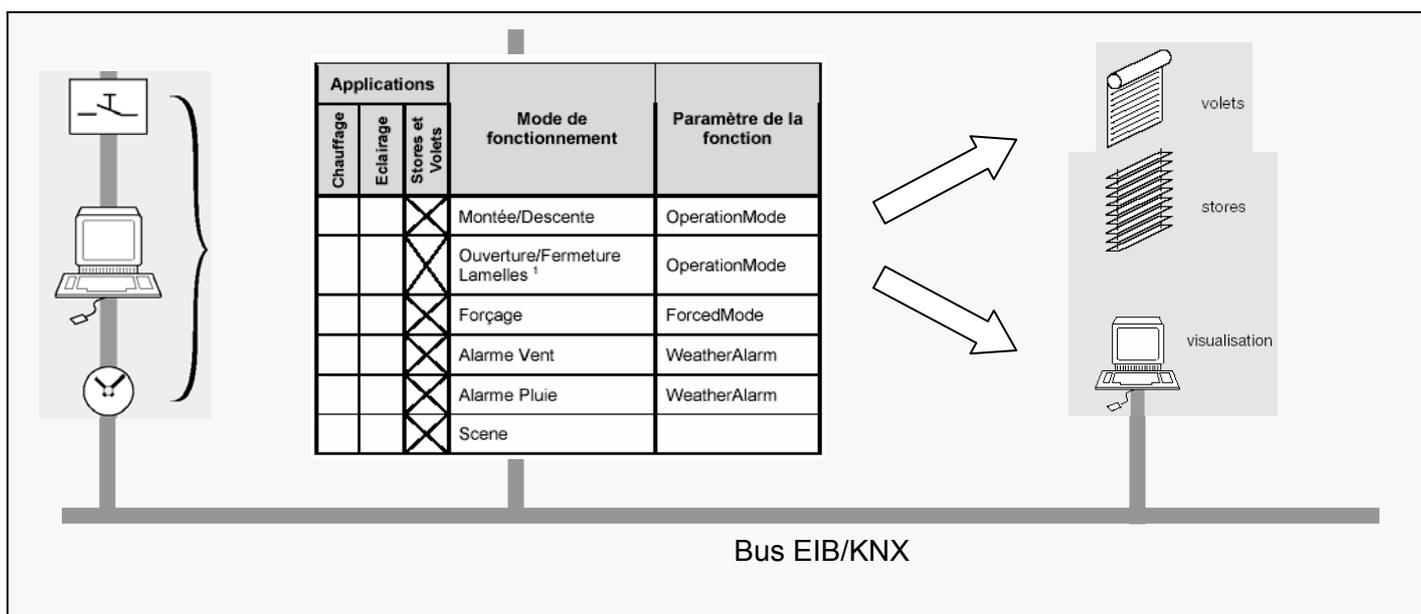


Canal de sortie stores / volets roulants :

Famille : Stores / volets roulants
Type : Stores / volets roulants

Environnement



HARDWARE		SOFTWARE ASSOCIES		
Réf. Produit	Désignation	Réf. Logiciel	Nb de canaux	Désignation
TX223	4 sorties volets roulants 230V~	TL223A	4	4 sorties volets roulants
TX224	4 sorties Stores /volets roulants 230V~	TL224A	4	4 sorties stores /volets roulants
TX225	4 sorties volets roulants 24V DC	TL225A	4	4 sorties volets roulants
TX226	4 sorties Stores /volets roulants 24V DC	TL226A	4	4 sorties stores /volets roulants

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 sélection des différentes commandes, par voie, se fait par appuis successifs sur les boutons poussoirs en face avant, selon la séquence suivante :
 - 1^{er} appui : descente des volets
 - 2^{ème} appui : STOP
 - 3^{ème} appui : montée des volets
 - 4^{ème} appui : STOP
 - 5^{ème} appui : descente des volets

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

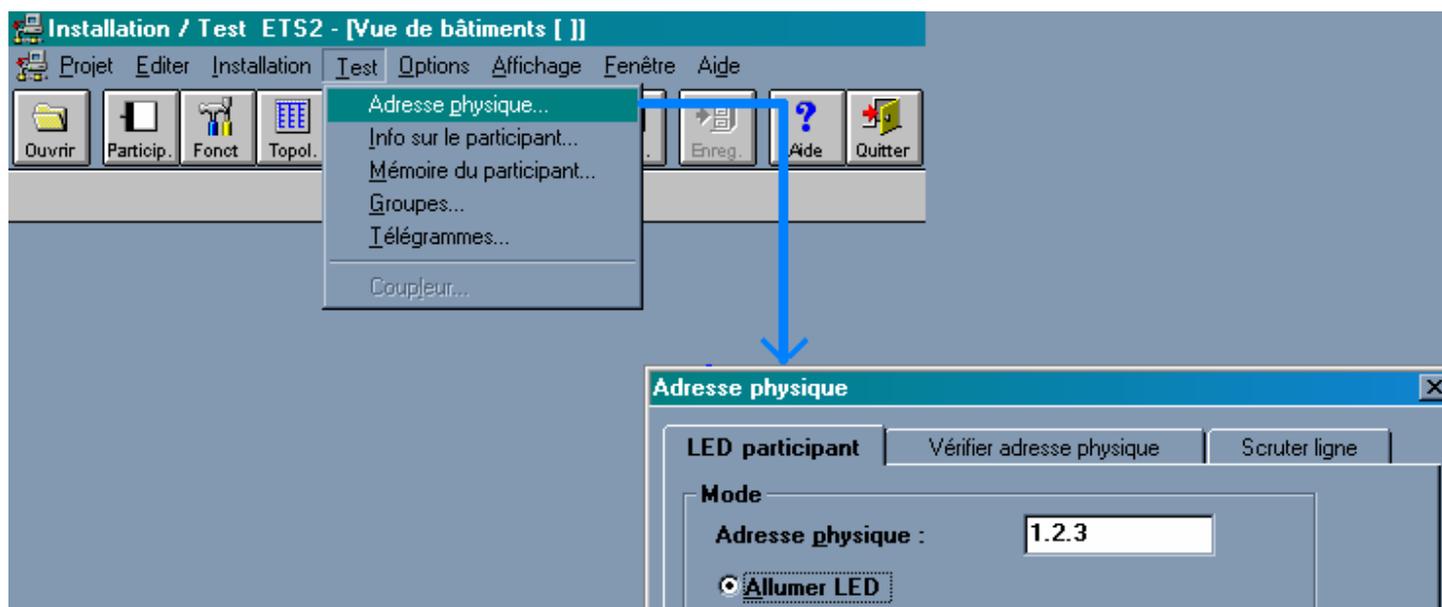
Adressage physique en mode auto

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					
n°	Nom de l'objet	Fonction	TYPE	Priorité	K	L	E	T	Ac
01.01.001		4 sorties volets/store	TX22X	TL22X					
0	Montée / Descente	Sortie	1 Bit	Basse	✓	✓	✓		
1	Inclinaison lamelles / Stop	Sortie	1 Bit	Basse	✓	✓	✓		
2	Forçage	Sortie	2 Bit	Basse	✓	✓	✓		
3	Alarme intempérie	Sortie	1 Bit	Basse	✓	✓	✓		
4	Blocage	Sortie	1 Bit	Basse	✓	✓	✓		
5	Scène	Sortie	1 Byte	Basse	✓	✓	✓		
6	Indication d'état	Sortie	1 Bit	Basse	✓	✓		✓	

Obj 0 : Montée / Descente - Sortie

Obj 1 : Inclinaison lamelles / Stop - Sortie x

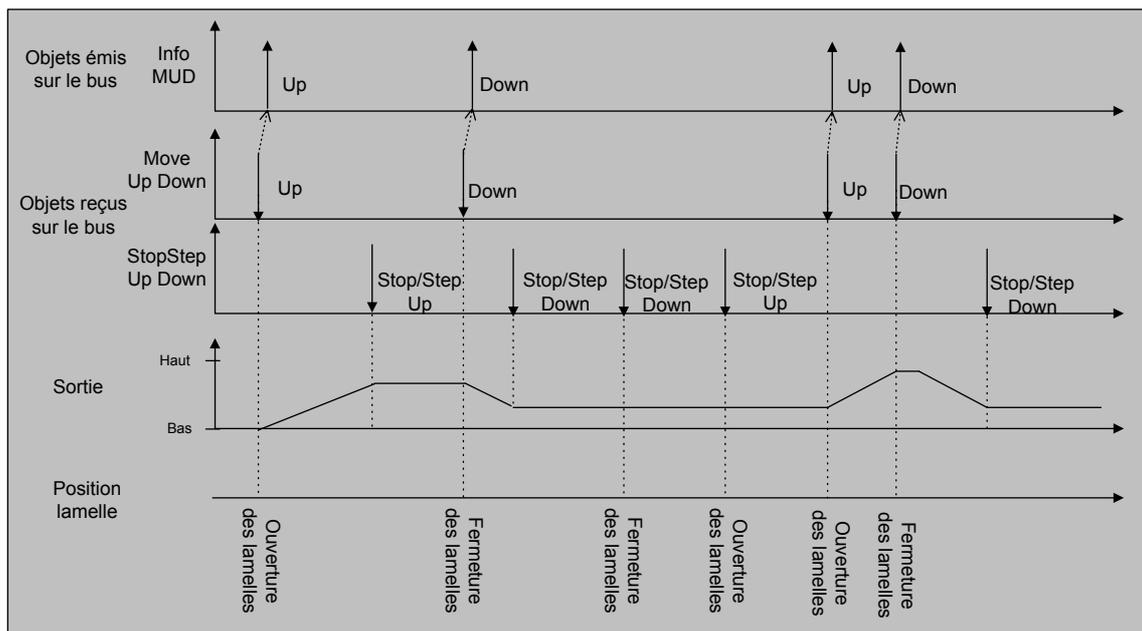
Les objets "Montée/descente" et "Stop/inclinaison" permettent de piloter des volets roulants ou des stores.

Le sens de mouvement du moteur relié au canal x est commandé en fonction de la valeur (Montée '1' ou descente '0') reçue sur l'objet 0.

La valeur reçue sur l'objet 1 Stop/inclinaison - sortie x commande :

- L'arrêt du moteur si celui-ci est en rotation
- L'inclinaison des lamelles si le moteur est à l'arrêt

Remarque : Dans le cas des pilotes de volets roulants TX223 et TX225, la fonction "Inclinaison" n'est pas disponible sur l'objet 1.



Obj 2 : Forçage - Sortie x

L'objet "Forçage" permet de positionner le volet roulant ou le store en position haute ou en position basse. Lorsque la sortie est en forçage, toutes les commandes modifiant l'état de cette sortie sont ignorées. L'action à effectuer sà la réception de l'objet forçage est définie sur l'entrée associée.

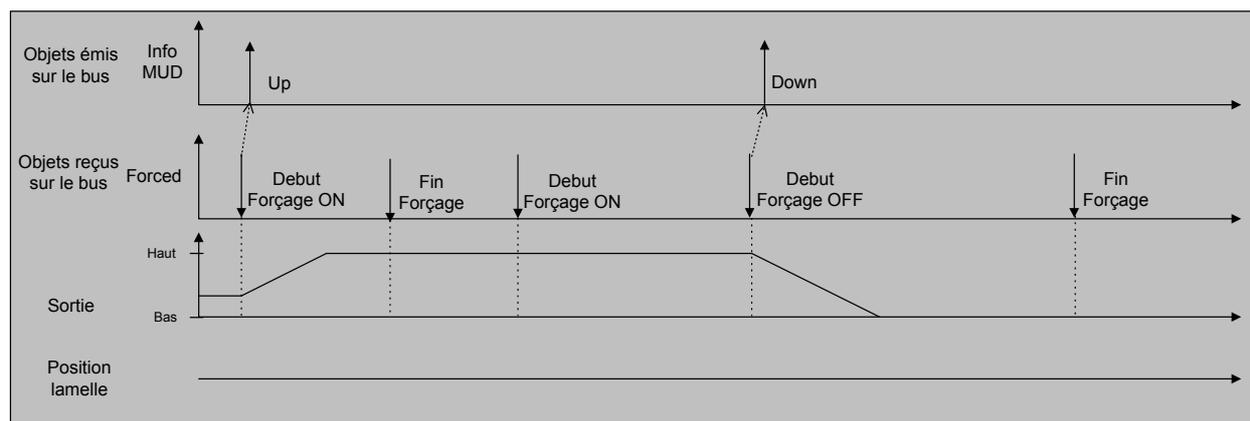
Valeurs possibles de l'objet "Forçage - sortie x" :

- 11 : Forçage montée
- 01 : Fin de forçage
- 10 : Forçage descente
- 00 : Fin de forçage

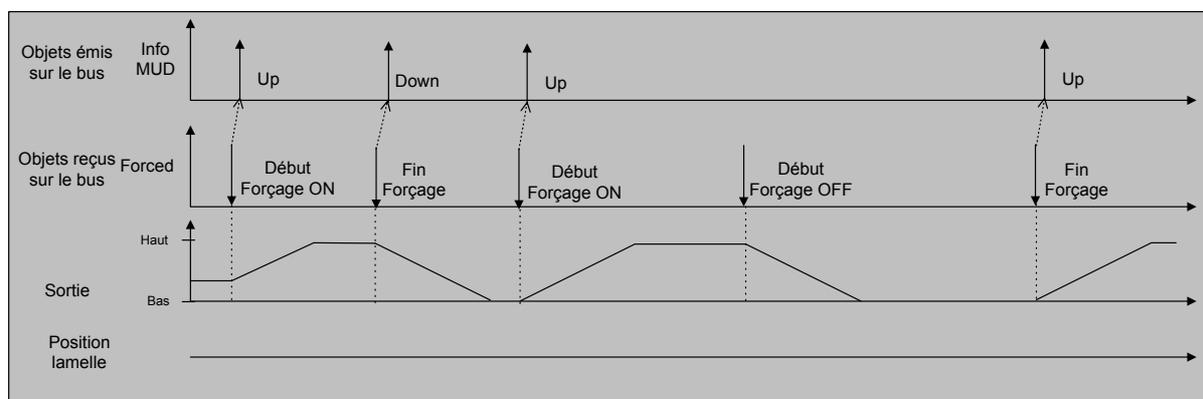
En fin de forçage la position du volet est maintenue ou inversé (haut => bas, Bas => haut) selon l'état du paramètre "Etat après annulation forçage".

Il faut distinguer 2 cas :

1° Paramètre "Maintien" sélectionné



2° Paramètre "Inversion" sélectionné



Obj 3 : Alarme intempérie - Sortie x
Obj 4 : Blocage – Sortie X

L'objet "Alarme intempérie" permet de mettre les volets dans une position définie par le paramètre "Action sur déclenchement alarme"

Action sur déclenchement alarme	<input type="text" value="Aucune"/> <ul style="list-style-type: none"> Aucune Position haute Position basse
--	--

La réception d'un "1" sur l'objet "Blocage" entraîne le blocage du volet / store dans sa position, le mouvement en cours est interrompu.

Après réception d'un "0" sur cet objet "Blocage", le blocage est annulé, et la sortie réagit à nouveau aux ordres provenant du bus, mais la situation antérieure au blocage n'est pas rétablie.

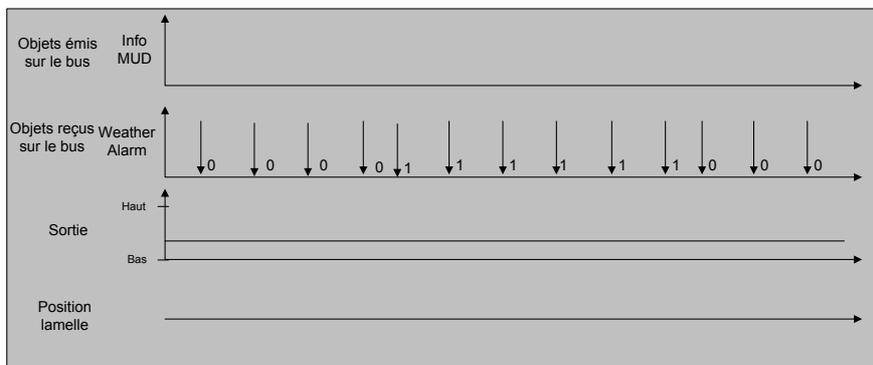
Exemple : si avant le blocage un forçage était en cours, celui-ci n'est pas rétabli après l'annulation.

L'objet "Alarme intempérie" doit être reçu cycliquement. La durée entre deux réceptions de cet objet doit être inférieure à la valeur indiquée par le paramètre "fréquence de surveillance alarme". Si ce n'est pas le cas, le volet se met dans la position de sécurité définie par le paramètre "Action sur déclenchement alarme".

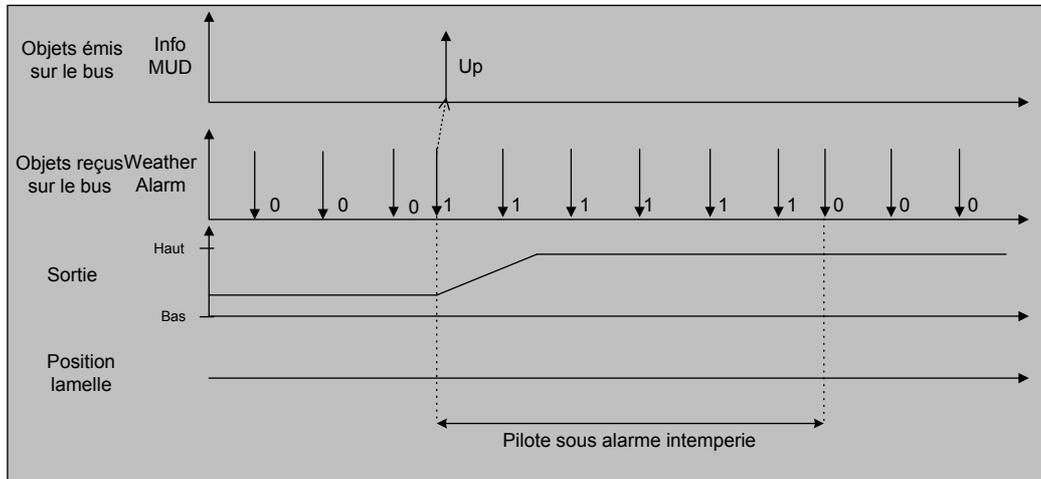
Fréquence de surveillance alarme	<input type="text" value="30 mn"/> <ul style="list-style-type: none"> 0 s 6 s 30 s 1 mn 5 mn 30 mn 1 h 2 h 3 h 5 h 24 h
---	--

Il faut distinguer 3 cas :

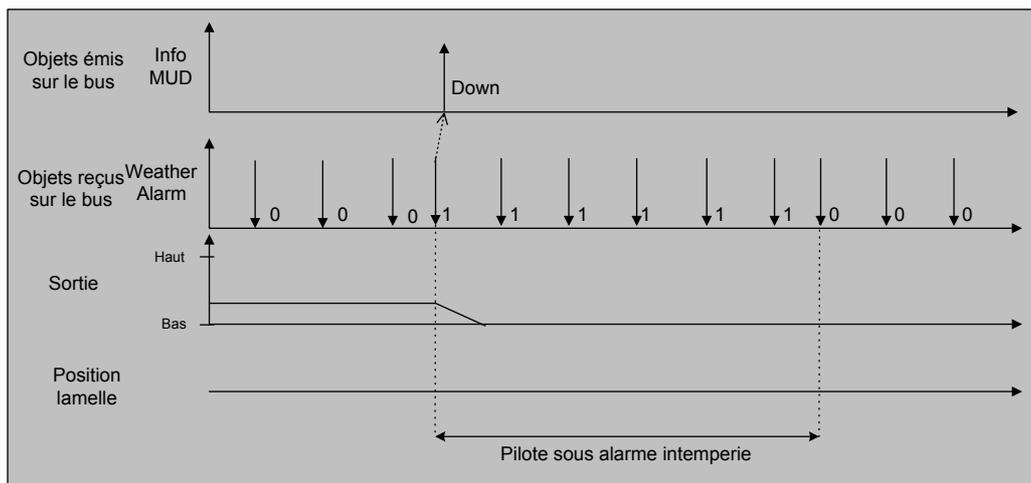
1° Paramètre "Aucune" sélectionné



2° Paramètre "Position haute" sélectionné



3° Paramètre "Position basse" sélectionné



Obj 5 : 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 déclençables par sortie.

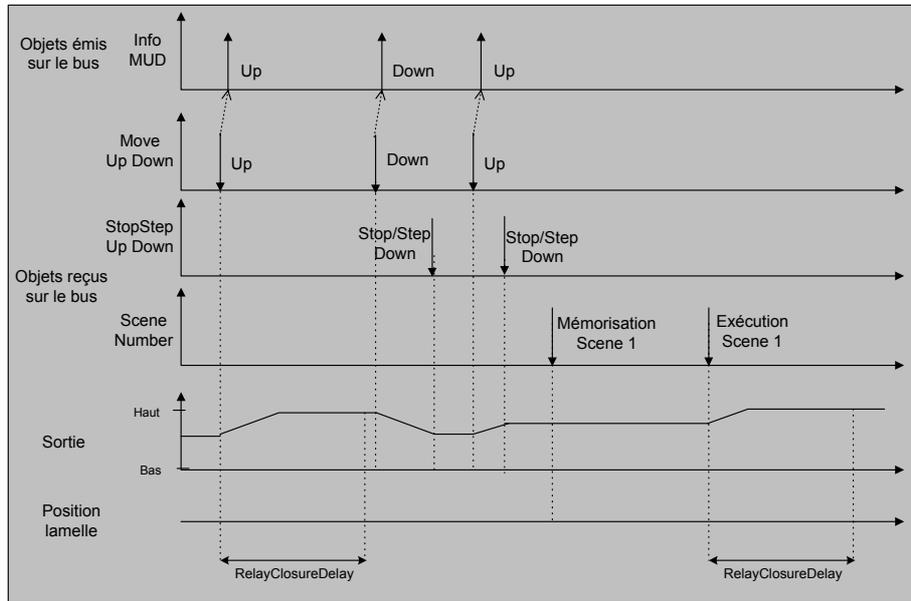
Lorsque l'objet est reçu avec le "Bit Learn" positionné (Appui très long sur une entrée TX3xx) l'état courant de la sortie est enregistré.

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.

- Pour un volet roulant ou un store seul le scénario numéro 1 est enregistrable.
- Les scénarii 2 à 5 sont définis par le paramètre "Action sur scène x" :

Numéro du scénario	2
action sur scène 2	Position haute Position basse 1/2 fermé' 1/4 fermé' Position haute

- Le scénario 6 est prédéfini en position haute
- Le scénario 7 est prédéfini en position basse
- Le scénario 8 est prédéfini en descente $\frac{3}{4}$



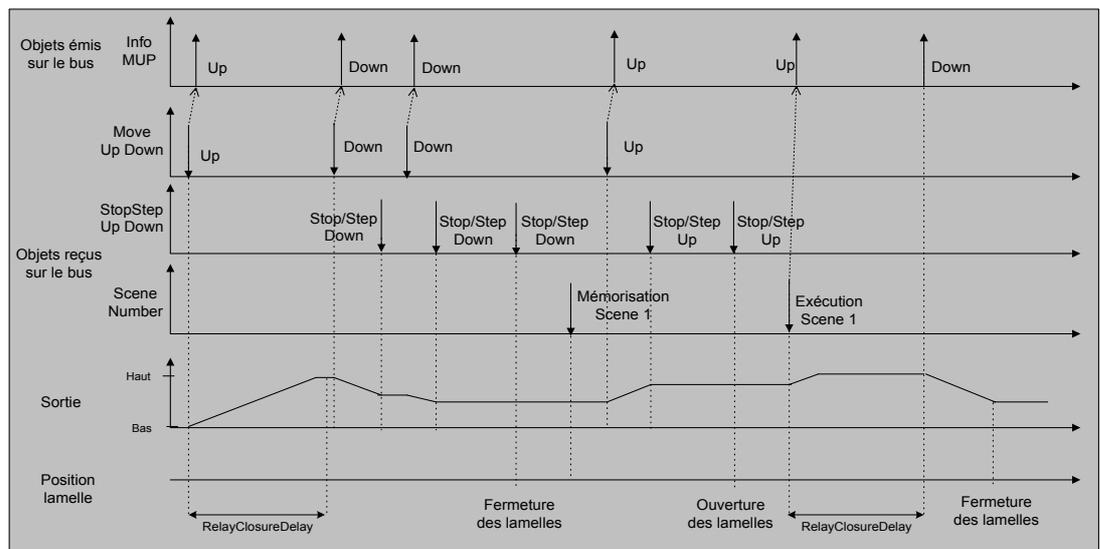
Apprentissage de la scène 1

1° Apprentissage manuel

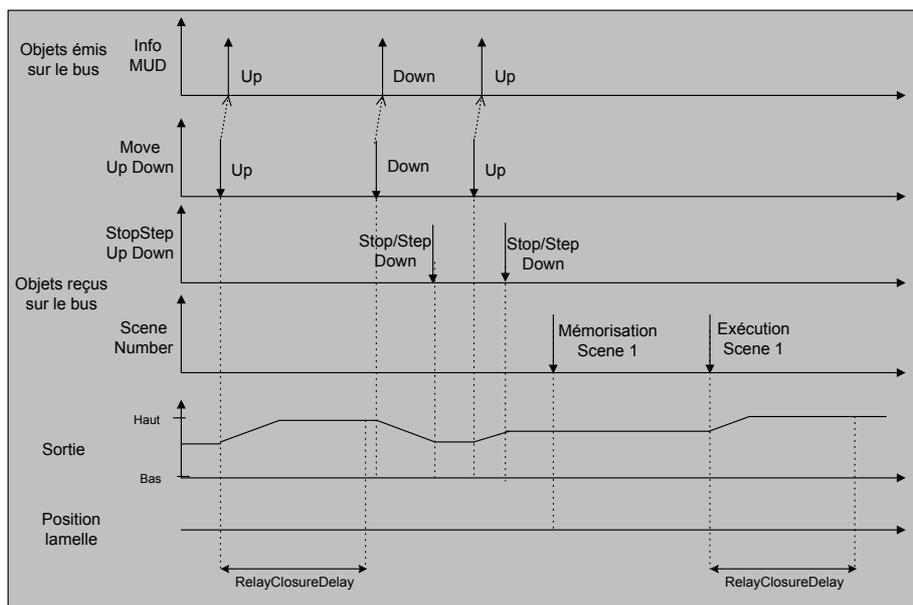
Pour mémoriser la scène, mettre le store en position haute, puis effectuer la descente jusqu'à la position souhaitée. On pourra ajuster la position en effectuant des descentes consécutives. Une fois la position atteinte, incliner les lamelles. Mémoriser la position atteinte voir fonction "Scène" sur canal "Entrée générique".

Toutes actions autre que descente et orientation des lamelles seront exécutées mais non considérées dans la mémorisation de la position du store. Dans ce cas la position mémorisée sera la position haute.

Cas des stores



Cas des volets roulants :



2° Apprentissage par paramétrage ETS :

L'état à restituer pour la scène 1 peut également être mémorisé au travers des paramètres "Temps de descente scénario 1 en s" et "Nombre d'inclinaisons scénario 1".

Numéro du scénario	<input type="text" value="1"/>
Temps de descente scénario 1 en s	<input type="text" value="5"/>
Nombre d'Inclinaisons scénario 1	<input type="text" value="0"/>

Configuration du nombre d'inclinaisons des scénarii 2 à 8 par paramétrage ETS :

Nombre d'Inclinaisons scénario 2 à 8	<input type="text" value="0"/>
---	--------------------------------

Les paramètres complémentaires

1) Paramètres globaux

→ Temporisation pour inversion de sens :

définit le temps d'arrêt minimum entre 2 ordres contraires. Il permet d'absorber l'inertie du volet suite à un mouvement.

Valeurs possibles : 600 ms, 1 s, 2 s et 3 s

→ Etat sur retour bus :

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

- stop : au retour bus, le store reste dans la position qu'il avait avant la coupure,
- position haute : au retour du bus, le store ou volet roulant remonte complètement,
- position basse : au retour du bus le store ou volet roulant descend complètement.

**→ Fermeture du relais pour inclinaison
50ms x multiplicateur :**

définit le temps de fermeture des contacts Montée et Descente pour réaliser une inclinaison des lamelles.

Valeurs possibles : de 3 à 50

Exemple :

- si paramètre = 3 => durée de l'orientation = 150 ms
- si paramètre = 10 => durée de l'orientation = 500 ms
- si paramètre = 50 => durée de l'orientation = 2,5 s

2) Paramètres propres à chaque voie**→ Type de fermeture :** uniquement disponible pour les TX224 et TX226

définit le type de fermeture associé à la voie.

Valeurs possibles : stores, volets roulants.

→ Durée de montée totale du volet / store en s. :

la durée maximale de fermeture des contacts Montée ou descente est figée par ce paramètre. A l'écoulement de cette durée, les contacts Montée ou descente s'ouvrent.

Valeurs possibles : 0 à 500 secondes