus?

Al ripristino della tensione del bus si attende prima il tempo di ritardo invio, finché non vengono inviati i telegrammi sul bus. Le posizioni parametrizzate vengono avviate immediatamente con il ripristino della tensione bus. Durante il tempo di ritardo commutazione, i telegrammi in arrivo vengono aggiornati. L'ultimo telegramma ricevuto con la priorità più alta viene eseguito. Il comando manuale può essere eseguito immediatamente.

### Invio ciclico oggetto "In funzione"

Opzioni: No  
Si

L'oggetto di comunicazione *In servizio* segnala la presenza dell'apparecchio sul bus. Questo telegramma ciclico può essere monitorato tramite un apparecchio esterno. Se non si riceve alcun telegramma, è possibile che l'apparecchio sia difettoso o che la linea bus verso l'apparecchio d'invio sia interrotta.

- **No:** l'oggetto di comunicazione *In servizio* non è abilitato.
- **Si:** l'oggetto di comunicazione *In servizio* e i seguenti parametri vengono abilitati.

### Tempo ciclo di invio in s [1...65.535]

Opzioni: 1...60...65.535

Qui s'imposta l'intervallo di tempo con cui l'oggetto di comunicazione *In servizio* (n. 0) esegue l'invio ciclico di un telegramma.

### Valore oggetto

Opzioni: 1  
0

Qui viene impostata la polarità del valore oggetto.

#### Nota

Dopo il ripristino della tensione bus, l'oggetto di comunicazione invia il suo valore allo scadere del ritardo invio e commutazione impostato.

### Limitare numero telegrammi

Opzioni: No  
Si

La limitazione della frequenza telegrammi limita il carico del bus generato dall'apparecchio. Questa limitazione si applica a tutti i telegrammi inviati dall'apparecchio.

- **Si:** compaiono i seguenti parametri:

#### Numero massimo di telegrammi inviati

Opzioni: 1...255

#### nell'intervallo di tempo

Opzioni: 50 ms/100 ms...1 s...30 s/1 min

Con questo parametro si imposta il numero di telegrammi che l'apparecchio A invia in un intervallo di tempo. All'inizio di un intervallo di tempo, i telegrammi vengono inviati il più velocemente possibile.

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

### Nota

L'apparecchio conta il numero di telegrammi inviati nell'intervallo di tempo parametrizzato. Una volta raggiunto il numero massimo di telegrammi inviati, fino al termine dell'intervallo di tempo non vengono inviati altri telegrammi sul KNX. Un nuovo intervallo di tempo inizia al termine del precedente. Il contatore dei telegrammi viene azzerato e l'invio di telegrammi è di nuovo consentito. Viene sempre inviato il valore dell'oggetto di comunicazione che è presente al momento dell'invio.

Il primo intervallo di tempo (tempo di pausa) non è specificato esattamente. Questo intervallo di tempo può essere compreso tra zero secondi e l'intervallo di tempo parametrizzato. I tempi d'invio successivi corrispondono al tempo parametrizzato.

Esempio:

Numero massimo di telegrammi inviati = 5, intervallo di tempo = 5 sec. 20 telegrammi sono pronti per l'invio. L'apparecchio invia subito 5 telegrammi. Dopo un massimo di 5 secondi, i 5 telegrammi successivi vengono inviati. Da questo intervallo di tempo in poi ogni 5 secondi vengono inviati altri 5 telegrammi al KNX.

### Abilitare ogg. di comunicazione "Richiedere valori di stato" 1 bit

Opzioni: No  
Si

- **Si**: viene abilitato l'oggetto di comunicazione a 1 bit *Richiedere valori di stato*.

Con questo oggetto di comunicazione è possibile richiedere tutti i messaggi di stato, purché questi siano parametrizzati con l'opzione *In caso di modifica o richiesta*.

Con l'opzione **Si** compare il seguente parametro:

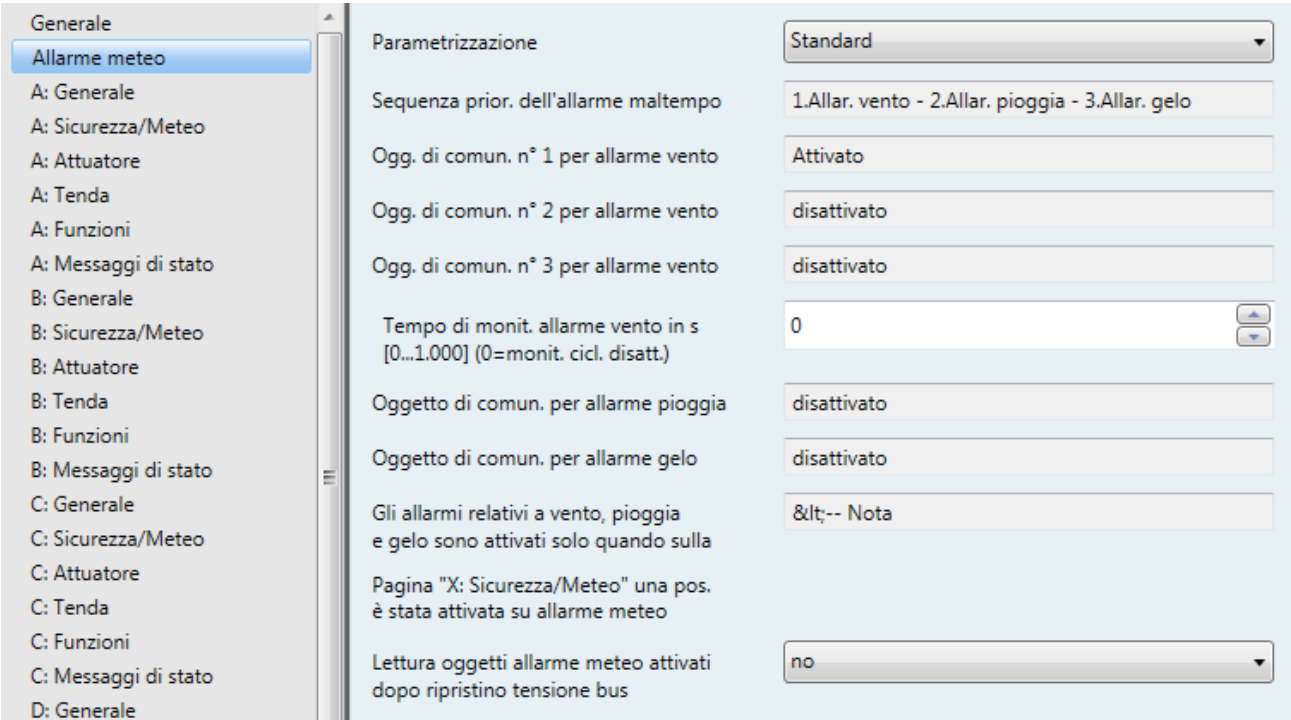
#### Richiedere con valore oggetto

Opzioni: 0  
1  
0 o 1

- **0**: L'invio dei messaggi di stato è richiesto con il valore 0.
- **1**: L'invio dei messaggi di stato è richiesto con il valore 1.
- **0 o 1**: L'invio dei messaggi di stato è richiesto con il valore 0 o 1.

## 2.2 Finestra parametri *Allarme meteo*

In questa finestra parametri vengono effettuate le impostazioni di livello superiore che riguardano gli allarme meteo.



### Parametrizzazione

Opzioni: Standard  
Personalizzato

Qui è possibile effettuare le impostazioni per la portata della parametrizzazione.

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

- **Standard:** questa impostazione permette di assegnare l'uscita a un oggetto di comunicazione per allarme vento. Vengono visualizzati l'oggetto di comunicazione *Allarme vento n. 1* e il parametro *Tempo di monit. allarme vento in s.*
- **Personalizzato:** questa impostazione permette di accedere completamente ai parametri per le applicazioni più complesse. Compiono altri parametri per l'elaborazione.

### Sequenza prior. dell'allarme maltempo

Opzioni: 1.Allar. vento - 2.Allar. pioggia - 3.Allar. gelo  
 1.Allar. vento - 2.Allar. gelo - 3.Allar. pioggia  
 1.Allar. pioggia - 2.Allar. vento - 3.Allar. gelo  
 1.Allar. pioggia - 2.Allar. gelo - 3.Allar. vento  
 1.Allar. gelo - 2.Allar. pioggia - 3.Allar. vento  
 1.Allar. gelo - 2.Allar. vento - 3.Allar. pioggia

Questo parametro definisce la priorità tra le funzioni di allarme maltempo. Se viene emesso più di un allarme maltempo contemporaneamente, viene eseguito sempre solo l'allarme maltempo con la priorità più alta parametrizzata.

**Ogg. di comun. n° 1 per allarme vento**

**Ogg. di comun. n° 2 per allarme vento**

**Ogg. di comun. n° 3 per allarme vento**

**Oggetto di comun. per allarme pioggia**

**Oggetto di comun. per allarme gelo**

Opzioni: Disattivato  
 Attivato

Questi allarmi attivano le funzioni di allarme maltempo e i corrispondenti oggetti di comunicazione.

- **Attivato:** compaiono i parametri per i tempi di monitoraggio degli allarmi maltempo.

#### Nota

Gli allarmi vento, pioggia e gelo vengono attivati solo quando nella finestra parametri **A: Sicurezza/Meteo** una posizione è stata attivata su allarme maltempo:

Esempio:

**Pos. in caso di all. vento**

Opzione: Attivato - su

**Tempo di monit. allarme vento in s**

**Tempo di monit. allarme pioggia in s**

**Tempo di monit. allarme gelo in s**

**[0...1.000] (0 = monitoraggio ciclico disattivato)**

Opzioni: 0...1.000

Questi parametri definiscono il tempo di monitoraggio ciclico per gli allarmi vento, pioggia e gelo in secondi.

Il dispositivo 01525 esegue il monitoraggio ciclico degli allarmi maltempo dei sensori meteorologici.

Se i sensori meteorologici inviano il valore telegramma 0, non è presente alcun allarme maltempo. Il dispositivo 01525 attende questo segnale. Se il segnale non si verifica entro il tempo di monitoraggio parametrizzato, si presuppone che il sensore sia difettoso o la linea bus sia stata interrotta. La tenda viene allora portata nella posizione parametrizzata. Il comando è bloccato.

Se i sensori meteorologici inviano il valore telegramma 1 (allarme maltempo), le posizioni di allarme parametrizzate vengono raggiunte immediatamente. I parametri *Tempo di monit. allarme pioggia in s* e/o *Tempo di monit. gelo in s* compaiono al momento dell'impostazione dell'opzione Attivato per i parametri *Oggetto di comun. per allarme pioggia* e/o *Oggetto di comun. per allarme gelo*.

- **0:** il monitoraggio ciclico è disattivato.

#### Nota

Il tempo di monitoraggio del dispositivo 01525 dovrebbe essere almeno tre o quattro volte più grande del tempo di invio ciclico del sensore. In caso di assenza di un segnale, ad esempio a causa di un carico bus elevato, questo impedisce che le tende vengano portate nella posizione di allarme.

**Lettura oggetti allarme maltempo attivati dopo ripristino tensione bus**

Opzioni: Sì  
 No

- **Sì:** i valori degli oggetti di comunicazione *Allarme vento 1...3*, *Allarme pioggia* e *Allarme gelo* vengono letti - se sono attivati - dopo il ripristino della tensione bus. In caso di un allarme maltempo, la posizione viene avviata con allarme maltempo.

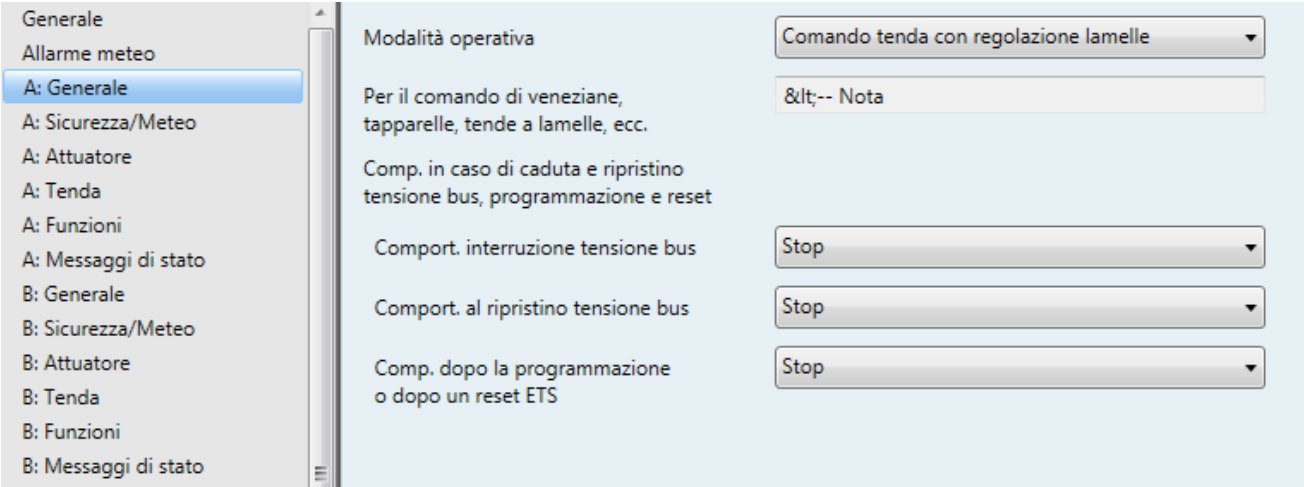
#### Nota

Nell'apparecchio mittente i flag di lettura devono essere settati.

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

### 2.3 Finestra parametri A: Generale

In questa finestra parametri si eseguono le impostazioni generali per l'uscita A.



The screenshot shows a software interface for configuring parameters. On the left is a vertical menu with categories 'A:' and 'B:'. The 'A: Generale' option is selected and highlighted in blue. The main area is titled 'Modalità operativa' and contains several settings:

- Modalità operativa:** A dropdown menu set to 'Comando tenda con regolazione lamelle'.
- Per il comando di veneziane, tapparelle, tende a lamelle, ecc.:** A text input field containing '&lt;-- Nota'.
- Comp. in caso di caduta e ripristino tensione bus, programmazione e reset:** A section header.
- Comport. interruzione tensione bus:** A dropdown menu set to 'Stop'.
- Comport. al ripristino tensione bus:** A dropdown menu set to 'Stop'.
- Comp. dopo la programmazione o dopo un reset ETS:** A dropdown menu set to 'Stop'.

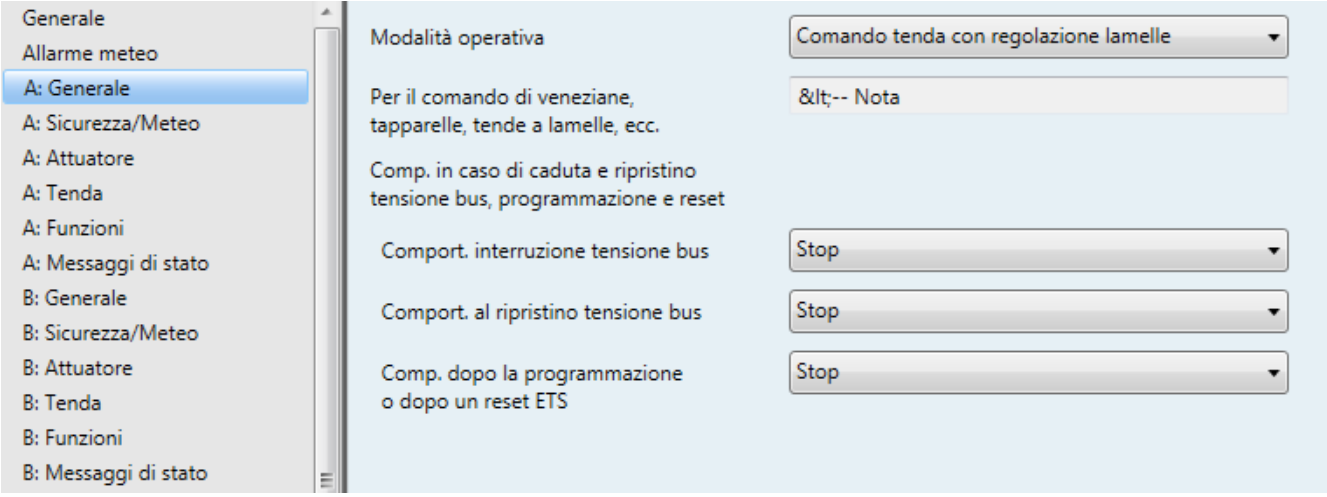
#### Modalità operativa

Opzioni: Comando tenda con regolazione lamelle  
 Comando tenda senza regolazione lamelle  
 Valvole di ventilazione, modalità su comando

Questo parametro definisce la modalità di funzionamento dell'uscita. A seconda della modalità, solo i parametri e gli oggetti di comunicazione sono differenti per ogni uscita. Le modalità operative *Comando tenda con regolazione lamelle* e *Comando tenda senza regolazione lamelle* si distinguono solo leggermente grazie alle funzioni di regolazione lamelle. Pertanto, questi sono descritti utilizzando la modalità *Comando tenda con regolazione lamelle*. I parametri e/o gli oggetti di comunicazione che non sono o sono esclusivamente disponibili nella modalità operativa *Comando tenda senza regolazione lamelle*, sono appositamente contrassegnati.

### 2.4 Parametro Modalità operativa Comando tenda con/senza regolazione lamelle

I parametri e/o gli oggetti di comunicazione che non sono o sono esclusivamente disponibili nella modalità operativa *Comando tenda senza regolazione lamelle*, sono appositamente contrassegnati



This screenshot is identical to the one in section 2.3, showing the 'Modalità operativa' configuration window with the same settings: 'Comando tenda con regolazione lamelle' selected, '&lt;-- Nota' in the text field, and 'Stop' selected for all three behavior dropdowns.

#### Comport. interruzione tensione bus

Opzioni: Nessuna reazione  
 Su  
 Giù  
 Stop

Con questo parametro s'imposta il comportamento dell'uscita in caso di interruzione della tensione bus.

- **Nessuna reazione:** i contatti di uscita restano nella loro posizione attuale.
- **Su/giù:** la tenda si sposta verso l'alto o il basso.
- **Stop:** se la tenda sta eseguendo un movimento, questo movimento viene immediatamente arrestato. Se la tenda è a riposo, mantiene inalterata la propria posizione.

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

### Comport. al ripristino tensione bus

#### Comp. dopo la programmazione o dopo un reset ETS

Opzioni: Nessuna reazione  
 Su  
 Giù  
 Stop  
 Posizione 1...4  
 Posizione definita liberamente  
 Attivazione autom. protez. parasole

Questo parametro stabilisce il comportamento dell'uscita in caso di ripristino tensione bus o dopo download e reset bus ETS.

- **Nessuna reazione:** i contatti di uscita restano nella loro posizione attuale.
- **Su/giù:** la tenda si sposta su o giù.
- **Stop:** se la tenda sta eseguendo un movimento, questo movimento viene immediatamente arrestato. Se la tenda è a riposo, mantiene inalterata la propria posizione.
- **Posizione 1...4:** quando si seleziona una di queste posizioni, la tenda raggiunge una posizione predefinita. L'altezza della tenda e la posizione delle lamelle della rispettiva posizione sono impostate nella finestra parametri **A: Posizioni/Preset**.
- **Posizione definita liberamente:** viene avviata una posizione definita liberamente. Compaiono i seguenti parametri.

**Posizione Altezza in % [0...100]**

(0% = in alto; 100% = in basso)

**Posizione Lamelle in % [0...100]**

(0% = aperte; 100% = chiuse)

#### Nota

I parametri per regolare le lamelle sono disponibili esclusivamente nella modalità operativa *Comando tenda con regolazione lamelle*.

Opzioni: \_0...100

Questi parametri definiscono l'altezza e/o la posizione delle lamelle della tenda.

- **Attivazione autom. protez. parasole:** l'automatismo protezione parasole viene attivato dopo il ripristino della tensione bus o dopo download e reset ETS.

### 2.4.1 Finestra parametri A: Sicurezza/Meteo

In questa finestra parametri si eseguono le impostazioni che riguardano la funzione Sicurezza/Meteo.

<ul style="list-style-type: none"> <li>Generale</li> <li>Allarme meteo</li> <li>A: Generale</li> <li><b>A: Sicurezza/Meteo</b></li> <li>A: Attuatore</li> <li>A: Tenda</li> <li>A: Funzioni</li> <li>A: Messaggi di stato</li> <li>B: Generale</li> <li>B: Sicurezza/Meteo</li> <li>B: Attuatore</li> <li>B: Tenda</li> <li>B: Funzioni</li> <li>B: Messaggi di stato</li> <li>C: Generale</li> <li>C: Sicurezza/Meteo</li> <li>C: Attuatore</li> <li>C: Tenda</li> <li>C: Funzioni</li> <li>C: Messaggi di stato</li> <li>D: Generale</li> <li>D: Sicurezza/Meteo</li> <li>D: Attuatore</li> <li>D: Tenda</li> <li>D: Funzioni</li> <li>D: Messaggi di stato</li> </ul>	<p><b>Parametrizzazione</b> <span style="float: right;">Standard ▾</span></p> <p>L'uscita reagisce all'ogg. di comun. per allarme vento n. <span style="float: right;">1</span></p> <p>Pos. in caso di all. vento <span style="float: right;">Attivato - su ▾</span></p> <p>Pos. in caso di all. pioggia <span style="float: right;">disattivato</span></p> <p>Pos. in caso di all. gelo <span style="float: right;">disattivato</span></p> <p>Blocco <span style="float: right;">disattivato</span></p> <p>Operazione forzata (1 bit/2 bit) <span style="float: right;">disattivato</span></p> <p>Pos. in caso di annull. allarme maltempo, blocco e oper. forzata <span style="float: right;">Nessuna reazione</span></p> <p>La posizione viene raggiunta solo se autom. protezione solare disattivato <span style="float: right;">&amp;lt;-- Nota</span></p> <p>Disattivare automatismo protezione parasole al ripristino funz. sicurezza <span style="float: right;">no</span></p> <p>Sequenza di prior. delle funz. di sicurezza <span style="float: right;">1.Allarme maltempo – 2.Blocco – 3.Oper. forzata</span></p> <p>Gli allarmi relativi a vento, pioggia e gelo sono attivati solo quando gli oggetti sulla pagina "Allarme meteo" sono abilit. e assoc. a ind. di gruppo <span style="float: right;">&amp;lt;-- Nota</span></p>
--	---



## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

### Parametrizzazione

Opzioni: Standard  
Personalizzato

Questo parametro determina la portata della parametrizzazione.

- **Standard:** in caso di allarme vento, la tenda si sposta in una posizione predefinita tramite il parametro *Pos. in caso di all. vento*. Per i progetti più piccoli, questa impostazione è di solito sufficiente. Con questa impostazione, l'uscita reagisce solo sull'oggetto di comunicazione *Allarme vento n. 1*.
- **Personalizzato:** l'accesso completo ai parametri per applicazioni complesse o le impostazioni di sicurezza dell'uscita sono possibili. Compaiono altri parametri.

### L'uscita reagisce all'ogg. di comun. per allarme vento n.

Opzioni: L'uscita non reagisce all'allarme vento  
1/ 2/ 3/ 1+2/ 1+3/ 2+3/ 1+2+3

Questo parametro stabilisce su quali oggetti di comunicazione Allarme vento l'uscita risponde. I valori degli oggetti di comunicazione assegnati vengono collegati con OR.

### Pos. in caso di all. vento

### Pos. in caso di all. pioggia

### Pos. in caso di all. gelo

Opzioni: Attivato - nessuna reazione  
Attivato - su  
Attivato - giù  
Attivato - stop  
Attivato - posizione 1...4  
Attivato - posizione definita liberamente  
Disattivato

Questi parametri determinano la posizione della tenda alla ricezione di un allarme maltempo (vento, pioggia, gelo). La tenda non può più essere comandata mediante altri oggetti di comunicazione o il comando manuale fino all'annullamento dell'allarme maltempo. In caso di allarme maltempo, i limiti del campo di movimento non sono presi in considerazione.

- **Attivato - nessuna reazione:** se la tenda sta eseguendo un movimento, questo movimento viene eseguito fino alla posizione di destinazione. Se la tenda è a riposo, mantiene inalterata la propria posizione.
- **Attivato - su:** alla ricezione di un allarme maltempo, la tenda si alza (SU).
- **Attivato - giù:** Alla ricezione di un allarme maltempo, la tenda si abbassa (GIÙ).
- **Attivato - stop:** se la tenda sta eseguendo un movimento, questo movimento viene immediatamente arrestato. Se la tenda è a riposo, mantiene inalterata la propria posizione.
- **Attivato - posizione 1...4:** quando si seleziona una di queste posizioni, la tenda raggiunge una posizione predefinita. L'altezza della tenda e la posizione delle lamelle della rispettiva posizione sono impostate nella finestra parametri **A: Posizioni/Preset**.
- **Attivato - Posizione definita liberamente:** è possibile avviare una posizione definita liberamente. Compaiono i seguenti parametri:

**Posizione Altezza in %**  
(0% = in alto; 100% = in basso)

**Posizione Lamelle in %**  
(0% = aperte; 100% = chiuse)

#### Nota

I parametri per regolare le lamelle sono disponibili esclusivamente nella modalità operativa *Comando tenda con regolazione lamelle*.

Opzioni: 0...100

Questi parametri definiscono l'altezza e/o la posizione delle lamelle della tenda

- **Disattivato:** in caso di un allarme maltempo, non avviene alcuna reazione.

### Blocco

Opzioni: Disattivato  
Attivato

Questo parametro abilita la funzione **Blocco**. La tenda si muove, ad es., in una posizione parametrizzata o il comando è bloccato. Il comando di una tenda interna (veneziana o tapparella interna) è bloccato con le finestre aperte.

- **Attivato:** l'oggetto di comunicazione **Blocco** è abilitato. Compare il seguente parametro.

### Pos. in caso di blocco

Opzioni: Nessuna reazione  
Su  
Giù  
Stop  
Posizione 1...4  
Posizione definita liberamente

Questo parametro definisce la posizione da avviare per la funzione **Blocco**.

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

- **Nessuna reazione:** se la tenda sta eseguendo un movimento, questo movimento viene eseguito fino alla posizione di destinazione. Se la tenda è a riposo, mantiene inalterata la propria posizione.
- **Su o giù:** la tenda si sposta SU o GIÙ.
- **Stop:** se la tenda sta eseguendo un movimento, questo movimento viene immediatamente arrestato. La tensione sulle uscite viene disattivata. Se la tenda è a riposo, mantiene inalterata la propria posizione.
- **Posizione 1...4:** quando si seleziona una di queste posizioni, la tenda raggiunge una posizione predefinita. L'altezza della tenda e la posizione delle lamelle della rispettiva posizione sono impostate nella finestra parametri **A: Posizioni/Preset**.
- **Posizione definita liberamente:** viene avviata una posizione definita liberamente. Compaiono i seguenti parametri.

**Posizione Altezza in %**  
(0% = in alto; 100% = in basso)

**Posizione Lamelle in % [0...100]**  
(0% = aperte; 100% = chiuse)

Nota
I parametri per regolare le lamelle sono disponibili esclusivamente nella modalità operativa <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> .

Opzioni: 0...100

Questi parametri definiscono l'altezza e/o la posizione delle lamelle della tenda.

- **Disattivato:** in caso di un allarme maltempo, non avviene alcuna reazione.

### Operazione forzata (1 bit/2 bit)

Opzioni: Disattivato  
Attivato (1 bit)  
Attivato (2 bit)

La funzione **Oper. forzata** permette di portare la tenda in una determinata posizione mediante un telegramma a 1 bit, oppure di alzare o abbassare la tenda mediante un telegramma a 2 bit e di bloccare il comando. La funzione **Oper. forzata** viene utilizzata, ad esempio, per alzare le veneziane per pulire le finestre, o per abbassarle per pulire le lamelle. Allo stesso tempo, il comando della tenda è bloccato in modo da non mettere in pericolo il personale di pulizia da movimenti inaspettati.

- **Attivato (1 bit):** l'oggetto di comunicazione **Operazione forzata 1 bit** è abilitato. Compaiono i seguenti parametri:

**Posizione Altezza in %**  
(0% = in alto; 100% = in basso)

**Posizione Lamelle in %**  
(0% = aperte; 100% = chiuse)

Nota
I parametri per regolare le lamelle sono disponibili esclusivamente nella modalità operativa <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> .

Opzioni: 0...100

Questi parametri definiscono l'altezza e/o la posizione delle lamelle della tenda.

Questo parametro imposta la posizione (posizione e posizione delle lamelle) avviata, una volta che l'operazione forzata (1 bit) è stata attivata. Il comando è bloccato. Quando questo oggetto di comunicazione riceve un telegramma con il valore 0, il comando è di nuovo abilitato.

- **Attivato (2 bit):** l'oggetto di comunicazione **Oper. forzata 2 Bit** è abilitato.

### Pos. in caso di annull. allarme maltempo, blocco e oper. forzata

Opzioni: Nessuna reazione  
Su  
Giù  
Stop  
Posizione 1...4  
Posizione definita liberamente  
Valore oggetto corrispondente

Questo parametro determina la posizione della tenda all'annullamento di un allarme maltempo, un blocco o un'operazione forzata.

- **Nessuna reazione:** se la tenda sta eseguendo un movimento, questo movimento viene eseguito fino alla posizione di destinazione. Se la tenda è a riposo, mantiene inalterata la propria posizione.
- **SU:** all'annullamento di una funzione di sicurezza la tenda si alza (SU).
- **GIÙ:** all'annullamento di una funzione di sicurezza la tenda si abbassa (GIÙ).
- **Stop:** se la tenda sta eseguendo un movimento, questo movimento viene immediatamente arrestato. Se la tenda è a riposo, mantiene inalterata la propria posizione.
- **Posizione 1...4:** quando si seleziona una di queste posizioni, la tenda raggiunge una posizione predefinita. L'altezza della tenda e la posizione delle lamelle della rispettiva posizione sono impostate nella finestra parametri **A: Posizioni/Preset**.
- **Posizione definita liberamente:** viene avviata una posizione definita liberamente. Compaiono i seguenti parametri:

**Posizione Altezza in %**  
(0% = in alto; 100% = in basso)

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

**Posizione Lamelle in %**  
(0% = aperte; 100% = chiuse)

### Nota

I parametri per regolare le lamelle sono disponibili esclusivamente nella modalità operativa *Comando tenda con regolazione lamelle*.

Questi due parametri definiscono l'altezza e/o la posizione delle lamelle della tenda.

Opzioni: 0...100

**A seconda del valore oggetto:** durante un allarme di sicurezza i telegrammi KNX in entrata sono memorizzati sui seguenti oggetti di comunicazione.

Mov. su pos. Altezza [0...255]

Mov. su pos. Lamelle [0...255]

Movimento su posizione 1, 2

Movimento su posizione 3, 4

Scenari

Lo stato dell'uscita viene aggiornato in base ai valori attuali degli oggetti di comunicazione, ad esempio, a seguito dell'annullamento di un allarme di sicurezza, il comando automatico viene attivato. A condizione che nel frattempo non siano stati ricevuti nuovi telegrammi, la tenda viene portata nella posizione in cui si trovava all'attivazione

### Nota

La posizione impostata all'annullamento viene raggiunta solo se l'automatismo protezione parasole è disattivato.

### Disattivare automatismo protezione parasole al ripristino funz. sicurezza

Opzioni: Sì  
No

- **No:** al ripristino di una funzione di sicurezza (ad es. allarme vento), l'automatismo protezione parasole è nuovamente attivato.
- **Sì:** al ripristino di una funzione di sicurezza (ad es. allarme vento), l'automatismo protezione parasole è disattivato.

### Sequenza di prior. delle funz. di sicurezza

Opzioni: 1.Allarme maltempo - 2.Blocco - 3.Oper. forzata  
1.Allarme maltempo - 2.Oper. forzata - 3.Blocco  
1.Blocco - 2.Allarme maltempo - 3.Oper. forzata  
1.Blocco - 2.Oper. forzata - 3. Allarme maltempo  
1.Oper. forzata - 2.Blocco - 3.Allarme maltempo  
1.Oper. forzata - 2.Allarme maltempo - 3.Blocco

Questo parametro stabilisce l'ordine delle priorità per le funzioni di sicurezza Allarme maltempo (vento, pioggia, gelo), Blocco e Oper. forzata. Queste funzioni hanno una priorità elevata rispetto a tutte le altre funzioni. Se una di queste funzioni è attivata, il comando della tenda è bloccato. Questo vale anche durante il comando manuale.

Inoltre, si deve definire una priorità per le funzioni di sicurezza tra di loro. In questo modo, la tenda viene controllata correttamente anche quando più di una funzione di sicurezza è attivata contemporaneamente. Quando si puliscono le finestre, ad esempio, l'operazione forzata ha una priorità elevata rispetto all'allarme vento, in modo da non compromettere il personale di pulizia da un telegramma SU causato da un allarme vento.

### Nota

Gli allarmi vento, pioggia e gelo vengono attivati solo quando nella finestra parametri **Allarmi maltempo** vengono abilitati gli oggetti di comunicazione e vengono collegati con indirizzi di gruppo!

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

### 2.4.2 Finestra parametri A: Attuatore

Generale	Durata movim. SU in s [0...6.000]	60
Allarme meteo	Durata movim. GIÙ in s [0...6.000]	60
A: Generale	Comm. uscita senza tensione dopo	Tempo mov. totale + 10% sovracorsa
A: Sicurezza/Meteo	Abilitare ogg. di comunicazione "Attivare mov. di riferimento" 1 bit	no
<b>A: Attuatore</b>	Pausa inv. in ms [50...10.000] (osservare dati tec. attuatore!)	500
A: Tenda	Tempi di ritardo dell'attuatore	Standard
A: Funzioni	Differenza tra ritardo alla fermata e all'avvio in ms [-128...127]	0
A: Messaggi di stato	Durata minima movimento per attuatore in ms [10...255]	50
B: Generale		
B: Sicurezza/Meteo		
B: Attuatore		
B: Tenda		
B: Funzioni		
B: Messaggi di stato		
C: Generale		
C: Sicurezza/Meteo		
C: Attuatore		
C: Tenda		
C: Funzioni		
C: Messaggi di stato		

**Durata movim. SU in s [0...6.000]**

**Durata movim. GIÙ in s [0...6.000]**

Opzioni: 0...60...6.000 s

Mediante questi parametri vengono impostate le durate precedentemente misurate in modo manuale, che la tenda impiega per il movimento dal fine corsa inferiore al fine corsa superiore (Durata movim. SU) e dal fine corsa superiore al fine corsa inferiore (Durata movim. GIÙ). I fattori fisici e meteorologici (gelo, radiazioni UV, l'uso a lungo termine o l'utilizzo di pesanti tipi di tende) possono in determinate circostanze portare a differenti durate di movimento totali per un movimento completo dal fine corsa inferiore a quello superiore (SU) e da quello superiore al fine corsa inferiore (GIÙ). Le durate di movimento totali (SU/GIÙ) sono da impostare separatamente, in modo da permettere un posizionamento preciso della tenda.

**Comm. uscita senza tensione dopo**

Opzioni: Raggiung. fine corsa, no sovracorsa  
Raggiung. fine corsa + 2 % sovracorsa  
Raggiung. fine corsa + 5 % sovracorsa  
Raggiung. fine corsa + 10 % sovracorsa  
Raggiung. fine corsa + 20 % sovracorsa  
Durata mov. totale + 10 % sovracorsa

Una volta raggiunto il fine corsa (tutto su o tutto giù), l'attuatore si disattiva automaticamente. Affinché l'uscita raggiunga davvero questo fine corsa, qui è possibile impostare una durata di movimento in sovracorsa. Se l'attuatore viene disattivato, la tensione rimane ancora attiva per un breve periodo, per garantire che l'attuatore raggiunga il fine corsa. La base per il calcolo del fine corsa è la posizione calcolata all'interno dell'apparecchio.

**Abilitare ogg. di comunicazione  
"Attivare mov. di riferimento" 1 bit**

Opzioni: Sì  
No

Mediante questo oggetto di comunicazione vengono attivati i movimenti di riferimento.

- **Sì:** l'oggetto di comunicazione *Attivare mov. di riferimento* è abilitato. Su periodi più lunghi, durante la determinazione della posizione possono verificarsi leggere imprecisioni dovute a variazioni di temperatura e processi di invecchiamento. Per questo motivo, si utilizza il fine corsa superiore e inferiore per la determinazione della posizione al fine di definire chiaramente la posizione attuale della tenda. Ogni volta che la tenda è nel fine corsa superiore o inferiore, la posizione viene aggiornata nella memoria dell'apparecchio. Se i fine corsa non vengono raggiunti durante il funzionamento normale, è possibile attivare un movimento di riferimento verso la posizione più alta o più bassa tramite un telegramma. Dopo il movimento di riferimento, la tenda rimane secondo la parametrizzazione nella posizione di riferimento o ritorna alla posizione precedente il movimento di riferimento. Compare il seguente parametro:

**Posizione dopo mov. di riferimento**

Opzioni: Nessuna reazione, rimanere posizione riferimento  
Posizione prima di mov. di riferimento

Questo parametro definisce il comportamento dell'uscita dopo un movimento di riferimento.

- **Nessuna reazione, rimanere posizione riferimento:** la tenda rimane nella posizione di riferimento tutto su o tutto giù.
- **Posizione prima di mov. di riferimento:** la tenda si muove nella posizione in cui si trovava prima del movimento di riferimento. I telegrammi STOP e progressivi che arrivano durante il movimento di riferimento vengono ignorati e non eseguiti al raggiungimento della posizione di riferimento. Se

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

prima del movimento di riferimento il comando automatico era attivo per la tenda, tale comando continua dopo il raggiungimento della posizione di riferimento.

### Nota

Un movimento di riferimento viene effettuato anche durante un comando automatico attivo, e lo interrompe per la durata del movimento di riferimento.

Al completamento del movimento di riferimento, la posizione parametrizzata *Posizione dopo mov. di riferimento* viene inizialmente eseguita. Al ricevimento di un nuovo telegramma automatico, la tenda si muove nella posizione automatica.

### Pausa inv. in ms [50...10.000] (Osservare dati tec. attuatore!)

Opzioni: 50...500...10.000

Questo parametro definisce la pausa inversione dell'attuatore in millisecondi

### Attenzione

Occorre rispettare i dati tecnici del produttore dell'attuatore!

### Tempi di ritardo dell'attuatore

Opzioni: Standard  
Personalizzato

Alcuni azionamenti non forniscono una potenza piena immediatamente all'avvio, ma solo dopo un ritardo di avvio graduale di pochi millisecondi. Altri azionamenti rimangono attivi per alcuni millisecondi anche dopo l'arresto (ritardo di arresto graduale). Per alcune applicazioni può essere necessario compensare i tempi di ritardo durante l'avvio e l'arresto dell'attuatore, ad es. le tende devono essere posizionate con estrema precisione.

### Nota

Questi parametri devono essere inseriti solo se si desidera posizionare la tenda con una precisione ancora più elevata. In generale, le impostazioni di base di questi parametri sono sufficienti per il corretto funzionamento.

- **Standard:** questa impostazione non consente di modificare il tempo di ritardo (0 ms).
- **Personalizzato:** compaiono i seguenti parametri:

### Differenza tra ritardo alla fermata e all'avvio in ms [-128...127]

Opzioni: -128...0...127

Questo parametro determina il ritardo all'arresto e all'avvio dell'attuatore. Se i valori del ritardo all'arresto e all'avvio dell'attuatore sono conosciuti o stati rilevati, è possibile calcolare la differenza. La differenza viene calcolata come segue:

Differenza = ritardo arresto graduale - ritardo avvio graduale

### Attenzione

Occorre rispettare i dati tecnici del produttore dell'attuatore!

### Durata minima movimento per attuatore in ms [10...255]

Opzioni: 10...50...255

Questo parametro determina la durata minima di movimento dell'attuatore.

### Attenzione

Occorre rispettare i dati tecnici del produttore dell'attuatore!

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

### 2.4.3 Finestra parametri A: Tenda

In questa finestra parametri vengono definite le impostazioni specifiche della tenda da azionare.

**Nota**  
Tutte le funzioni e i parametri che si riferiscono nella seguente sezione sulle impostazioni delle lamelle, sono disponibili solo nella modalità operative *Comando tenda con regolazione lamelle*.

<ul style="list-style-type: none"> <li>Generale</li> <li>Allarme meteo</li> <li>A: Generale</li> <li>A: Sicurezza/Meteo</li> <li>A: Attuatore</li> <li><b>A: Tenda</b></li> <li>A: Funzioni</li> <li>A: Messaggi di stato</li> <li>B: Generale</li> <li>B: Sicurezza/Meteo</li> <li>B: Attuatore</li> <li>B: Tenda</li> <li>B: Funzioni</li> <li>B: Messaggi di stato</li> <li>C: Generale</li> <li>C: Sicurezza/Meteo</li> <li>C: Attuatore</li> <li>C: Tenda</li> <li>C: Funzioni</li> <li>C: Messaggi di stato</li> <li>D: Generale</li> <li>D: Sicurezza/Meteo</li> <li>D: Attuatore</li> <li>D: Tenda</li> <li>D: Funzioni</li> <li>D: Messaggi di stato</li> </ul>	<p><b>Stabilire tempo avvolgimento lamelle</b> <span style="float: right;">Mediante durata accensione regolazione lamelle ▾</span></p> <p>Durata attivaz. regolazione lamelle (progressivo) in ms [50...1.000] <span style="float: right;">200</span></p> <p>Numero regolazioni lamelle [1...60] (da 0% aperte a 100% chiuse) <span style="float: right;">7</span></p> <p>Comandi progressivi per limitare numero regolazioni lamelle <span style="float: right;">sì ▾</span></p> <p>Avvolgimento completo delle lamelle dopo movimento GIÙ <span style="float: right;">no ▾</span></p> <p>Posizione lamelle dopo raggiungimento fine corsa inf. (100% = disattivato) <span style="float: right;">100</span></p> <p>Limitare campo di mov. <span style="float: right;">no ▾</span></p> <p>Impostare tempi morti <span style="float: right;">Standard ▾</span></p> <p>Tempo morto tenda da 100% in basso all'inizio salita in ms [0...5.000] <span style="float: right;">0</span></p> <p>Tempo morto lamelle da 100% chiuse all'inizio avv. lam. in ms [0...5.000] <span style="float: right;">0</span></p> <p>Gioco avvolgimento lamelle con cambio direz. in ms [0...5.000] <span style="float: right;">0</span></p>
--	---

#### Stabilire tempo avvolgimento lamelle

Opzioni: Mediante durata accensione regolazione lamelle  
Mediante tempo globale avvolgimento lamelle

- *Mediante durata accensione regolazione lamelle*: compaiono i seguenti parametri

##### Durata attivaz. regolazione lamelle (progressivo) in ms [50...1.000]

Opzioni: 50...200...1.000 ms

Questo parametro definisce la durata di apertura o di chiusura delle lamelle della tenda, per esempio della veneziana.

##### Numero regolazioni lamelle [1...60] (da 0% aperte a 100% chiuse)

Opzioni: 1...7...60

Questo parametro determina il numero di regolazioni lamelle (passi) che sono necessari per far passare le lamelle dalla chiusura massima (100%) all'apertura massima (0%). Il rispettivo angolo di regolazione di ogni regolazione delle lamelle viene calcolato in base alla durata di attivazione, la regolazione delle lamelle e il numero di regolazioni delle lamelle.

- *Mediante tempo globale avvolgimento lamelle*: questo metodo di calcolo delle durate di regolazione delle lamelle è particolarmente adatto quando si richiede un'elevata precisione per il comando della tenda, ad esempio durante l'inclinazione variabile delle lamelle. In primo luogo si deve determinare il tempo, che la lamella richiede per far passare dalla chiusura massima (100%) all'apertura massima (0%). Una volta che il tempo totale dell'avvolgimento delle lamelle è calcolato, occorre solo impostare il numero desiderato di regolazioni delle lamelle per il completo avvolgimento delle lamelle dalla chiusura all'apertura. L'apparecchio calcola automaticamente la durata di una regolazione delle lamelle.

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

### Esempio

Durata totale avvolgimento:	1500 ms
Numero regolazioni lamelle:	7
Durata di una regolazione lamelle (per gradi) =	1500 ms / 7 passi ~ 214 ms

### Nota

Siccome non è possibile elaborare durate inferiori a 50 ms, la durata calcolata (quoziente del tempo totale di avvolgimento e del numero di regolazione lamelle) deve sempre essere superiore a 50 ms.

Compaiono i seguenti parametri:

#### **Durata tot. avv. da 0...100% in ms** **[50...60.000]**

Opzioni: 50...1500...60000

Qui si inserisce il tempo totale di avvolgimento delle lamelle calcolato. Il tempo deve essere determinato nel modo più preciso possibile, al fine di ottenere il miglior risultato possibile per il posizionamento delle lamelle.

#### **Numero regolazioni lamelle [1...60]** **(da 0% aperte a 100% chiuse)**

Opzioni: 1...7...60

Questo parametro determina il numero di regolazioni lamelle che sono necessarie per far passare le lamelle dalla chiusura massima all'apertura massima. La rispettiva durata di attivazione di una regolazione delle lamelle si calcola dalla durata di attivazione per un completo avvolgimento delle lamelle e il numero desiderati di regolazioni delle lamelle.

#### **Comandi progressivi per limitare** **numero regolazioni lamelle**

Opzioni: Si  
No

Questo parametro determina se i comandi progressivi vengono limitati al numero impostato di regolazioni delle lamelle o possono sempre essere eseguiti.

- **Si:** è possibile eseguire solo un certo numero di quantità di regolazioni delle lamelle o comandi progressivi come impostato nel parametro *Numero regolazioni lamelle [1...60]*.
- **No:** la tenda può essere comandata senza limiti con le regolazioni delle lamelle o i comandi progressivi.

#### **Avvolgimento completo delle lamelle** **dopo movimento GIÙ**

Opzioni: S*i*  
No

Questo parametro permette di staccare le lamelle che sono rimaste bloccate o agganciate durante un movimento. Questa funzione è necessaria soprattutto per le lamelle nello spazio intermedio tra la lastra di vetro di una finestra.

- **Si:** Dopo un movimento GIÙ le lamelle vengono avvolte completamente per una volta (CHIUSO – APERTO – CHIUSO). Se un movimento GIÙ viene interrotto da un comando STOP, l'avvolgimento non viene eseguito.
- **No:** Dopo un movimento GIÙ non avviene alcuna azione.

#### **Posizione lamelle dopo raggiungimento** **fine corsa inf. (100% = disattivato)**

Opzioni: 100 %  
...  
0 %

Questo parametro imposta la posizione delle lamelle che la tenda deve assumere al raggiungimento del fine corsa inferiore.

Dopo che la tenda ha raggiunto il fine corsa inferiore, normalmente le lamelle sono chiuse.

- **100 %:** le lamelle sono CHIUSE.
- **... %:** le lamelle vengono portate nella relativa posizione intermedia.
- **0 %:** le lamelle sono completamente APERTE.

#### **Limitare campo di mov.**

Opzioni: No  
Mediante ogg. "Mov. tenda Su-Giù limitato"  
Mediante ogg. "Attivazione limitazione"

Per determinate applicazioni è possibile limitare il campo di movimento della tenda per l'utente.

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

### Nota

Il limite ha un effetto limitante sull'oggetto di comunicazione *Mov. tenda Su-Giù limitato* solo nel caso di un telegramma o di un telegramma di scenario.

Il limite non si applica a:

- Comportamento in caso d'interruzione tensione bus (ITB), ripristino tensione bus (RTB), download e reset ETS
- Funzioni di sicurezza (Allarme maltempo, Blocco e Oper. forzata)
- Comando manuale
- Telegrammi automatici
- Impostazione dei parametri *Avviare posizione mediante fine corsa inferiore/superiore*
- Movimento di riferimento o calcolo durata movimento

- **Mediante ogg. "Mov. tenda Su-Giù limitato":** l'oggetto di comunicazione *Mov. tenda Su-Giù limitato* è abilitato. Compaiono i seguenti parametri:

**Limite superiore in % [0...100]**  
(0% = in alto; 100% = in basso)

**Limite inferiore in % [0...100]**  
(0% = in alto; 100% = in basso)

Opzioni: 0...100

Questi parametri definiscono i limiti superiore e inferiore del campo di movimento.

- **Mediante oggetto "Attivare limitazione":** l'oggetto di comunicazione *Attivazione limite* è abilitato. Se il limite è stato attivato tramite l'oggetto di comunicazione, la tenda si muove nei limiti prefissati. Compaiono i seguenti parametri:

**Limite superiore in % [0...100]**  
(0% = in alto; 100% = in basso)

Opzioni: 0...100 %

Questo parametro definisce il limite superiore del campo di movimento.

**Il limite superiore si applica ai comandi automatici**

Opzioni: Sì  
No

- **Sì:** il limite superiore inserito per la tenda viene preso in considerazione ed eseguito anche nel caso di telegrammi automatici.
- **No:** nel caso di telegrammi automatici, il limite superiore della tenda non viene preso in considerazione. La tenda si sposta nella posizione calcolata.

**Il limite superiore si applica ai comandi diretti**

Opzioni: Sì  
No

- **Sì:** il limite superiore inserito per la tenda viene preso in considerazione ed eseguito anche nel caso di telegrammi diretti.
- **No:** nel caso di telegrammi diretti, il limite superiore della tenda non viene preso in considerazione.

**Limite inferiore in % [0...100]**  
(0% = in alto; 100% = in basso)

Opzioni: 0...100

Qui si imposta il limite inferiore del campo di movimento.

**Il limite inferiore si applica ai comandi automatici**

Opzioni: Sì  
No

- **Sì:** il limite inferiore inserito per la tenda viene preso in considerazione ed eseguito anche nel caso di telegrammi automatici.
- **No:** nel caso di telegrammi automatici, il limite inferiore della tenda non viene preso in considerazione. La tenda si sposta nella posizione calcolata.

**Il limite inferiore si applica ai comandi diretti**

Opzioni: Sì  
No



## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

- **Si**: il limite inferiore inserito per la tenda viene preso in considerazione ed eseguito anche nel caso di telegrammi diretti.
- **No**: nel caso di telegrammi diretti, il limite inferiore della tenda non viene preso in considerazione.

### Impostare tempi morti

Opzioni: Standard  
Personalizzato

- **Standard**: i tempi morti sono disattivati.
- **Personalizzato**: per le protezioni solari possono occasionalmente verificarsi tempi morti del meccanismo della tenda. Possono anche verificarsi, per esempio a causa di processi di invecchiamento della tenda o carichi meccanici. In determinate circostanze, la tenda non potrà più raggiungere le posizioni con precisione. Compaiono i seguenti parametri per compensare i diversi tempi morti della tenda.

#### Tempo morto tenda da 100% in basso all'inizio salita in ms [0...5.000]

Opzioni: 0...5.000

Questo parametro determina il tempo di compensazione necessario per la tenda dopo un telegramma di movimento per eseguire il primo movimento verso l'alto.

##### Esempi

La corazza della tapparella si trova nel fine corsa inferiore (= 100 % in basso). Si riceve il telegramma di movimento SU. L'albero del motore inizia a ruotare. Tuttavia, la corazza della tapparella rimane invariata nel suo fine corsa inferiore, finché la corazza della tapparella non inizia il movimento in alto (SU) dopo un tempo X (= tempo morto).

#### Tempo morto lamelle da 100% chiuse all'inizio avv. lam. in ms [0...5.000]

##### Nota

Questo parametro è disponibile esclusivamente nella modalità operativa *Comando tenda con regolazione lamelle*.

Opzioni: 0...5.000

Questo parametro determina il tempo di compensazione necessario dopo un telegramma, per regolare le lamelle dalla posizione completamente chiuse (= 100 %) al primo avvolgimento/alla prima regolazione della lamella.

##### Esempi

Le lamelle sono completamente chiuse (= 100 %). Si riceve il telegramma *Regolaz. lamelle SU*. L'albero del motore inizia a ruotare. Tuttavia, le lamelle rimangono chiuse in modo invariato, finché le lamelle non iniziano l'avvolgimento/la regolazione dopo un tempo X (= tempo morto).

#### Gioco avvolgimento lamelle con cambio direz. in ms [0...5.000]

Opzioni: 0...5.000 ms

Questo parametro definisce la durata necessaria per il gioco di avvolgimento delle lamelle quando si cambia la direzione per posizionare le lamelle con estrema precisione.

##### Nota

Questo parametro è disponibile esclusivamente nella modalità operativa *Comando tenda con regolazione lamelle*.

##### Esempi

Le lamelle sono in posizione orizzontale (50 %). Si riceve il telegramma *Regolaz. lamelle CHIUSO*. Le lamelle si chiudono nella posizione del 60 %. Questo è seguito da un telegramma *Regolaz. lamelle SU* (= cambio direzione). Le lamelle passano alla posizione del 55 %, ma ora dovrebbero ritrovarsi precisamente nella posizione orizzontale (50 %). La regolazione del parametro permette quindi di compensare il gioco dell'avvolgimento delle lamelle quando si cambia la direzione per posizionare le lamelle con estrema precisione.

#### Gioco avvolgimento tenda con cambio direzione in ms [0...5.000]

##### Nota

Questo parametro è disponibile esclusivamente nella modalità operativa *Comando tenda senza regolazione lamelle*.

Opzioni: 0...5.000

Questo parametro definisce la durata necessaria per il gioco di avvolgimento delle lamelle quando si cambia la direzione per posizionare le lamelle con estrema precisione.

### Messa in tensione tenda o posizione fessura

##### Nota

Questo parametro è disponibile esclusivamente nella modalità operativa *Comando tenda senza regolazione lamelle*.

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

Opzioni: No  
 Dopo ogni movimento GIÙ  
 Solo dopo movimento su fine corsa inferiore

Questa funzione viene utilizzata per mettere in tensione o serrare tende di stoffa (ad es. la tela di una tenda da sole a braccio articolato) o per impostare la posizione della fessura (ad es. le fessure di luce o di ventilazione) per le corazze della tapparella. Qui, la tenda viene arrestata al termine di un movimento in basso (GIÙ) e spostata nella direzione opposta del movimento per una durata parametrizzabile.

- **No:** la funzione è disattivata.
- **Dopo ogni movimento GIÙ:** la messa in tensione o la posizione di fessura vengono eseguite dopo ogni movimento verso il basso; anche nel caso di movimenti di posizione. Compare un altro parametro.
- **Solo dopo movimento su fine corsa inferiore:** la messa in tensione o la posizione di fessura vengono eseguite solo se la tenda si muove nel fine corsa. Compare il seguente parametro:

### Durata per messa in tensione/posiz. fessura in ms [0...5.000]

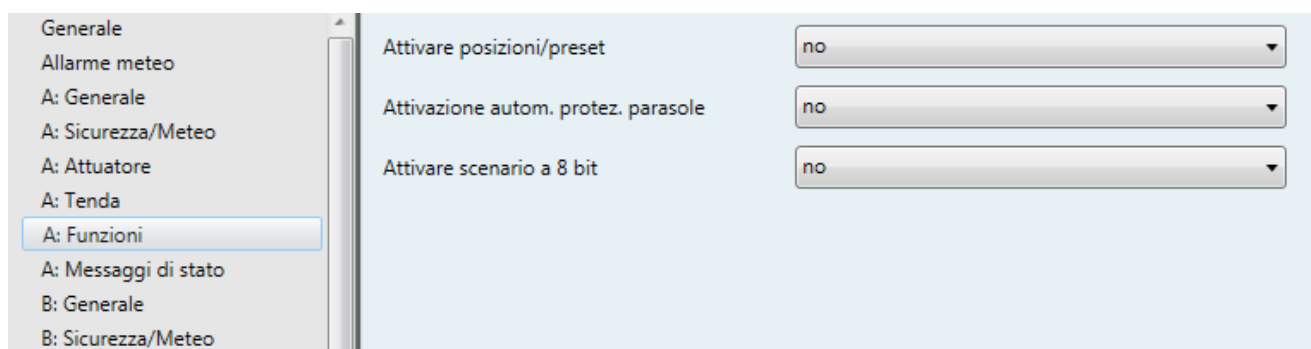
Opzioni: 0...5.000

Questo parametro imposta il tempo con quale la tenda deve essere spostata nella direzione opposta dopo un movimento GIÙ.

Nota	
La messa in tensione avviene solo dopo un telegramma GIÙ. Quando è attivata, la messa in tensione/posizione di fessura viene attivata con i seguenti tipi di telegrammi di movimento:	
<ul style="list-style-type: none"> <li>• telegrammi diretti (GIÙ, Posizione, Scenario...)</li> <li>• telegrammi automatici</li> <li>• telegrammi manuali tramite i tasti del comando manuale</li> <li>• telegramma di sicurezza, ad es. Allarme meteo, Oper. forzata</li> </ul>	
Durante questa operazione, i telegrammi di movimento sopra devono durare di più rispetto alla durata impostata per la messa in tensione/posizione di fessura.	
La durata della messa in tensione/posizione di fessura deve essere inferiore rispetto alla durata di movimento totale calcolata e/o parametrizzata del movimento GIÙ.	
La durata della messa in tensione/posizione di fessura influisce sul calcolo della posizione e sugli oggetti di comunicazione di stato. Viene segnalato il valore della posizione corrente dopo l'esecuzione della messa in tensione/posizione di fessura. Nel caso di un telegramma di movimento e della messa in tensione/posizione di fessura attivata viene sempre segnalato un valore di posizione diminuito della durata della messa in tensione.	
Esempio:	
Durata di movimento totale GIÙ in s	60 s $\pm$ 100 %
Telegramma di posizione- in %	50% $\pm$ 30 s
Durata per messa in tensione/posiz. fessura in s	0,5 s $\pm$ [(100 % x 0,5 s / 60 s)] = 0,8 %
Segnalazione posizione in %	= 50 % - 0,8 = <b>49,2 %</b>

### 2.4.4 Finestra parametri A: Funzioni

In questa finestra parametri vengono abilitate le funzioni *Posizioni/Preset*, *Automatismo protezione parasole* e *Scenari a 8 bit* per ogni uscita. Per ogni funzione compare quindi una propria finestra parametri.-



The screenshot shows a software interface with a sidebar menu on the left containing the following items: Generale, Allarme meteo, A: Generale, A: Sicurezza/Meteo, A: Attuatore, A: Tenda, A: Funzioni (highlighted), A: Messaggi di stato, B: Generale, B: Sicurezza/Meteo. The main area displays three settings, each with a dropdown menu set to 'no':

- Attivare posizioni/preset: no
- Attivazione autom. protez. parasole: no
- Attivare scenario a 8 bit: no

#### Attivare posizioni/preset

Opzioni: Si  
No

- **Si:** la finestra parametri A: *Posizioni/Preset*, è abilitata.

#### Attivazione autom. protez. parasole

Opzioni: Si  
No

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

- **Si**: la finestra parametri **A: Automatismo protezione parasole**, e i seguenti oggetti di comunicazione sono abilitati:
  - *Attivazione autom.*
  - *Sole*
  - *Sole: mov. su altezza [0...255]*
  - *Sole: mov. lamelle [0...255]*

### Attivare scenario a 8 bit

Opzioni: **Si**  
**No**

- **Si**: la finestra parametri **A: Scenario**, e l'oggetto di comunicazione **Scenario a 8 bit** sono abilitati.

#### 2.4.4.1 Finestra parametri A: Posizioni/Preset

In questa finestra parametri si impostano le posizioni predefinite (preset). Qui si imposta anche il modo di avviamento del movimento sulle posizioni.

Generale	Abilitare oggetto di comunicazione "Movimento pos. Altezza 0...255"	si
Allarme meteo	Abilitare ogg. di comunicazione "Movimento/Impost. pos. 1-4" 1 bit	si
A: Generale	Sovrascr. valori posizione (preset) in caso di download	si
A: Sicurezza/Meteo	Posizione 1: Altezza in % [0...100] (0% = in alto; 100% = in basso)	20
A: Attuatore	Posizione 2: Altezza in % [0...100] (0% = in alto; 100% = in basso)	40
A: Tenda	Posizione 3: Altezza in % [0...100] (0% = in alto; 100% = in basso)	60
A: Funzioni	Posizione 4: Altezza in % [0...100] (0% = in alto; 100% = in basso)	80
A: Posizioni/Preset	Movimento su posizione	diretto
A: Messaggi di stato		
B: Generale		
B: Sicurezza/Meteo		
B: Attuatore		
B: Tenda		
B: Funzioni		
B: Messaggi di stato		
C: Generale		
C: Sicurezza/Meteo		
C: Attuatore		
C: Tenda		

#### Abilitare ogg. di comun. "Movimento posizione Altezza/Lamelle [0...255]"

Opzioni: **Si**  
**No**

Due oggetti di comunicazione separati consentono di portare la tenda in modo mirato in qualsiasi posizione, e di posizionare le lamelle in una posizione desiderata. Entrambi gli oggetti di comunicazione sono oggetti di comunicazione a 1 byte [0...255].

Per la posizione della tenda vale: il valore 0 corrisponde alla posizione in alto (0%). Il valore 255 corrisponde alla posizione in basso (100%).

Per la posizione delle lamelle vale: il valore 0 corrisponde alla posizione delle lamelle "aperte" (0%). Il valore 255 corrisponde alla posizione delle lamelle "chiuse" (100%).

Queste posizioni dipendono in parte dalla rispettiva impostazione dell'attuatore.

Il calcolo della posizione delle lamelle si basa sulla durata di attivazione e sul numero di passi.

Il calcolo dell'altezza si basa sulla durata di movimento totale (tramite la misura manuale e l'inserimento o il calcolo automatico della durata del movimento) della tenda.

- **Si**: gli oggetti di comunicazione *Mov. su pos. Altezza [0...255]* e *Mov. su pos. Lamelle [0...255]* sono abilitati.

#### Abilitare ogg. di comunicazione "Movimento/Impost. pos. 1-4" 1 bit

Opzioni: **Si**  
**No**

È possibile impostare fino a 4 posizioni preset per ogni uscita. Due posizioni preset (1, 2 o 3, 4) vengono raggiunte tramite un indirizzo di gruppo per ciascuno, con i valori 0 o 1.

Questa funzione è particolarmente adatta per ripetuti movimenti nelle posizioni preferite per le tende, in connessione a un telegramma a 1 bit.

Le posizioni preset memorizzate possono essere modificate molto facilmente anche senza programmare l'apparecchio tramite il KNX. Per questo scopo, le tende devono essere portate nella nuova posizione di destinazione desiderata. Questa nuova posizione viene acquisita dalla memoria dell'apparecchio tramite gli oggetti di comunicazione *Impostare posizione 1, 2 o 3, 4* con i valori 0 o 1.

Il richiamo e la memorizzazione di una posizione Preset possono essere eseguiti con un unico tasto, per esempio, si richiama una posizione con una breve pressione del tasto, e si memorizza la posizione attuale come nuova posizione Preset con una lunga pressione del tasto.

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

- **Si:** gli oggetti di comunicazione *Movimento su posizione 1, 2, Movimento su posizione 3, 4, Impostare posizione 1, 2 e Impostare posizione 3, 4* sono abilitati. Compaiono inoltre i seguenti parametri:

### Sovrascr. valori posizione (preset) in caso di download

Opzioni: Si  
No

- **Si:** durante un download, le posizioni Preset verranno sovrascritte con le impostazioni dell'applicazione.
- **No:** nel caso di un nuovo download dell'applicazione, le posizioni Preset precedentemente memorizzate dall'utente (vedi sopra) rimangono invariate e non vengono sovrascritte con i valori predefiniti.

#### Nota

Se l'utente a già impostato valori preset individuali durante il funzionamento, il parametro deve essere impostato su **No**, in modo da conservare queste singoli posizioni.

**Posizione 1: Altezza in % [0...100]**  
(0% = in alto; 100% = in basso)

**Posizione 2: Altezza in % [0...100]**  
(0% = in alto; 100% = in basso)

**Posizione 3: Altezza in % [0...100]**  
(0% = in alto; 100% = in basso)

**Posizione 4: Altezza in % [0...100]**  
(0% = in alto; 100% = in basso)

Opzioni: 0..20..40..60..80..100

Questi parametri stabiliscono l'altezza delle tende durante il movimento in una posizione Preset.

**Posizione 1: Lamelle in % [0...100]**  
(0% = aperte; 100% = chiuse)

**Posizione 2: Lamelle in % [0...100]**  
(0% = aperte; 100% = chiuse)

**Posizione 3: Lamelle in % [0...100]**  
(0% = aperte; 100% = chiuse)

**Posizione 4: Lamelle in % [0...100]**  
(0% = aperte; 100% = chiuse)

#### Nota

I parametri per regolare le lamelle sono disponibili esclusivamente nella modalità operativa *Comando tenda con regolazione lamelle*.

Opzioni: 0...20...40...60...80...100

Questi parametri stabiliscono le impostazioni delle lamelle durante il movimento in una posizione Preset.

### Movimento su posizione

Opzioni: Diretto  
Indiretto mediante fine corsa superiore  
Indiretto mediante fine corsa inferiore  
Indir. tramite via più breve

- **Diretto:** la tenda si muove dalla posizione attuale direttamente nella nuova posizione di destinazione.
- **Indiretto mediante fine corsa sup./inf.:** prima la tenda si alza o si abbassa completamente e solo dopo si sposta nella posizione di destinazione.
- **Indir. tramite via più breve:** prima la tenda si alza o si abbassa completamente, scegliendo il tratto più breve. tra la posizione attuale e la posizione di destinazione, e quindi si sposta nella posizione di destinazione.

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

### 2.4.4.2 Finestra parametri A: Automatismo protezione parasole

In questa finestra parametri si eseguono tutte le impostazioni per l'automatismo protezione parasole.

<ul style="list-style-type: none"> <li>Generale</li> <li>Allarme meteo</li> <li>A: Generale</li> <li>A: Sicurezza/Meteo</li> <li>A: Attuatore</li> <li>A: Tenda</li> <li>A: Funzioni</li> <li>A: Posizioni/Preset</li> <li><b>A: Automatismo protezione para</b></li> <li>A: Messaggi di stato</li> <li>B: Generale</li> <li>B: Sicurezza/Meteo</li> <li>B: Attuatore</li> <li>B: Tenda</li> <li>B: Funzioni</li> <li>B: Messaggi di stato</li> <li>C: Generale</li> <li>C: Sicurezza/Meteo</li> <li>C: Attuatore</li> <li>C: Tenda</li> <li>C: Funzioni</li> <li>C: Messaggi di stato</li> </ul>	<p>Disattivazione del comando autom. <span style="float: right;">Mediante ogg. "Attivazione" e comando di movin ▾</span></p> <p>Riattivazione autom. del comando autom. <span style="float: right;">disattivato ▾</span></p> <p>Commutaz. sul funzion. automatico <span style="float: right;">abilitato ▾</span></p> <p>Commutaz. sul funzion. diretto <span style="float: right;">abilitato ▾</span></p> <p>Posizione con sole = 1 (sole disponibile) <span style="float: right;">Giù ▾</span></p> <p>Posizione con sole = 0 (sole non presente) <span style="float: right;">Su ▾</span></p> <p>Ritardo con sole = 1 in s [0...6.000] <span style="float: right;">0 ▾</span></p> <p>Ritardo con sole = 0 in s [0...6.000] <span style="float: right;">0 ▾</span></p> <p>Lettura oggetti automatismo attivati dopo ripristino tensione bus <span style="float: right;">no ▾</span></p> <p>Attivare Riscald./Raffred. automatico <span style="float: right;">no ▾</span></p>
---	---

L'attuatore per veneziane e tapparelle permette insieme ad altri componenti KNX di costruire l'automatismo protezione parasole confortevole. L'automatismo può essere attivato singolarmente per ogni uscita.

Nota
<p><b>Questo sono oggetti di comunicazione diretti:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Movimento tenda Su-Giù</li> <li>- Regolaz. lamelle/Stop Su-Giù</li> <li>- Mov. tenda Su-Giù limitato</li> <li>- Movimento su posizione [0...255]</li> <li>- Mov. lamelle [0...255]</li> <li>- Movimento su posizione 1, 2</li> <li>- Movimento su posizione 3, 4</li> <li>- Scenario</li> </ul> <p>Se durante un comando automatico attivo viene attivato un calcolo della durata del movimento e/o un movimento di riferimento, allora vengono eseguite.</p>

#### Disattivazione del comando autom.

Opzioni: Mediante ogg. "Attivazione"  
Mediante ogg. "Attivazione" e comando di movimento

- **Mediante ogg. "Attivazione":** il comando automatico si attiva = 1 e disattiva = 0 esclusivamente da un telegramma sull'oggetto di comunicazione *Attivazione autom.* Se il comando automatico è attivato, i telegrammi in entrata sugli oggetti di comunicazione diretti non vengono eseguiti. Dopo aver disattivato il comando automatico, la tenda rimane nella posizione attuale e può essere nuovamente comandata tramite gli oggetti di comunicazione diretti.
- **Mediante ogg. "Attivazione" e comando di movimento:** i telegrammi in entrata sugli oggetti di comunicazione diretti portano inoltre alla disattivazione del comando automatico. Compare il seguente parametro:

#### Riattivazione autom. del comando autom.

Opzioni Disattivato  
Attivato

Se il comando automatico è stato disattivato tramite uno degli oggetti di comunicazione diretti, è possibile attivare automaticamente l'automatismo dopo un tempo parametrizzabile.

- **Attivato:** compare il seguente parametro.

#### Tempo per reatt. autom. del com. automatico min. [10...6.000]

Opzioni: 10...300...6.000

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

### Nota

Una modifica del valore del parametro diventa attiva solo alla successiva disattivazione del comando automatico da un oggetto di comunicazione diretto.

#### Commutaz. sul funzion. automatico

#### Commutaz. sul funzion. diretto

Opzioni: Abilitato

Bloccare/abilitare mediante ogg.

Questo parametro determina, se la commutazione al funzionamento automatico e/o al funzionamento diretto viene abilitato, o se deve essere abilitato o bloccato anche mediante un oggetto di comunicazione.

- **Bloccare/abilitare mediante ogg.**: gli oggetti di comunicazione Bloccare/abilitare mod. auto e/o **Bloccare/abilitare mod. dir** sono abilitati.

#### Posizione con sole = 1

(sole disponibile)

#### Posizione con sole = 0

(sole non presente)

Opzioni: Nessuna reazione

Su

Giù

Stop

Posizione 1-4

Posizione definita liberamente

Ricevere posizione mediante oggetto

Ricezione altezza e lamelle mediante oggetto<sup>1</sup>

Ricevere solo lamelle mediante oggetto<sup>1</sup>

Ricevere posizione mediante oggetto<sup>2</sup>

Disattivato

<sup>1</sup> solo nella modalità operativa Comando tenda con regolazione lamelle

<sup>2</sup> solo nella modalità operativa Comando tenda senza regolazione lamelle

Questi parametri vengono utilizzati per impostare il comportamento con l'oggetto di comunicazione Sole = 1 (sole disponibile) o con l'oggetto di comunicazione Sole = 0 (sole non presente) nel funzionamento automatico.

- **Nessuna reazione**: un eventuale movimento in corso viene portato alla fine.
- **Su o giù**: la tenda si alza o si abbassa in funzione del sole.
- **Stop**: in caso di un eventuale movimento in corso, la tenda viene arrestata immediatamente. La tensione sulle uscite viene disattivata.
- **Posizione 1...4**: quando si seleziona una di queste posizioni, la tenda raggiunge una posizione predefinita. L'altezza della tenda e la posizione delle lamelle della rispettiva posizione sono impostate nella finestra parametri **A: Posizioni/Preset**.
- **Posizione definita liberamente**: viene impostata una posizione definita liberamente con sole = 1 o 0. Compaiono i seguenti parametri:

#### Posizione Altezza in %

(0% = in alto; 100% = in basso)

#### Posizione Lamelle in %

[0...100] (0% = aperte; 100% = chiuse)

### Nota

I parametri per regolare le lamelle sono disponibili esclusivamente nella modalità operativa **Comando tenda con regolazione lamelle**.

Questi parametri definiscono l'altezza e/o la posizione delle lamelle della tenda.

Opzioni: 0...100

- **Ricezione altezza e lamelle mediante oggetto**: questa opzione è adatta in particolare in combinazione con l'unità di controllo tapparelle KNX

### Nota

Questo parametro è disponibile esclusivamente nella modalità operativa **Comando tenda con regolazione lamelle**.

- **Ricevere solo lamelle mediante oggetto**: con la funzione automatica attivata e con sole = 1, solo il valore dell'oggetto di comunicazione **Sole: mov. lamelle [0...255]** viene valutato.

### Nota

Questo parametro è disponibile esclusivamente nella modalità operativa **Comando tenda con regolazione lamelle**.

### Nota

Una regolazione delle lamelle non viene eseguita quando la tenda è nel fine corsa superiore.

- **Ricevere posizione mediante oggetto**: la posizione della tenda si riceve tramite l'oggetto di comunicazione **Sole: mov. lamelle [0...255]**.

### Nota

Questo parametro è disponibile esclusivamente nella modalità operativa **Comando tenda senza regolazione lamelle**.

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

Ritardo con sole = 1  
in s [0...6.000]

Ritardo con sole = 0  
in s [0...6.000]

Opzioni: 0...6.000

Questo parametro determina in modo ritardato la reazione all'oggetto di comunicazione **Sole**.

### Nota

Se nella finestra parametri Generale è stato inserito un tempo nel parametro Commutaz. ritardata di tutte le uscite, questo tempo deve essere aggiunto ai tempi di ritardo con sole = 1 o 0.

I tempi di ritardo possono essere impostati anche nel sensore di luminosità e nel modulo di comando veneziana. Va notato che in questo modo si possono aggiungere i tempi di ritardo.

### Lettura oggetti automatismo attivati dopo ripristino tensione bus

Opzioni: Sì  
No

- **Sì**: dopo il ripristino della tensione del bus è possibile leggere i valori necessari per il comando automatico tramite il KNX. Questa operazione aggiorna i valori degli oggetti di comunicazione.

### Nota

I flag di lettura devono essere settati per gli oggetti di comunicazione da leggere.

### Attivare Riscald./Raffred. automatico

Opzioni: Sì  
No

Questo parametro attiva il RISCALDAMENTO/RAFFREDDAMENTO automatico.

- **Sì**: gli oggetti di comunicazione *Riscaldamento*, *Raffreddamento*, *Presenza* e *Ricezione temperatura ambiente* sono abilitati. Compaiono i seguenti parametri.

Ritardo con presenza = 1  
in s [0...6.000]

Ritardo con presenza = 0  
in s [0...6.000]

Opzioni: 0...6.000

Il riscaldamento/raffreddamento automatico è un'estensione del comando protezione parasole e può essere attivato solo insieme al comando automatico. L'oggetto di comunicazione Presenza commuta tra l'automatismo protezione parasole e il riscaldamento/raffreddamento automatico, ad es. tramite un rivelatore di presenza.

Per evitare che la tenda si alzi e si abbassi in continuazione quando si entra ed esce spesso nella e dalla stanza, è possibile ritardare la reazione sull'oggetto di comunicazione Presenza. In questo modo, la tenda si sposta direttamente, ad es., nella posizione di protezione parasole quando si entra nella stanza, e il RISCALDAMENTO/RAFFREDDAMENTO automatico viene attivato solo con ritardo quando si esce dalla stanza.

Posizione con risc. = 1 e sole = 1

Pos. con riscaldamento = 1 e sole = 0

Pos. con raffreddamento = 1 e sole = 1

Pos. con raffreddamento = 1 e sole = 0

Opzioni: Nessuna reazione

Su

Giù

Stop

Posizione 1...4

Posizione definita liberamente

Questi parametri stabiliscono il comportamento con sole = 1 (sole disponibile) o con sole = 0 (sole non presente) durante la fase di riscaldamento/raffreddamento.

Le fasi RISCALDAMENTO = 1 o RAFFREDDAMENTO = 1 possono essere attivate, ad esempio da un sensore di temperatura esterna, un regolatore temperatura ambiente, o un indicatore di stagioni.

Se sia il funzionamento RISCALDAMENTO sia RAFFREDDAMENTO sono attivati contemporaneamente o nessuno dei due funzionamenti, si tratta di uno stato di funzionamento non definito. Per questo periodo, la tenda viene comandata in base all'automatismo protezione solare.

### Nota

Se si desidera utilizzare solo il riscaldamento/raffreddamento automatico in un impianto, l'oggetto di comunicazione **Presenza** non deve essere collegato a un indirizzo di gruppo. In questo modo, l'oggetto di comunicazione ha automaticamente il valore predefinito 0. Il riscaldamento/raffreddamento automatico si attiva immediatamente quando l'automatismo viene attivato mediante l'oggetto di comunicazione **Attivazione autom.**

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

- **Nessuna reazione:** se la tenda sta eseguendo un movimento, questo movimento viene eseguito fino alla posizione di destinazione. Se la tenda è a riposo, mantiene inalterata la propria posizione.
- **Su:** la tenda si sposta verso l'alto.
- **Giù:** la tenda si sposta verso il basso.
- **Stop:** in caso di un eventuale movimento in corso, la tenda viene arrestata immediatamente. La tensione sulle uscite viene disattivata.
- **Posizione 1...4:** quando si seleziona una di queste posizioni, la tenda raggiunge una posizione predefinita. L'altezza della tenda e la posizione delle lamelle della rispettiva posizione vengono impostate nella finestra parametri **A: Posizioni/Preset**.
- **Posizione definita liberamente:** viene impostata una posizione definita liberamente con sole = 1. Compaiono i seguenti parametri:

**Posizione Altezza in %**  
(0% = in alto; 100% = in basso)

**Posizione Lamelle in % [0...100]**  
(0% = aperte; 100% = chiuse)

### Nota

I parametri per regolare le lamelle sono disponibili esclusivamente nella modalità operativa *Comando tenda con regolazione lamelle*.

Opzioni: 0...100

Questi parametri definiscono l'altezza e/o la posizione delle lamelle della tenda.

### Utilizzo protezione surriscaldamento

Opzioni: Sì  
No

Grazie alla protezione surriscaldamento, si impedisce il riscaldamento di un ambiente in assenza. Durante il periodo di riscaldamento, gli ambienti con ampie facciate in vetro riescono a riscaldarsi rapidamente con una forte radiazione solare nonostante una bassa temperatura esterna. Per evitarlo e possibilmente risparmiare energia di raffreddamento necessaria, si utilizza la protezione surriscaldamento.

- **Sì:** compaiono l'oggetto di comunicazione *Ricezione temperatura ambiente* e i seguenti parametri:

**Soglia superiore temperatura ambiente in °C [21...50]**

Opzioni: 21...24...50

Se il valore di temperatura impostato viene raggiunto o superato, la tenda si sposta in una posizione parametrizzabile, ad es. GIÙ. Se il valore di temperatura non viene raggiunto per meno di 3 gradi Kelvin, la protezione da surriscaldamento è terminata. La tenda si sposta allora nella posizione parametrizzata in funzione dei valori degli oggetti di comunicazione *Riscaldamento* e *Sole*.

**Posizione con soglia superiore e sole = 1**

Opzioni: Giù  
Posizione 1...4  
Posizione definita liberamente

La posizione impostata della tenda viene raggiunta quando la soglia superiore prestabilita viene superata.

- **Giù:** al superamento della soglia superiore della temperatura ambiente e con sole = 1 la tenda si muove verso il basso.
- **Posizione 1...4:** al superamento della soglia superiore della temperatura ambiente e con sole = 1 la tenda si sposta nella posizione X che può essere impostata nella finestra parametri **A: Posizioni/Preset**.
- **Posizione definita liberamente:** al superamento della soglia superiore della temperatura ambiente e con sole = 1 è possibile impostare una posizione definita liberamente. Compaiono i seguenti parametri:

**Posizione Altezza in % [0...100]**  
(0% = in alto; 100% = in basso)

**Posizione Lamelle in % [0...100]**  
(0% = aperte; 100% = chiuse)

Opzioni: 0...100

Questi parametri definiscono l'altezza e/o la posizione delle lamelle della tenda.

### Importante

Con RISC./RAFF. = 1 o RISC./RAFF. = 0 (funzionamento non definito) l'uscita è comandata solo dall'automatismo protezione parasole.



## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

### 2.4.4.3 Finestra parametri A: Scenario

In questa finestra parametri si eseguono le impostazioni per lo scenario a 8 bit. Ogni uscita può essere assegnata a un massimo di 18 scenari differenti

Generale	Sovrascr. scenari in caso di download	no
Allarme meteo		
A: Generale	Utilizzo 1a assegnazione	no
A: Sicurezza/Meteo	Utilizzo 2a assegnazione	no
A: Attuatore	Utilizzo 3a assegnazione	no
A: Tenda	Utilizzo 4a assegnazione	no
A: Funzioni	Utilizzo 5a assegnazione	no
A: Scenario	Utilizzo 6a assegnazione	no
A: Messaggi di stato	Utilizzo 7a assegnazione	no
B: Generale	Utilizzo 8a assegnazione	no
B: Sicurezza/Meteo	Utilizzo 9a assegnazione	no
B: Attuatore	Utilizzo 10a assegnazione	no
B: Tenda	Utilizzo 11a assegnazione	no
B: Funzioni	Utilizzo 12a assegnazione	no
B: Messaggi di stato	Utilizzo 13a assegnazione	no
C: Generale	Utilizzo 14a assegnazione	no
C: Sicurezza/Meteo	Utilizzo 15a assegnazione	no
C: Attuatore	Utilizzo 16a assegnazione	no
C: Tenda	Utilizzo 17a assegnazione	no
C: Funzioni	Utilizzo 18a assegnazione	no
C: Messaggi di stato		
D: Generale		
D: Sicurezza/Meteo		
D: Attuatore		
D: Tenda		
D: Funzioni		
D: Messaggi di stato		
E: Generale		
E: Sicurezza/Meteo		
E: Attuatore		
E: Tenda		
E: Funzioni		
E: Messaggi di stato		
F: Generale		
F: Sicurezza/Meteo		

#### Sovrascr. scenari in caso di download

Opzioni:  Sì  
 No

Questo parametro definisce il comportamento degli scenari impostati in caso di download.

- **Sì**: in caso di download gli scenari vengono sovrascritti con i valori scenario parametrizzati.
- **No**: in caso di download i valori scenari parametrizzati non vengono acquisiti.

#### Utilizzo 1a assegnazione

...

#### Utilizzo 18a assegnazione

Opzioni:  Sì  
 No

Con la funzione Scenario è possibile gestire fino a 64 scenari diversi con un solo indirizzo di gruppo. Con questo indirizzo di gruppo vengono collegate tutte le utenze incluse nello scenario, con un oggetto di comunicazione a 1 byte. Un telegramma contiene le seguenti informazioni:

- Numero dello scenario (1...64)
- Telegramma: *Richiamare scenario* o *Salvare scenario*.

Ogni tenda può essere collegata a un massimo di 18 scenari. Questo permette di alzare tutte le tapparelle la mattina e abbassarle la sera, o di inserire le tende in scenari luminosi, ad esempio mediante uno scenario specifico.

Se si riceve un telegramma sull'oggetto di comunicazione Scenario, per tutte le uscite assegnate al numero di scenario inviato viene raggiunta la posizione scenario memorizzata oppure viene memorizzata la posizione attuale come nuova posizione scenario.

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

- *Si*: compaiono i seguenti parametri.

### Assegnazione a numero scenari 1...64

Opzioni: Scenario n. 1...Scenario n. 64

In questo parametro, l'uscita è assegnata ad un numero scenario (1...64). Non appena l'apparecchio riceve un telegramma con questo numero scenario sull'oggetto di comunicazione *Scenario a 8 bit* (n. x), richiama il relativo scenario.

- *Scenario n. A*: questa uscita assegna l'uscita a un numero scenario.

### Posizione Altezza in % % [0...100]

(0% = in alto; 100% = in basso)

### Posizione Lamelle in % [0...100]

(0% = aperte; 100% = chiuse)

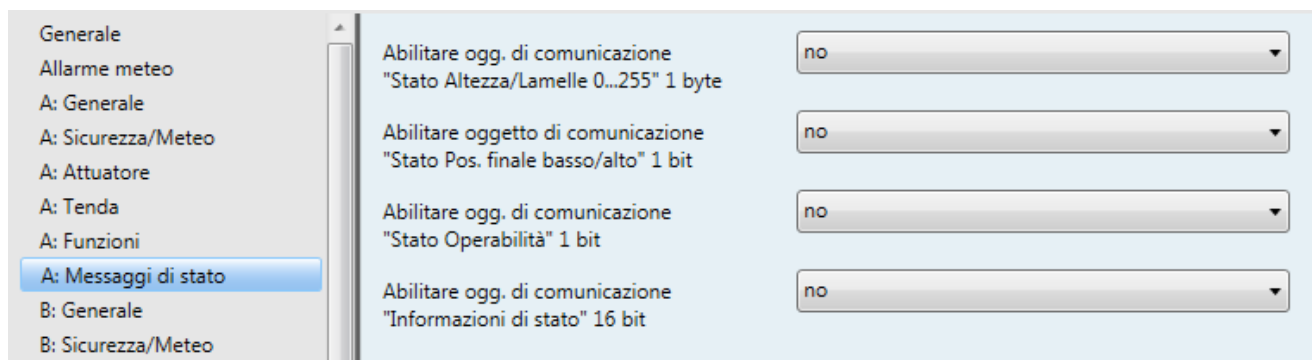
Importante
I parametri per regolare le lamelle sono disponibili esclusivamente nella modalità operativa <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> .

Opzioni: 0...100

Questi parametri definiscono l'altezza e/o la posizione delle lamelle, che la tenda deve raggiungere al richiamo del rispettivo scenario.

### 2.4.5 Finestra parametri A: Messaggi di stato

In questa finestra parametri si eseguono le impostazioni per i messaggi di stato e il loro comportamento d'invio.



#### Abilitare ogg. di comunicazione

##### "Stato Altezza/Lamelle [0...255]" 1 byte

Opzioni: Si  
No

L'uscita invia la posizione corrispondente della tenda e la posizione delle lamelle su due oggetti di comunicazione separati come valore a 1 byte (0...255). Per la posizione della tenda vale: il valore 0 corrisponde alla posizione in alto (0%). Il valore 255 corrisponde alla posizione in basso (100%).

Per la posizione delle lamelle vale: il valore 0 corrisponde alla posizione delle lamelle "aperte" (0%). Il valore 255 corrisponde alla posizione delle lamelle "chiuse" (100%).

- *Si*: gli oggetti di comunicazione *Stato Altezza [0...255]* e *Stato Lamelle [0...255]* (solo nella modalità *Comando tenda con regolazione lamelle*) sono abilitati. Compare il seguente parametro:

#### Inviare valore oggetto

Opzioni: No, solo aggiornare  
In caso di modifica  
In caso di richiesta  
In caso di modifica o richiesta

- *No, solo aggiornare*: lo stato viene aggiornato, ma non inviato (è possibile leggere lo stato tramite l'oggetto di comunicazione).
- *In caso di modifica*: lo stato viene inviato in caso di modifica.
- *In caso di richiesta*: lo stato viene inviato in caso di richiesta.
- *In caso di modifica o richiesta*: lo stato viene inviato in caso di modifica o richiesta.

#### Abilitare oggetto di comunicazione

##### "Stato Pos. finale basso/alto" 1 bit

Opzioni: Si  
No

L'uscita invia su due oggetti di comunicazione separati l'informazione se la tenda è nel fine corsa superiore o inferiore. Se si invia l'informazione che il rispettivo fine corsa è stato raggiunto su entrambi gli oggetti di comunicazione, allora la tenda si trova in una posizione intermedia.

Questa funzione è particolarmente adatta per serrare singole uscite l'una contro l'altra utilizzando collegamenti logici. Una tenda da sole non può essere mos-  
sa, ad esempio, quando la finestra è aperta, e viceversa, la finestra non può essere aperta mediante un attuatore quando la tenda da sole è abbassata.

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

- **Si:** gli oggetti di comunicazione *Stato Fine corsa superiore* e *Stato Fine corsa inferiore* sono abilitati. Compare il seguente parametro:

### Inviare valore oggetto

Opzioni: No, solo aggiornare  
 In caso di modifica  
 In caso di richiesta  
 In caso di modifica o richiesta

- **No, solo aggiornare:** lo stato viene aggiornato, ma non inviato (è possibile leggere lo stato tramite l'oggetto di comunicazione).
- **In caso di modifica:** lo stato viene inviato in caso di modifica.
- **In caso di richiesta:** lo stato viene inviato in caso di richiesta.
- **In caso di modifica o richiesta:** lo stato viene inviato in caso di modifica o richiesta.

### Abilitare ogg. di comunicazione

#### "Stato Operabilità" 1 bit

Opzioni: Si  
No

Questa funzione è particolarmente adatta per far vedere all'utente tramite un LED sul tasto, che al momento la tenda non può essere comandata tramite gli oggetti di comunicazione diretti (ad es. SU, GIÙ...), e che neanche il comando automatico può essere attivato.

Il comando è bloccato quando

- una funzione di sicurezza è stata attivata, ad es. Allarme maltempo, Blocco o Oper. forzata
- il comando manuale è attivato
- il comando diretto e automatico sono simultaneamente bloccati tramite gli oggetto di comunicazione

- **Si:** l'oggetto di comunicazione *Stato Operabilità* è abilitato. Compare il seguente parametro

### Inviare valore oggetto

Opzioni: No, solo aggiornare  
 In caso di modifica  
 In caso di richiesta  
 In caso di modifica o richiesta

- **No, solo aggiornare:** lo stato viene aggiornato, ma non inviato (è possibile leggere lo stato tramite l'oggetto di comunicazione).
- **In caso di modifica:** lo stato viene inviato in caso di modifica.
- **In caso di richiesta:** lo stato viene inviato in caso di richiesta.
- **In caso di modifica o richiesta:** lo stato viene inviato in caso di modifica o richiesta.

### Abilitare ogg. di comunicazione

#### "Informazioni di stato" 16 bit

Opzioni: Si  
No

Questo parametro abilita un oggetto di comunicazione a 16 bit, che permette di rilevare e/o inviare o richiedere ulteriori informazioni di stato.

- **Si:** l'oggetto di comunicazione Informazioni di stato è abilitato. Compare il seguente parametro:

### Inviare valore oggetto

Opzioni: No, solo aggiornare  
 In caso di modifica  
 In caso di richiesta  
 In caso di modifica o richiesta

- **No, solo aggiornare:** lo stato viene aggiornato, ma non inviato (è possibile leggere lo stato tramite l'oggetto di comunicazione).
- **In caso di modifica:** lo stato viene inviato in caso di modifica.
- **In caso di richiesta:** lo stato viene inviato in caso di richiesta.
- **In caso di modifica o richiesta:** lo stato viene inviato in caso di modifica o richiesta.

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

### 2.4.6 Parametro *Modalità operativa Valvole di ventilazione, modalità su comando*

In questa finestra parametri si eseguono le impostazioni per i messaggi di stato e il loro comportamento d'invio.

<ul style="list-style-type: none"> <li>Generale</li> <li>Allarme meteo</li> <li>A: Generale</li> <li>A: Sicurezza/Meteo</li> <li>A: Messaggi di stato</li> <li>B: Generale</li> <li>B: Sicurezza/Meteo</li> <li>B: Attuatore</li> <li>B: Tenda</li> <li>B: Funzioni</li> <li>B: Messaggi di stato</li> <li>C: Generale</li> <li>C: Sicurezza/Meteo</li> <li>C: Attuatore</li> <li>C: Tenda</li> </ul>	<p><b>Modalità operativa</b> <span style="float: right;">Valvole di ventilazione, modalità su comando ▼</span></p> <p>Comp. in caso di caduta e ripristino tensione bus, programmazione e reset</p> <p>Comport. interruzione tensione bus <span style="float: right;">Aperto/On ▼</span></p> <p>Comport. al ripristino tensione bus <span style="float: right;">Aperto/On ▼</span></p> <p>Comp. dopo la programmazione o dopo un reset ETS <span style="float: right;">Aperto/On ▼</span></p> <p>Invertire uscita <span style="float: right;">no ▼</span></p> <p>Funzione luci scale <span style="float: right;">disattivato ▼</span></p>
---	---

#### Modalità operativa

Opzioni: [Comando tenda con regolazione lamelle](#)  
[Comando tenda senza regolazione lamelle](#)  
[Valvole di ventilazione, modalità su comando](#)

Questo parametro definisce la modalità di funzionamento dell'uscita. A seconda della modalità, i parametri e gli oggetti di comunicazione sono solo differenti per ogni uscita.

#### Nota

Una pausa inversione di 100 ms è predefinita per i processi di commutazione per la modalità *Valvole di ventilazione, modalità su comando*.  
 Rispettare i dati tecnici del produttore dell'attuatore!

- *Valvole di ventilazione, modalità su comando*: Compaiono i seguenti parametri:

#### Comport. interruzione tensione bus

#### Comport. al ripristino tensione bus

#### Comp. dopo la programmazione o dopo un reset ETS

Opzioni: [Nessuna reazione](#)  
[Aperto/On](#)  
[Chiuso/Off](#)

Questi parametri stabiliscono il comportamento in caso di interruzione della tensione bus, ripristino della tensione bus o dopo download e reset bus ETS.

- **Nessuna reazione**: i contatti di uscita restano nella loro posizione attuale.
- **Aperto/On**: il contatto di uscita (morsetti 1, 3, 6, 8 o 11, 13, 16, 18) si chiude. La valvola di ventilazione si apre e/o le utenze collegate vengono attivate.

#### Nota

Nel caso di un'interruzione della tensione bus, l'uscita resta accesa in modo permanente, anche se la funzione **Luci scale** è attivata.  
 Dopo il ripristino della tensione bus e con la funzione Luci scale attiva, l'uscita si disattiva allo scadere della durata di attivazione o del tempo di apertura parametrizzati.

- **Chiuso/Off**: il contatto di uscita (morsetti 1, 3, 6, 8 o 11, 13, 16, 18) si apre (posizione neutrale). La valvola di ventilazione si chiude e/o le utenze collegate vengono disattivate.

#### Invertire uscita

Opzioni: [Sì](#)  
[No](#)

Questo parametro inverte il comportamento dell'uscita.

- **Sì**: se si riceve un telegramma con il valore 1 sull'oggetto di comunicazione *Valvola ventil. Ap./Ch. On/Off*, la valvola di ventilazione si chiude e/o l'utenza viene disattivata. Se si riceve un telegramma con il valore 0, la valvola di ventilazione si apre e/o l'utenza viene attivata. Nello stesso modo, tutte le impostazioni effettuate per l'uscita, ad es. APERTO/ON o CHIUSO/OFF nel caso di allarmi maltempo, ripristino della tensione, ecc. sono invertite.

#### Funzione luci scale

Opzioni: [Disattivato](#)  
[Attivato](#)

Questo parametro abilita la funzione **Luci scale**.

- **Attivato**: compare il seguente parametro.

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

**Durata attivaz./apertura  
luci scale in s [0...30.000]**

Opzioni: 0...60...30.000

Questo parametro determina la durata di attivazione o il tempo di apertura delle luci scale.

### 2.4.6.1 Finestra parametri A: Sicurezza/Meteo

In questa finestra parametri si eseguono le impostazioni che riguardano la funzione *Sicurezza/Meteo*.

<ul style="list-style-type: none"> <li>Generale</li> <li>Allarme meteo</li> <li>A: Generale</li> <li><b>A: Sicurezza/Meteo</b></li> <li>A: Messaggi di stato</li> <li>B: Generale</li> <li>B: Sicurezza/Meteo</li> <li>B: Attuatore</li> <li>B: Tenda</li> <li>B: Funzioni</li> <li>B: Messaggi di stato</li> <li>C: Generale</li> <li>C: Sicurezza/Meteo</li> <li>C: Attuatore</li> <li>C: Tenda</li> <li>C: Funzioni</li> <li>C: Messaggi di stato</li> <li>D: Generale</li> <li>D: Sicurezza/Meteo</li> <li>D: Attuatore</li> <li>D: Tenda</li> </ul>	<p><b>Parametrizzazione</b> <span style="float: right;">Standard ▾</span></p> <p>L'uscita reagisce all'ogg. di comun. per allarme vento n. <span style="float: right;">1</span></p> <p>Pos. in caso di all. vento <span style="float: right;">Attivato - aperto/on ▾</span></p> <p>Pos. in caso di all. pioggia <span style="float: right;">disattivato</span></p> <p>Pos. in caso di all. gelo <span style="float: right;">disattivato</span></p> <p>Blocco <span style="float: right;">disattivato</span></p> <p>Operazione forzata (1 bit/2 bit) <span style="float: right;">disattivato</span></p> <p>Pos. in caso di annull. allarme maltempo, blocco e oper. forzata <span style="float: right;">Aperto/On</span></p> <p>Sequenza di prior. delle funz. di sicurezza <span style="float: right;">1.Allarme maltempo - 2.Blocco - 3.Oper. forzata</span></p> <p>Gli allarmi relativi a vento, pioggia e gelo sono attivati solo quando gli oggetti sulla pagina "Allarme meteo" sono abilit. e assoc. a ind. di gruppo <span style="float: right;">&amp;lt;-- Nota</span></p>
--	--

#### Parametrizzazione

Opzioni: Standard  
Personalizzato

Questo parametro determina la portata della parametrizzazione.

- **Standard:** in caso di allarme vento, la tenda si sposta in una posizione predefinita tramite il parametro *Pos. in caso di all. vento*. Per i progetti più piccoli, questa impostazione è di solito sufficiente. Con questa impostazione, l'uscita reagisce solo sull'oggetto di comunicazione *Allarme vento n. 1*.
- **Personalizzato:** l'accesso completo ai parametri per applicazioni complesse o le impostazioni di sicurezza dell'uscita sono possibili. Compaiono altri parametri.

#### L'uscita reagisce all'ogg. di comun. per allarme vento n.

Opzioni: L'uscita non reagisce all'allarme vento  
1/ 2/ 3/ 1+2/ 1+3/ 2+3/ 1+2+3

Questo parametro stabilisce su quali oggetti di comunicazione Allarme vento l'uscita risponde. I valori degli oggetti di comunicazione assegnati vengono collegati con OR.

#### Pos. in caso di all. vento

#### Pos. in caso di all. pioggia

#### Pos. in caso di all. gelo

Opzioni: Attivato - nessuna reazione  
Attivato - aperto/on  
Attivato - chiuso/off  
Disattivato

Questi parametri determinano la posizione dell'uscita alla ricezione di un allarme maltempo (vento, pioggia, gelo). L'uscita non può più essere comandata mediante altri oggetti di comunicazione o il comando manuale fino all'annullamento dell'allarme maltempo.

- **Attivato - nessuna reazione:** se l'uscita sta eseguendo un movimento, questo movimento viene terminato. Se l'uscita è a riposo, mantiene inalterata la propria posizione.
- **Attivato - aperto/on:** il contatto di uscita si attiva. La valvola di ventilazione si apre e/o l'utenza si attiva.
- **Attivato - chiuso/off:** il contatto di uscita è senza tensione. La valvola di ventilazione si chiude e/o l'utenza si disattiva.
- **Disattivato:** l'uscita non reagisce a un allarme e neanche al tempo di monitoraggio. Nel caso di un allarme maltempo non è possibile eseguire un'impostazione.

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

### Blocco

Opzioni: Disattivato  
Attivato

Questo parametro abilita la funzione Blocco. L'uscita si muove, ad es., in una posizione parametrizzata o il comando è bloccato.

- **Attivato:** l'oggetto di comunicazione Blocco è abilitato. Compare il seguente parametro.

#### Pos. in caso di blocco

Opzioni: Nessuna reazione  
Aperto/On  
Chiuso/Off

Questo parametro definisce il comportamento dell'uscita per la funzione **Blocco**.

- **Nessuna reazione:** se l'uscita sta eseguendo un movimento, questo movimento viene eseguito fino alla posizione di destinazione. Se la tenda è a riposo, quindi mantiene inalterata la propria posizione.
- **Aperto/On:** il contatto di uscita si attiva. La valvola di ventilazione si apre e/o l'utenza si attiva.
- **Chiuso/Off:** il contatto di uscita è senza tensione. La valvola di ventilazione si chiude e/o l'utenza si disattiva.

### Oper. forzata

Opzioni: Disattivato  
Attivato (1 bit)  
Attivato (2 bit)

L'operazione forzata permette di portare l'uscita in una determinata posizione mediante un telegramma a 1 bit, oppure di aprire/chiedere e/o attivare/disattivare l'uscita mediante un telegramma a 2 bit e di bloccare il comando.

- **Attivato (1 bit):** l'oggetto di comunicazione **Operazione forzata 1 bit** è abilitato. Compare il seguente parametro:

#### Posizione su operazione forzata

Opzioni: Nessuna reazione  
Aperto/On  
Chiuso/Off

Qui s'imposta il comportamento in caso di operazione forzata

- **Nessuna reazione:** se l'uscita sta eseguendo un telegramma di movimento, questo viene terminato. Se l'uscita è a riposo, mantiene inalterata la propria posizione.
- **Aperto/On:** il contatto di uscita si attiva. La valvola di ventilazione si apre e/o l'utenza si attiva.
- **Chiuso/Off:** il contatto di uscita è senza tensione. La valvola di ventilazione si chiude e/o l'utenza si disattiva.
- **Attivato (2 bit):** l'oggetto di comunicazione **Operazione forzata 2 bit** è abilitato.

### Pos. in caso di annull. allarme maltempo, blocco e oper. forzata

Opzioni: Nessuna reazione  
Aperto/On  
Chiuso/Off

Questo parametro determina il comportamento all'annullamento di un allarme maltempo, un blocco o un'operazione forzata.

- **Nessuna reazione:** se l'uscita sta eseguendo un telegramma di movimento, questo viene terminato. Se l'uscita è a riposo, mantiene inalterata la propria posizione. Se l'uscita era parametrizzata e/o commutata con Aperto/On durante un allarme maltempo, blocco e operazione forzata, il tempo luci scale viene riavviato dopo l'annullamento di un telegramma di sicurezza (ad es. Allarme vento).
- **Aperto/On:** il contatto di uscita si attiva. La valvola di ventilazione si apre e/o l'utenza si attiva.
- **Chiuso/Off:** il contatto di uscita è senza tensione. La valvola di ventilazione si chiude e/o l'utenza si disattiva.

### Sequenza di prior. delle funz. di sicurezza

Opzioni: 1.Allarme maltempo - 2.Blocco - 3.Oper. forzata  
1.Allarme maltempo - 2.Oper. forzata - 3.Blocco  
1.Blocco - 2.Allarme maltempo - 3.Oper. forzata  
1.Blocco - 2.Oper. forzata - 3. Allarme maltempo  
1.Oper. forzata - 2.Blocco - 3.Allarme maltempo  
1.Oper. forzata - 2.Allarme maltempo - 3.Blocco

Questo parametro stabilisce l'ordine delle priorità per le funzioni di sicurezza Allarme maltempo (vento, pioggia, gelo), Blocco e Oper. forzata. Queste funzioni hanno una priorità elevata rispetto a tutte le altre funzioni. Se una di queste funzioni è attivata, il comando dell'uscita è bloccato. Questo vale anche durante il comando manuale.

Inoltre, si deve definire una priorità per le funzioni di sicurezza tra di loro. In questo modo, l'uscita viene controllata correttamente anche quando più di una funzione di sicurezza è attivata contemporaneamente

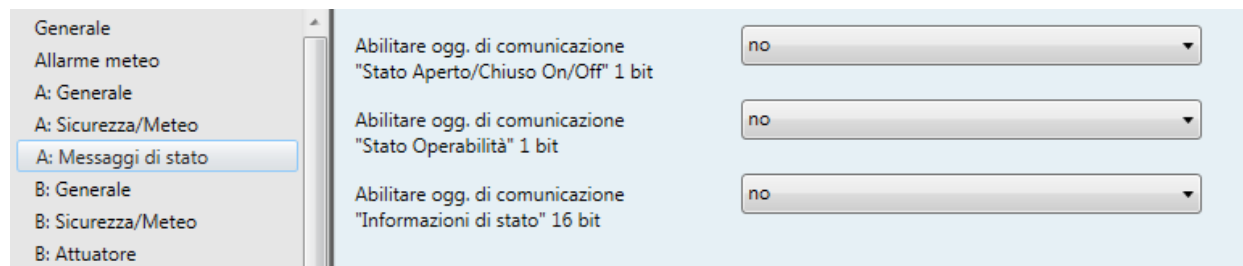
#### Nota

Gli allarmi vento, pioggia e gelo vengono attivati solo quando nella pagina **Allarmi maltempo** vengono abilitati gli oggetti di comunicazione e vengono collegati con indirizzi di gruppo!

## Oggetti di comunicazione e parametri ETS

### 2.4.6.2 Finestra parametri A: *Messaggi di stato*

In questa finestra parametri si eseguono le impostazioni per i messaggi di stato e il loro comportamento d'invio..



#### Abilitare ogg. di comunicazione "Stato Aperto/Chiuso On/Off" 1 bit

Opzioni: Sì  
No

- **Sì:** l'oggetto di comunicazione *Stato Aperto/Chiuso On/Off* è abilitato. Compare il seguente parametro:

##### Inviare valore oggetto

Opzioni: No, solo aggiornare  
In caso di modifica  
In caso di richiesta  
In caso di modifica o richiesta

- **No, solo aggiornare:** lo stato viene aggiornato, ma non inviato (è possibile leggere lo stato tramite l'oggetto di comunicazione).
- **In caso di modifica:** lo stato viene inviato in caso di modifica.
- **In caso di richiesta:** lo stato viene inviato in caso di richiesta.
- **In caso di modifica o richiesta:** lo stato viene inviato in caso di modifica o richiesta.

#### Abilitare ogg. di comunicazione "Stato Operabilità" 1 bit

Opzioni: Sì  
No

Questa funzione è particolarmente adatta per far vedere all'utente tramite un LED sul tasto, che al momento l'uscita non può essere comandata tramite gli oggetti di comunicazione diretti (ad es. SU, CHIUSE...), e che neanche il comando automatico può essere attivato.

Il comando è bloccato quando

- una funzione di sicurezza è stata attivata, ad es. Allarme maltempo, Blocco o Oper. forzata
- il comando manuale è attivato
- **Sì:** l'oggetto di comunicazione Stato Operabilità è abilitato. Compare il seguente parametro:

##### Inviare valore oggetto

Opzioni: No, solo aggiornare  
In caso di modifica  
In caso di richiesta  
In caso di modifica o richiesta

- **No, solo aggiornare:** lo stato viene aggiornato, ma non inviato (è possibile leggere lo stato tramite l'oggetto di comunicazione).
- **In caso di modifica:** lo stato viene inviato in caso di modifica.
- **In caso di richiesta:** lo stato viene inviato in caso di richiesta.
- **In caso di modifica o richiesta:** lo stato viene inviato in caso di modifica o richiesta.

#### Abilitare ogg. di comunicazione "Informazioni di stato" 16 bit

Opzioni: Sì  
No

Questo parametro abilita un oggetto di comunicazione a 16 bit, che permette di rilevare e/o inviare o richiedere ulteriori informazioni di stato.

- **Sì:** l'oggetto di comunicazione Informazioni di stato è abilitato. Compare il seguente parametro:

##### Inviare valore oggetto

Opzioni: No, solo aggiornare  
In caso di modifica  
In caso di richiesta  
In caso di modifica o richiesta

- **No, solo aggiornare:** lo stato viene aggiornato, ma non inviato (è possibile leggere lo stato tramite l'oggetto di comunicazione).
- **In caso di modifica:** lo stato viene inviato in caso di modifica.
- **In caso di richiesta:** lo stato viene inviato in caso di richiesta.
- **In caso di modifica o richiesta:** lo stato viene inviato in caso di modifica o richiesta.



Viale Vicenza, 14 - 36063 Marostica VI - Italy  
Tel. +39 0424 488 600 - Fax (Italia) +39 0424 488 188   
Fax (Export) +39 0424 488 709  
[www.vimar.com](http://www.vimar.com)



01525 02 1504  
VIMAR - Marostica - Italy