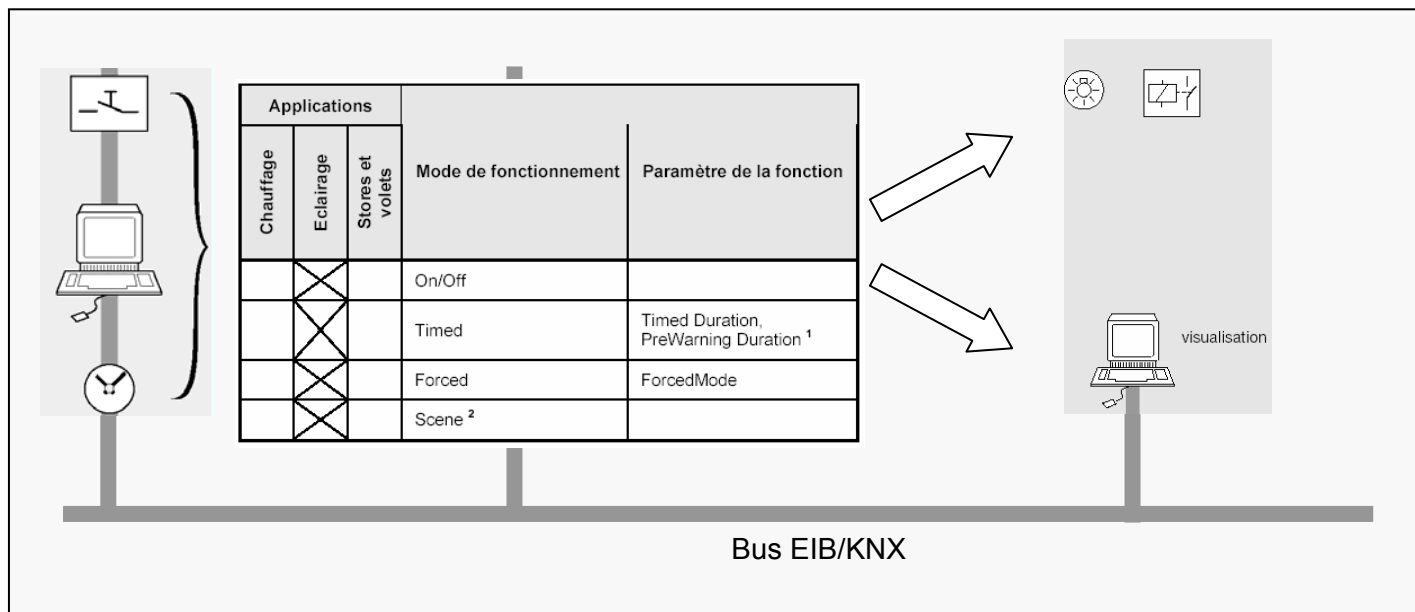


Canal de sortie TOR : TL20xA

Famille : Sortie
Type : Binaire

Environnement



Correspondance référence produits et logiciel d'application associés

HARDWARE		SOFTWARE ASSOCIES		
Réf. Produit	Désignation	Réf. Logiciel	Nb de canaux	Désignation
TX204A	4 sorties 4A	TL204A	4	4 sorties universelles
TX204B	4 sorties 10A			
TX204C	4 sorties 16A			
TX206A	6 sorties 4A	TL206A	6	6 sorties universelles
TX206B	6 sorties 10A			
TX206C	6 sorties 16A			
TX206D	3 sorties 6A + 3 sorties 16A			

Modes de fonctionnement

La sélection du mode de fonctionnement se fait en positionnant le commutateur auto/manu en face avant du produit :

- mode auto :
mode normal de fonctionnement : ce mode est indispensable pour pouvoir piloter le produit par le bus
- mode manu :
en entrant dans ce mode, l'état des voies ne change pas.
La commande des sorties se fait par appuis successifs sur les boutons poussoirs en face avant, selon la séquence suivante :
 - 1er appui : fermeture du contact
 - 2ème appui : ouverture du contact
 - appuis suivants : inversion de l'état du contact

En mode manu, les commandes qui proviennent du réseau sont ignorées et l'état des sorties sélectionnées est maintenu au retour en mode auto.

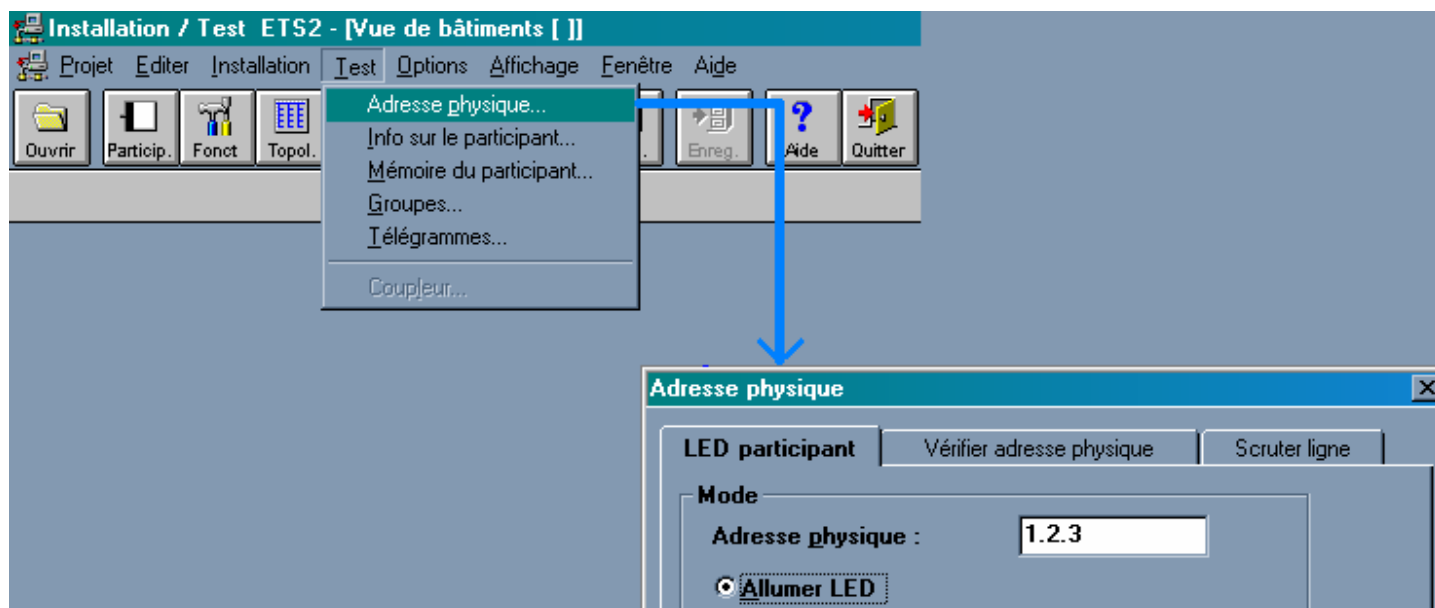
Adressage physique en mode auto

Le mode adressage physique est obtenu en appuyant sur le bouton d'adressage physique en face avant du produit. Il est signalé par l'allumage de la LED d'adressage physique.

Le produit restera en mode adressage physique tant qu'il n'aura pas été adressé ou jusqu'au prochain appui sur le BP d'adressage physique.

Repérage du produit avec l'outil logiciel ETS

Quel que soit le mode de fonctionnement du produit "auto" ou "manu", il est possible d'allumer ou d'éteindre à distance le voyant d'adressage physique du produit avec l'outil ETS 2. Cette commande est disponible dans le module Installation/Test ETS 2 et elle permet de vérifier sans ambiguïté possible l'emplacement de chacun des participants (dans une armoire électrique ...). Il est recommandé de ne pas utiliser la commande **Clignoter LED** disponible dans cette même fenêtre "Adresse physique".



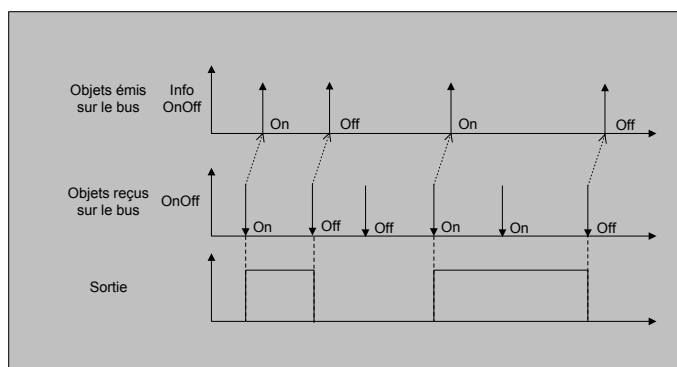
Les objets de communication

Adr. phys.	Description	Produit	N° de command	Programme	Fabricant	Pièce
n°	Adresses de groupe	Fonction	Nom de l'objet	TYPE	Priorité	K L E T Act
01.01.023	x sorties modulaire Easy		TX20x	TX20x	Hager Electro	
0	sortie X	marche/arrêt	1 Bit	Basse	✓ ✓ ✓	
1	sortie X	automatisme / Minuterie	1 Bit	Basse	✓ ✓ ✓	
2	sortie X	forçage	2 Bit	Basse	✓ ✓ ✓	
3	sortie X	scène	1 Byte	Basse	✓ ✓ ✓	
4	sortie X	indication état	1 Bit	Basse	✓ ✓ ✓	

Obj 0 : marche / arrêt - sortie x

Obj 4 : indication d'état - sortie x

L'état du relais de la sortie x est commandé en fonction de la valeur (Marche ou arrêt) reçue sur cet objet.
Les changements d'état de l'objet 0 " Marche / Arrêt " sont retransmis sur le bus à travers l'objet 4 indication d'état.



Obj 1 : Automatisme - sortie x

Obj 1 : Minuterie - sortie x

La fonction de cet objet dépend du paramètre "fonctionnement automatisme" :

Editer les paramètres

Sortie 1

Sortie 2

Sortie 3

Sortie 4

Fonctionnement Automatisme

Pas utilisé

Durée minuterie

1 heure

Action sur minuterie

Marche

Etat sur retour bus

Mémoire

Etat après annulation forçage

Maintien

Numéro du scénario

1

Etat de la sortie pour le scénario 1

Marche

Contact de sortie

Normal

OK

Annuler

Par défaut

Info

Accès normal

Aide

Il faut distinguer 2 cas :

1. Paramètre "pas utilisé" sélectionné :

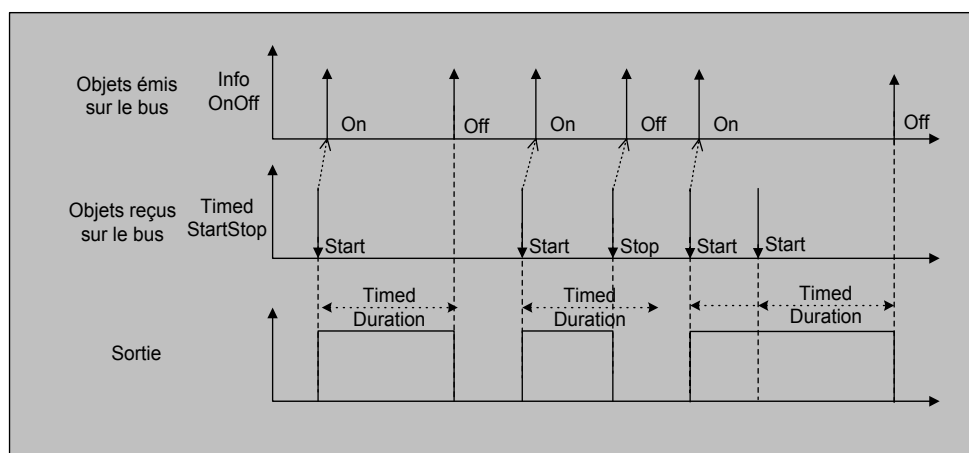
Dans ce cas l'objet 1 est utilisé en minuterie.

La minuterie peut être utilisée en mode 'Marche' ou en mode 'Arrêt' selon la valeur du paramètre "action sur minuterie".

- Minuterie 'Marche'

L'état du relais de la sortie x est positionné en 'Marche' pendant la durée définie dans le paramètre 'Durée minuterie'

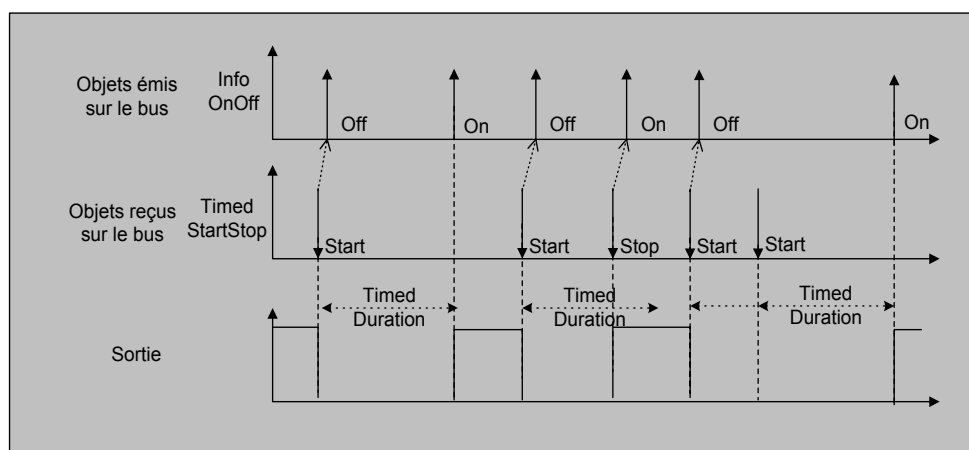
Les changements d'état de la sortie sont retransmis sur le bus à travers l'objet 4 indication d'état.



- Minuterie 'Arrêt'

L'état du relais de la sortie x est positionné en 'Arrêt' pendant la durée définie dans le paramètre 'Durée minuterie'

Les changements d'état de la sortie sont retransmis sur le bus à travers l'objet 4 indication d'état.



2. Paramètre Automatisation "utilisé" sélectionné :

La valeur reçue sur l'objet 1 détermine le mode de fonctionnement de la sortie :

- mode de fonctionnement "marche/arrêt" si la valeur reçue est '0' : voir description objet 0
- mode de fonctionnement "minuterie" si la valeur reçue est '1' : voir description objet 1.

Remarque : Un forçage annule un automatisme en cours et reste prioritaire, une demande d'automatisme n'est pas traitée lorsqu'une voie est en forçage, une scène annule un automatisme en cours. Une minuterie est arrêtée lorsque l'automatisme devient inactif (valeur '0' reçue sur l'objet 1 : Automatisme / Minuterie - sortie x)

Obj 2 : Forçage - sortie x

L'objet "Forçage" permet de forcer la sortie dans un état défini par la valeur reçue sur cet objet.

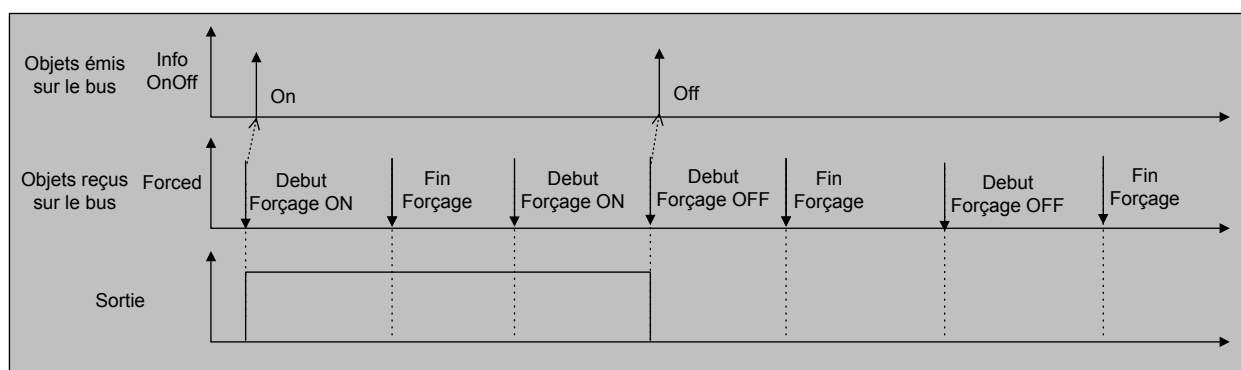
- Forçage "marche" si la valeur reçue est '1'.
- Forçage "arrêt" si la valeur reçue est '0'.

En fin de forçage l'état de la sortie est maintenu ou inversé selon le paramètre "Etat après annulation forçage". Lorsque la sortie est en forçage, toutes les commandes modifiant l'état de cette sortie sont ignorées.

Il faut distinguer 2 cas :

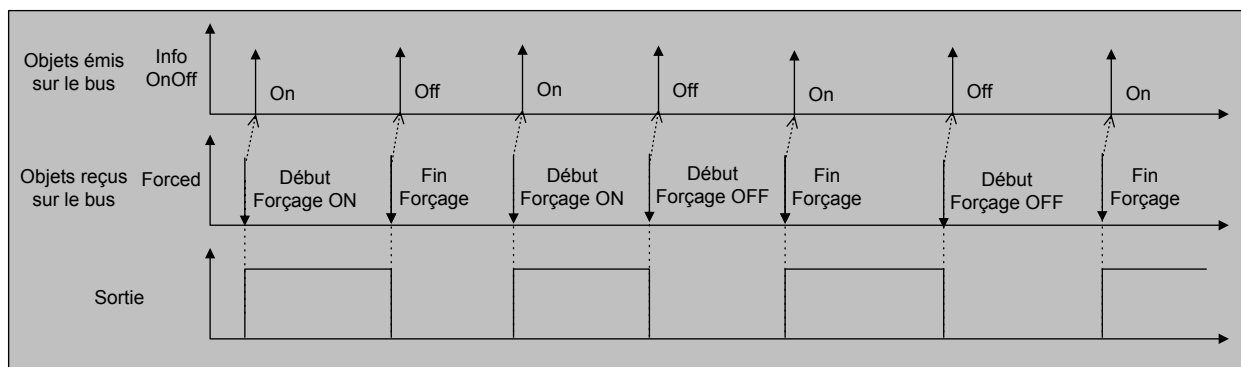
1. Paramètre "Maintien" sélectionné :

La sortie est maintenue dans l'état commandé par le forçage jusqu'à la prochaine commande.



2. Paramètre "Inversion" sélectionné :

La sortie est inversée par rapport à l'état commandé par le forçage jusqu'à la prochaine commande.



Obj 3 : Scène - sortie x

Cet objet permet de mémoriser un état de la sortie ou de déclencher un état de sortie préenregistré.

8 états sont mémorisables et déclenchables par sortie.

Lorsque l'objet est reçu avec le "Bit Learn" positionné (Appui très long sur une entrée TX3xx) l'état courant de la sortie est enregistré.

Lorsque l'objet est reçu avec le "Bit Learn" non positionné (Appui court sur une entrée TX3xx) l'état enregistré pour le numéro de scène reçu est restitué.

7	6	5	4	3	2	1	0
Learn	X	0	0	0	Y	Y	Y

Learn : bit d'apprentissage :

si learn = 1 : état courant de la sortie enregistré

si learn = 0 : état enregistré pour le numéro de scène reçu restitué

X : bit non utilisé

Y Y Y : numéro de scène :

000 : scène 1

001 : scène 2

010 : scène 3

011 : scène 4

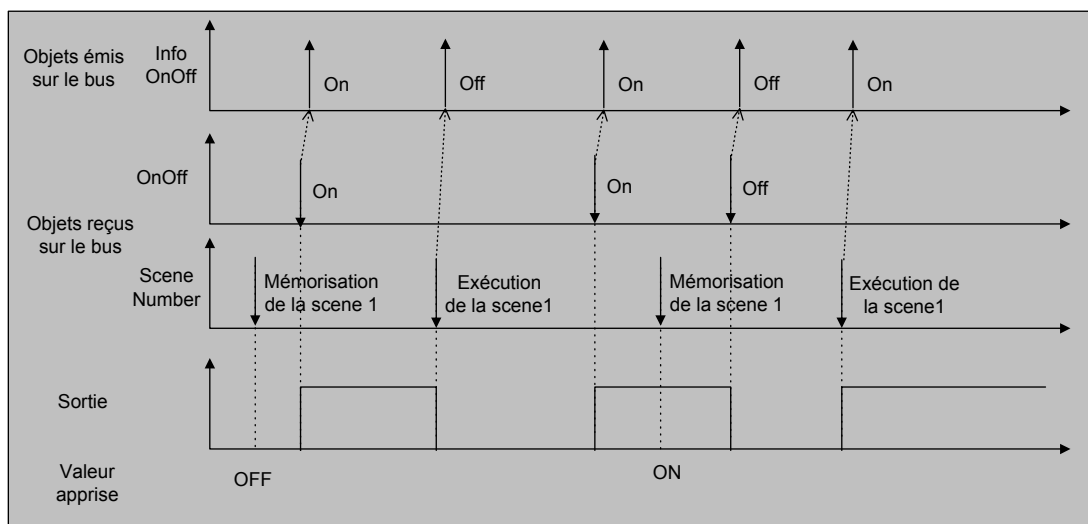
100 : scène 5

101 : scène 6

110 : Scène 7

111 : scène 8

Remarque : l'état à restituer pour la scène n peut également être mémorisé au travers du paramètre "Etat de la sortie pour la scène n".



Les paramètres complémentaires

→ **Contact de sortie :**

Définit le type de contact du relais.

Valeurs possibles : normalement ouvert, normalement fermé.

Remarque : Ce paramètre n'est accessible qu'en mode expert.

→ **Etat sur retour bus :**

Ce paramètre définit l'état de la sortie après une coupure bus.

Valeurs possibles :

- **mémorisation** : pendant la coupure bus, l'état de la sortie est conservé. Au retour de la tension bus cet état reste inchangé.
- **marche** : pendant la coupure bus, l'état de la sortie est conservé. Au retour de la tension bus la sortie se ferme et reste fermée jusqu'à réception du prochain message bus
- **arrêt** : pendant la coupure bus, l'état de la sortie est conservé. Au retour de la tension bus la sortie s'ouvre et reste ouverte jusqu'à réception du prochain message bus.