

Introducción

Sobre la presente ayuda en línea

La presente ayuda en línea explica la estructura y el manejo de la parametrización del Griesser KNX actuadores de persianas y facilita datos adicionales del producto y conocimientos básicos.

La ayuda en línea se aplica a los dispositivos enumerados en el anexo, dentro de Versiones.

Vista general de la configuración

Finalidad de la configuración del dispositivo

Con la configuración del dispositivo en el ETS5, se ajustan los objetos de comunicación y los parámetros del Griesser KNX actuadores de persianas:

- JAX-1, actuador de persianas 1 elemento(s)
- JAX-3, actuador de persianas de 3 elemento(s)
- JAX-6, actuador de persianas de 6 elemento(s)
- JAX-9, actuador de persianas de 9 elemento(s)

Las características más importantes de los dispositivos se encuentran en el anexo, dentro de [Actuadores de persianas JAX](#).

Estructura de la configuración de los dispositivos ETS

La interfaz de usuario ETS para la configuración de dispositivos consta de las vistas "Objetos de comunicación", "Canales" y "Parámetros", además de la vista opcional "DCA". Las pestañas correspondientes pueden seleccionarse en la parte inferior de la ventana:

Posición	Pestaña	Descripción
1	Objetos de comunicación	Configuración de todos los objetos de comunicación y direcciones de grupo asignadas al dispositivo seleccionado. La función de los objetos de comunicación se describe detalladamente en el contexto de los parámetros correspondientes.
2	Canales	Estructura de los objetos de comunicación según los canales de motor
3	Parámetros	La vista de parámetros permite realizar fácilmente los ajustes esenciales del KNX actuador de persianas.
4	DCA (Device Configuration App)	Interfaz de usuario diseñada para configuraciones de dispositivo más complejas. La DCA permite aprovechar toda la funcionalidad del KNX actuador de persianas . <i>Nota:</i> La app del ETS " Griesser JAX DCA " está disponible sin cargo en la Tienda web de KNX y puede instalarse en el ETS. La obtención de componentes en la tienda web de KNX requiere registro e inicio de sesión en My KNX . Para utilizar la DCA, se necesita una licencia ETS 5 (o superior).

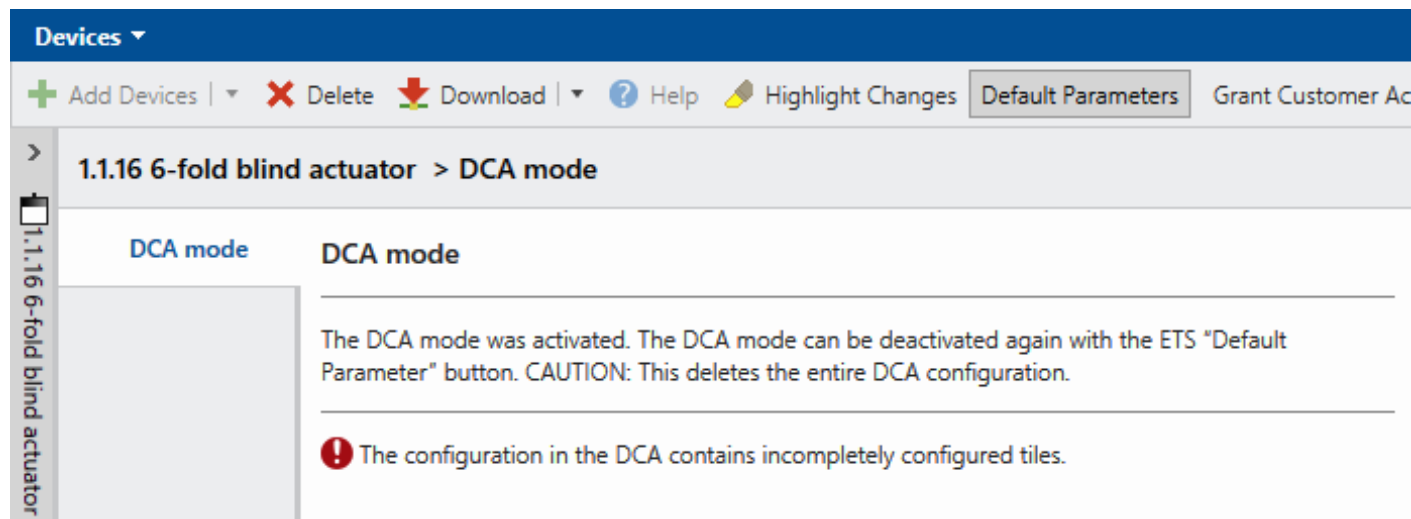
Cambio entre vista de parámetros y la DCA

Para cambiar entre las dos vistas para la configuración del dispositivo (pestañas **Parámetros** y **DCA** del ETS), recuerde lo siguiente:

Si se modifica un ajuste de un dispositivo en la **DCA**, aparece un mensaje de advertencia que recuerda que, tras la confirmación, ya no será posible realizar más ajustes en vista de parámetros (tan solo se podrá utilizar la **DCA**).

El regreso a vista de parámetros solo es posible después de restablecer la configuración del dispositivo con el botón **Standardparameter** de la pestaña **Parámetros**.

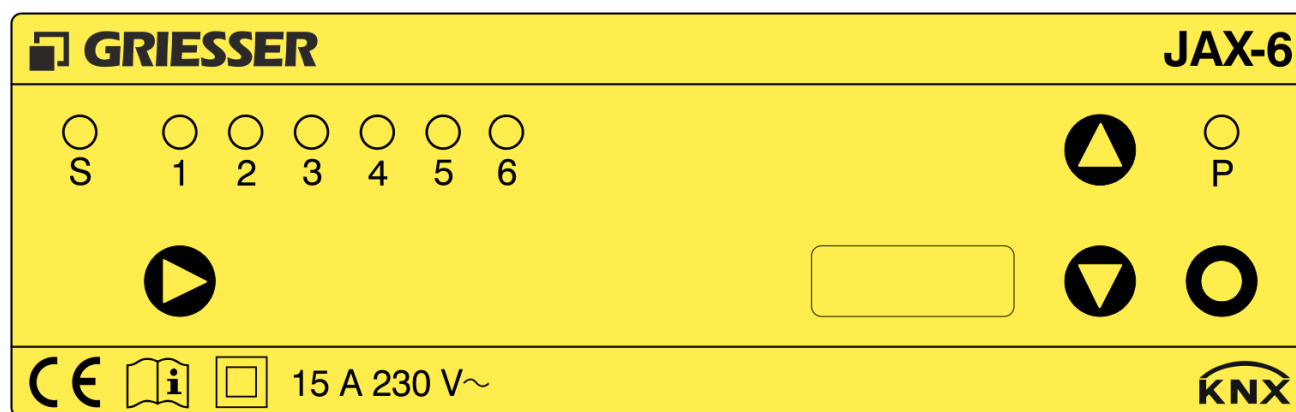
Atención: ¡Con esta operación, se pierden todos los ajustes realizados en la DCA y se eliminan todas las direcciones de grupo!



Control de los dispositivos

En el actuador de persianas, encontrará elementos de manipulación y visualización para la programación del dispositivo, así como para el control de prueba y de emergencia.




Los elementos de manipulación y visualización son idénticos en todos los actuadores de persianas. Solo difieren en el número de LED de canal de motor.




Para más información sobre los elementos de manipulación, consulte la ficha técnica del dispositivo.

Posición	Elemento	Descripción
1	S LED de estado (Verde)	El LED de estado se enciende tan pronto como el actuador de persianas está conectado a la tensión de alimentación y en funcionamiento (funcionamiento normal). Si el LED de estado está apagado, no hay tensión de alimentación (230 V) en el actuador de persianas. El LED de estado parpadea lentamente en cuanto se utiliza el pulsador de selección de canal de

		<p>motor para seleccionar al menos un canal para su control con los pulsadores de prueba (modo de control).</p> <p>Si el actuador de persianas recibe un comando de bus, se apaga brevemente el LED de estado.</p> <p>Si el LED de estado parpadea muy rápido (y la luz de marcha está presente en el LED de canal de motor), quiere decir que el actuador de persianas se encuentra en el "Modo de pánico" como resultado de una descarga incorrecta mediante el ETS.</p>
2	1...n LED de canal de motor (Amarillo)	<p>El LED de canal de motor muestra los estados durante el control manual (modo de control) o en funcionamiento normal.</p> <p>Indicación "Funcionamiento normal" (el LED de estado verde se ilumina):</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ Oscuro Funcionamiento normal, sin bloqueo ▪ Encendido Comando automático bloqueado, control posible ▪ Parpadea Control bloqueado, función de alarma disparada. Si el parpadeo solo se mantiene 10 segundos, durante un control está activa un área de movimiento restringida (no es posible el desplazamiento hasta la posición deseada). ▪ Parpadea 2 veces Se detectó un corte de corriente. Inspeccione la conexión del motor o la protección térmica. ▪ Parpadea 4 veces Se detecta sobrecorriente o un contacto de relé soldado. El canal de motor está desactivado. Desconecte el actuador de la fuente de alimentación (tensión de red y bus) y compruebe la instalación / canal de motor. ▪ "Luz de marcha" Los datos de configuración se cargan desde el ETS al actuador de persianas o el actuador de persianas se cargó desde el ETS. <p>Indicación "Modo de control" (el LED de estado verde parpadea):</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ Oscuro Canal de motor no seleccionado ▪ Encendido Canal de motor seleccionado ▪ Parpadea 2 veces en sentido inverso Se detectó un corte de corriente. Inspeccione la conexión del motor o la protección térmica. (cuando se selecciona el canal de motor, la indicación parpadea en sentido inverso). ▪ Parpadea 4 veces en sentido inverso Se detecta sobrecorriente o un contacto de relé soldado. El canal de motor está desactivado. Desconecte el actuador de la fuente de alimentación (tensión de red y bus) y compruebe la instalación / canal de motor. ▪ "Luz de marcha" Los datos de configuración se cargan desde el ETS al actuador de persianas o el actuador de persianas se cargó desde

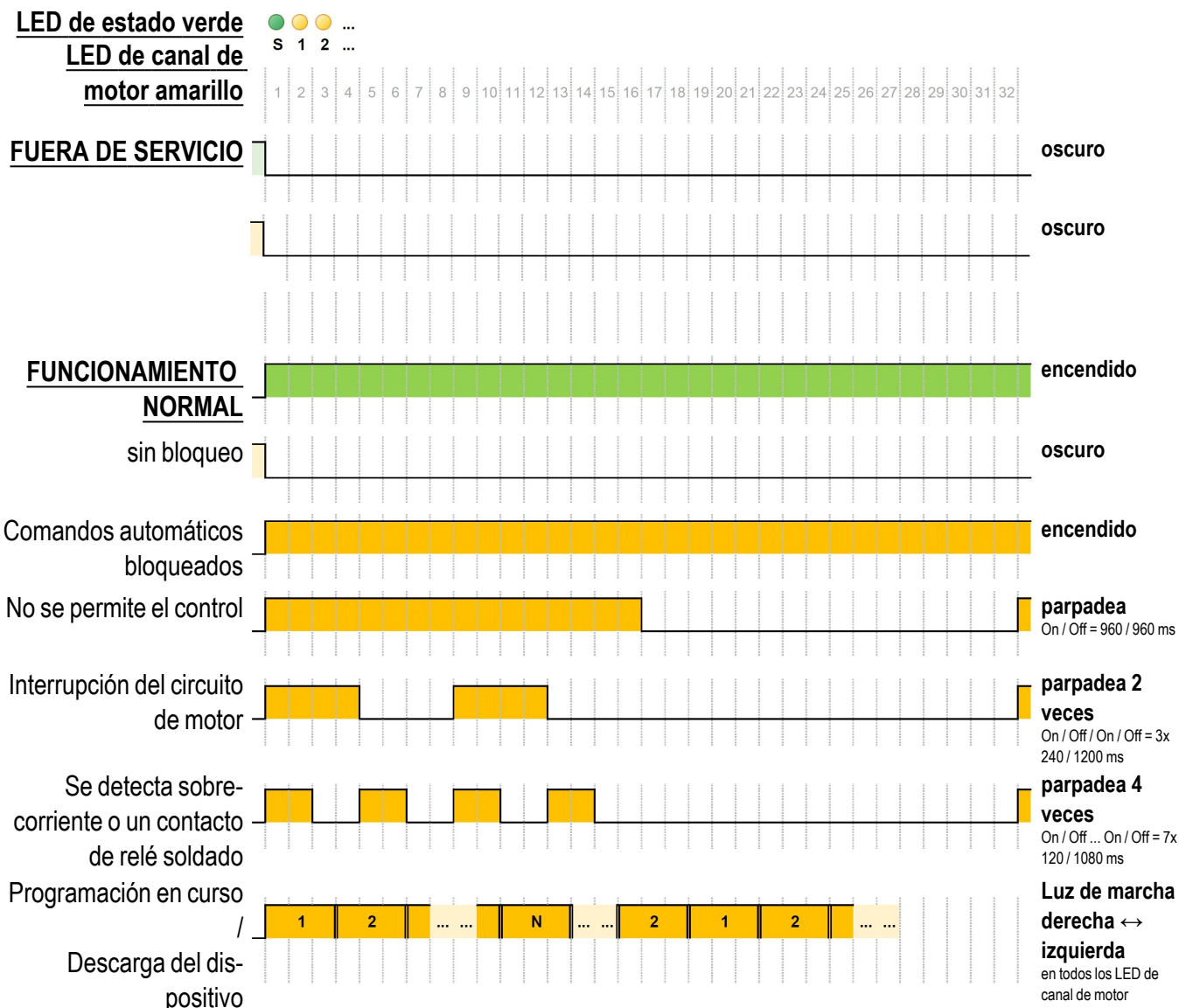
		<p>el ETS.</p> <p>Indicación "Modo de pánico" (el LED de estado verde parpadea muy rápido)</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ "Luz de marcha" hacia atrás <p>Los datos de configuración se cargaron incorrectamente desde el ETS al actuador de persianas; el dispositivo no funciona y es necesario restablecerlo al estado de entrega (véase el procedimiento más abajo).</p>
3	 <p>Pulsador de selección de canal de motor</p>	<p>El pulsador de selección se utiliza para seleccionar los canales de motor para su control a través de los pulsadores de prueba (modo de control).</p> <p>Cuando se acciona repetidamente, el dispositivo pasa por los siguientes estados de funcionamiento:</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ Modo de control de canal 1 ▪ Modo de control de canal 2 ▪ ... ▪ Modo de control de último canal ▪ Modo de control de todos los canales ▪ Modo de control apagado (funcionamiento normal) ▪ Modo de control de canal 1 ▪ ... etc. <p>El modo de control se cierra automáticamente tras 5 minutos.</p>
4	  <p>Pulsador de prueba Arriba Pulsador de prueba Abajo</p>	<p>En el modo de control (el LED de estado verde parpadea), se aplican las siguientes pautas de control:</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ pulsación breve de tecla Bascular en la dirección seleccionada ▪ pulsación de tecla prolongada Desplazar hasta la posición final seleccionada (relé Arriba o relé Abajo2 excitado) ▪ pulsación prolongada+ breve Desplazar hasta la posición de sombreado (para motores con 3 interruptores terminales, se excita el relé Ab1). ▪ Accione el pulsador de prueba Arriba + el pulsador de prueba Abajo simultáneamente y durante más de 2 segundos Se inicia el proceso de calibración automática de los tiempos de funcionamiento en los canales de motor seleccionados. Se borran todos los tiempos de funcionamiento almacenados. El actuador de persianas dirige la persiana automáticamente hasta las posiciones finales hasta calibrar los tiempos de funcionamiento. El proceso de calibración se cancela con cada comando. Véase también el capítulo Medición del tiempo de funcionamiento en el anexo.
5	<p>P LED de programación (Rojo)</p>	<p>El LED de programación indica la siguiente información:</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ Oscuro Funcionamiento normal, sin modo de programación activo ni dirección física cargada ▪ Encendido Modo de programación activo ▪ Parpadea No existe tensión de bus ▪ Parpadea en sentido inverso Modo de programación activo, pero no existe tensión de bus ▪ Parpadea Modo de parpadeo, activado mediante el ETS

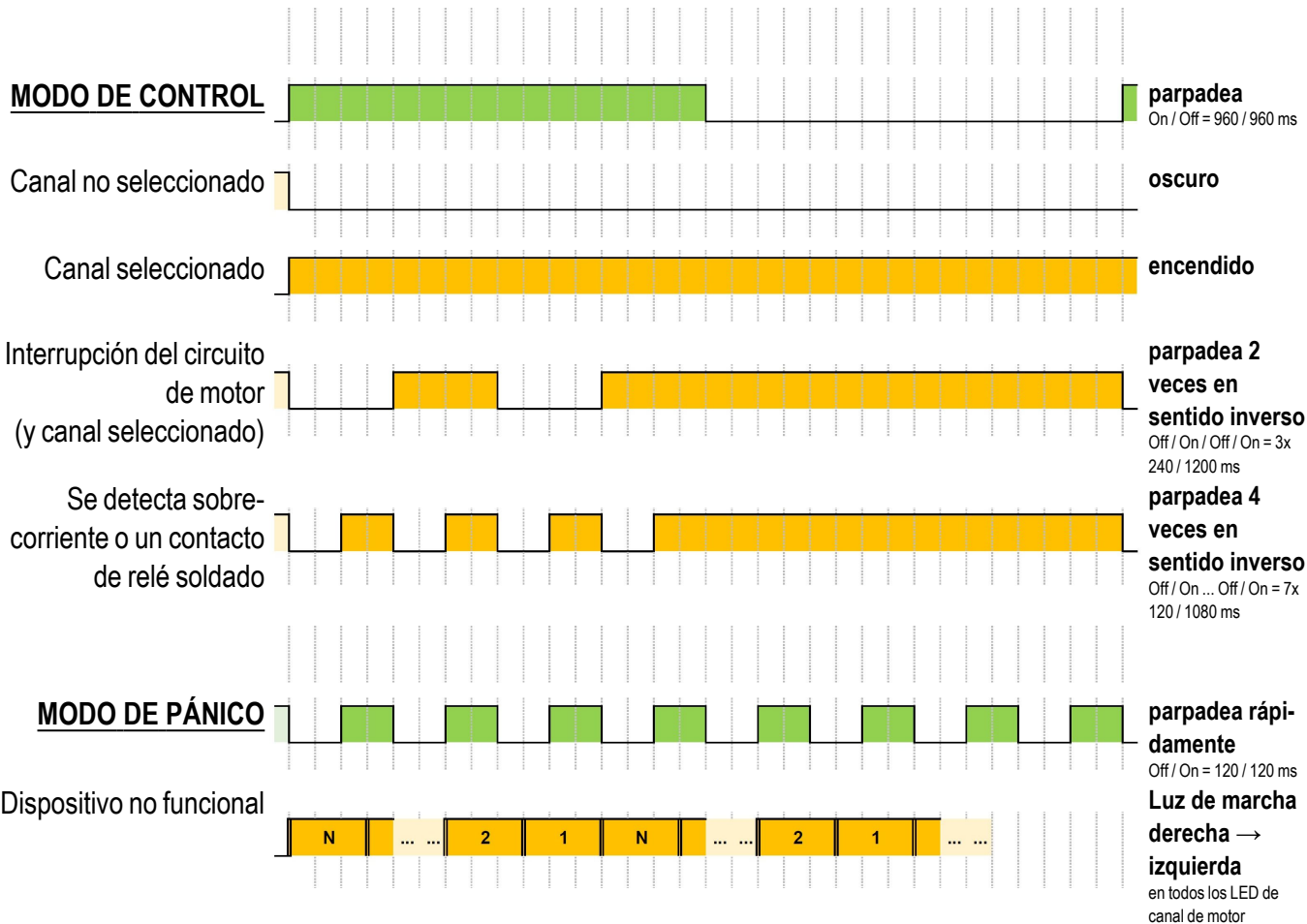
		El LED de programación se apaga automáticamente después de cargar la dirección física.
6	 Pulsador de programación	Al accionarlo, el actuador de persianas está preparado para aceptar la dirección física.

Indicaciones:

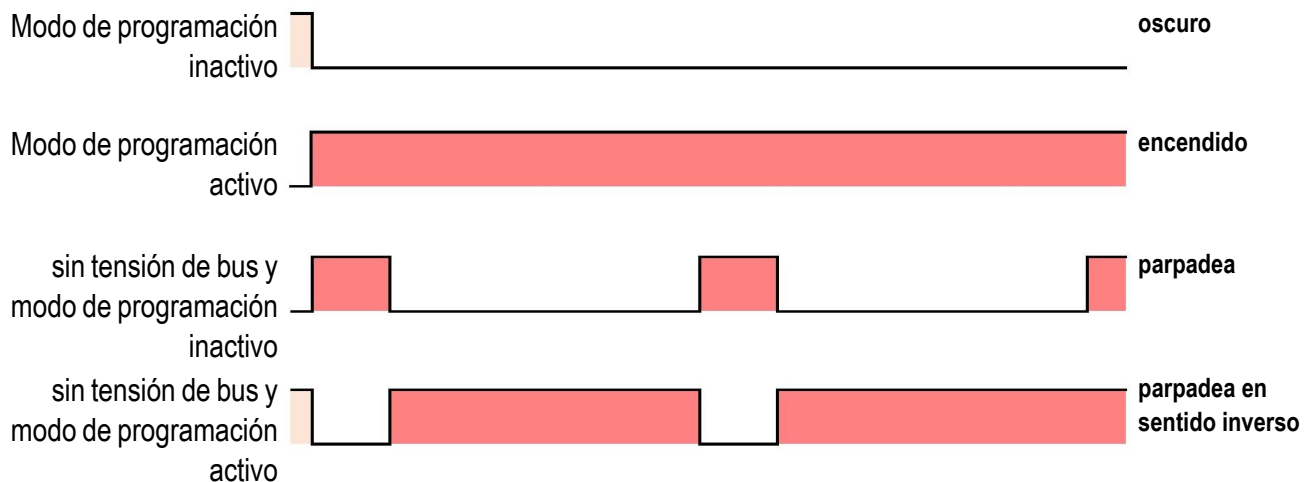
- Al controlar con los pulsadores de prueba, el canal queda completamente anulado (¡incluidas las teselas de seguridad!). Inmediatamente después de salir del modo de control (al superar el tiempo límite de 5 minutos o mediante el pulsador de selección), el bloqueo se desactiva y se ejecuta el último comando. El canal modificado se muestra en el diagnóstico de la DCA con una tesela roja "Protección solar".
- La reactivación del canal de motor tras una sobrecorriente o de la soldadura de un contacto de relé también puede realizarse a través de la DCA.

Patrón de parpadeo en el LED de la Control de los dispositivos:

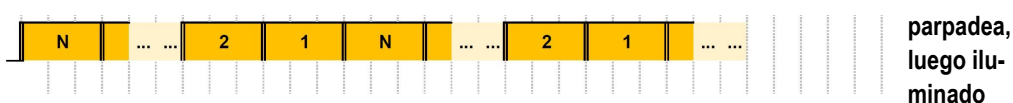




LED de programación ● rojo P



MODO DE ARRANQUE



Restablecer el actuador de persianas al estado de entrega

El actuador de persianas se puede restablecer al estado de entrega con el procedimiento indicado a continuación. Todos los ajustes de configuración (vista de parámetros o DCA, así como la dirección física) y todos los datos de funcionamiento (tiempos de funcionamiento medidos, etc.) se borran o se devuelven a los valores predeterminados.

	Acción	Comportamiento de los LED
1	Desconecte el actuador de la red eléctrica (baja tensión) y espere 10 segundos	
2	Vuelva a conectar el actuador a la red eléctrica	
3	En el plazo de un minuto, pulse simultáneamente los pulsadores de prueba Arriba y Abajo y manténgalos pulsados durante al menos 5 segundos	Transcurridos 5 segundos, todos los LED de canal de motor (amarillos) y LED de estado (verdes) comienzan a parpadear
4	Suelte ambos pulsadores de prueba	
5	Pulse el pulsador de selección de canal de motor antes de que transcurran 5 segundos para confirmar el proceso de restablecimiento	Todos los LED de canal de motor (amarillos) y LED de estado (verdes) se apagan
6		Patrón de parpadeo adicional a partir de la versión de firmware 1.10: Todos los LED de canal de motor impares (amarillos) empiezan a parpadear durante aprox. 1 minuto y se encienden LED de estado (verde).
7	–	El LED de estado (verde) se ilumina cuando el dispositivo está listo para el funcionamiento

Comportamiento del actuador de persianas en caso de corte de la red eléctrica, durante el restablecimiento al estado de entrega:

El actuador de persianas se ha conectado a la red eléctrica

Durante el restablecimiento (aprox. 1 minuto), la tensión de red se interrumpe

En cuanto se vuelve a conectar el actuador a la red eléctrica, continúa el proceso de reseteo.

El actuador de persianas se ha conectado a la red eléctrica y al bus KNX

Durante el restablecimiento (aprox. 1 minuto), la tensión de red se interrumpe

En cuanto el actuador se vuelve a conectar a la red eléctrica, entra en modo de pánico.

El procedimiento de restablecimiento debe repetirse desde el [punto 3](#).

El actuador de persianas corresponde de nuevo al estado de entrega tras el procedimiento relativo a los datos de configuración.

No se borran del actuador de persianas los eventos registrados, tales como sobrecorriente, sobretensión, número de conmutaciones de relé, restablecimiento a los ajustes de fábrica, etc.

Control local / control de grupo

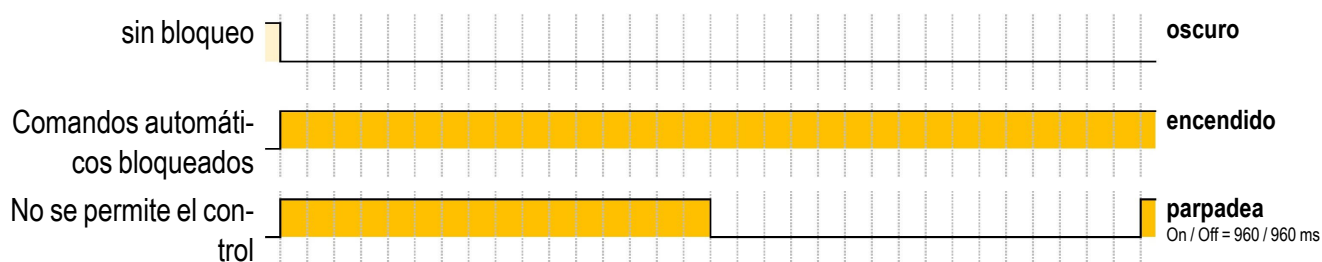
El actuador de persianas dispone de dos tipos de entradas de control:

Control local

Se dispone de dos entradas por canal (para subir y para bajar), así como del control de un indicador LED externo (por ejemplo, para pulsadores electrónicos).

Configuración	Descripción
Ninguna (Estado de entrega)	<ul style="list-style-type: none"> El control local 1 actúa sobre el canal de motor 1; el control local 2 actúa sobre el canal de motor 2, etc. Los controles locales están siempre activos. La indicación del control local muestra los siguientes patrones.
Con la aplicación del ETS	<ul style="list-style-type: none"> El control local 1 actúa sobre el canal de motor 1; el control local 2 actúa sobre el canal de motor 2, etc. La indicación del control local muestra los siguientes patrones. Mediante la configuración de la aplicación del ETS, se pueden desconectar uno o varios canales de motor. Si se desconecta un canal de motor, el control local asociado también se desconecta y deja de estar disponible.
Con la DCA del ETS	<ul style="list-style-type: none"> El control local puede seleccionarse mediante una tesela. Como ajuste predeterminado, la indicación está conectada al control local. Con los ajustes predeterminados, la indicación del control local muestra los siguientes patrones. Sin embargo, el control local 1 puede configurarse para cualquier canal de motor. La DCA permite manejar las entradas de control local para otras aplicaciones, por lo que ya no son "controles locales", sino entradas binarias. También los patrones de visualización de los LED se pueden definir libremente.

Visualización estándar en la salida LED del control local:



Si el parpadeo "No se permite el control" solo se mantiene 10 segundos, durante un control está activa un área de movimiento restringida (no es posible el desplazamiento hasta la posición deseada).

Control de grupo

Se dispone de un control con tres entradas (para Arriba, Posición de sombreado y Abajo) para cada dispositivo. La indicación de LED no está disponible para el control de grupo.

Configuración	Descripción
Ninguna (Estado de entrega)	<ul style="list-style-type: none"> El control de grupo afecta a todos los canales de motor.

Con la aplicación del ETS	<ul style="list-style-type: none">■ Es posible configurar en qué canales de motor actúa el control de grupo.■ Si se desconecta un canal de motor, el control de grupo también deja de actuar en este canal.
Con la DCA del ETS	<ul style="list-style-type: none">■ Es posible seleccionar el control de grupo como fuente de entrada de pulsadores para la tesela de control.■ La DCA permite manejar las entradas de control de grupo para otras aplicaciones, por lo que ya no es un "control", sino que se tratan como entradas binarias.

vista de parámetros

La vista de parámetros permite realizar fácilmente los ajustes esenciales del actuador de persianas KNX.

Dispositivo

Descripción del área del dispositivo

Leer datos

Indicación / botón	Descripción
Leer	Se leen los datos del dispositivo y el resumen de estado de los canales. Para ello, el dispositivo debe estar conectado y la aplicación cargada.
Leído el	Fecha y hora de la última lectura de Versión de software, Número de serie y Versión de hardware y del resumen de estado de los canales.

Información sobre la versión

Visualización	Descripción
Versión de firmware	Versión de software del dispositivo
Versión de hardware	Versión de hardware del dispositivo o "desconocido" si el dispositivo aún no admite esta indicación.
Número de serie	Número de serie del dispositivo
Reinicio del dispositivo	Último reinicio del actuador de persianas (después de la descarga, desconexión de la red y de la tensión del bus, reinicio desencadenado por el ETS)

Mensajes de error

Visualización
Sin tensión de red: para controlar los motores, es necesario aplicar 230 V al actuador
Modo de pánico: se ha producido un error en la configuración; vuelva a cargar la aplicación
Modo de programación: el proceso de programación se ha cancelado inesperadamente; vuelva a cargar la aplicación

Resumen de estados de canales

Nota: Los comandos del objeto Griesser se abrevian como "GO". Ejemplo: Se emite *Objeto Griesser - Comando de seguridad* como *Seguridad GO* o *Objeto Griesser - Comando automático* como *Sombreado GO*.

Los canales de motor activos se muestran y los canales de motor inactivos se ocultan de la tabla (active y desactive los canales de motor en la pestaña "Canales de motor").

Altura

Altura de cuerpo de persiana actual en % (0 % totalmente abierto, 100 % totalmente cerrado)

Ángulo

Ángulo de las lamas actual en % (no se muestra ningún valor para los toldos, las persianas enrollables ni las ventanas, ya que no se pueden ejecutar ángulos).

Disparador

Se ejecutó la posición actual (altura/ángulo) de:

- Sistema automático para sombreado (Sombreado GO)
- Control (Pulsador de grupo, Control local, Control de bus, Control GO, Bloqueo automático, Control de prueba)
- Temporizador automático (Comando de tiempo GO)
- Función de alarma (Seguridad GO o Seguridad 1-8)

El desencadenante no se corresponde con el último comando enviado al actuador. Si hay un bloqueo activo y no se ha podido ejecutar el comando de movimiento, no se muestra el último comando, ya que no se ha ejecutado. Encontrará más detalles en el diagnóstico del canal de motor.

Estado de bloqueo

Hay un bloqueo de desencadenante activo y una o varias de las siguientes funciones están bloqueadas:

- Sistema automático para sombreado (Sombreado GO)
- Control (Pulsador de grupo, Control local, Control de bus, Control GO)
- Temporizador automático (Comando de tiempo GO)
- Función de alarma (Seguridad GO o Seguridad 1-8)

Estado de motor

Se ha detectado una avería o peligro en el control del motor:

- No hay ningún motor disponible: No hay ningún motor conectado o el conductor de neutro está interrumpido.
- Rotura de línea: Una de las líneas de control está interrumpida, es decir, el recorrido de otra línea del motor está funcionando.
- Protección térmica: el accionamiento a motor está sobrecalentado y no se puede accionar. El tiempo de enfriamiento varía en función de la temperatura ambiente.
- Limitador de par: El motor electrónico ha detectado un obstáculo y el accionamiento se ha anulado desde el motor.
- Sobrecorriente: se ha medido una corriente de motor superior a 5 A (se permite una corriente máxima de motor de 3 A). El canal de motor está desactivado y se debe inspeccionar la instalación. Ya no se garantiza un funcionamiento fiable en el canal de motor afectado.
- Contacto de relé soldado: el contacto del relé ya no conmuta correctamente. El canal de motor está desactivado y se debe inspeccionar la instalación. El canal de motor afectado está defectuoso y ya no puede utilizarse.

Borrar datos leídos

Se borran todos los datos leídos del dispositivo, como la versión del firmware y los datos de diagnóstico. Tiene sentido hacerlo, por ejemplo, antes de copiar dispositivos, ya que de lo contrario también se copiarán los datos leídos.

Modo DCA

Tras activar el modo DCA, se muestra la siguiente información.

Texto de aviso	Descripción
Se ha activado el modo DCA. El modo DCA puede desactivarse de nuevo con el botón ETS 'Standardparameter'. ATENCIÓN: Con ello, se borra toda la configuración de la DCA.	Tras activar el modo DCA (cambiando la configuración en la DCA), ya no es posible realizar más cambios en la vista de parámetros del ETS; todos los ajustes de los parámetros se ocultan y están disponibles con funcionalidad ampliada en la DCA. Se restablecen los parámetros pre-determinados. Se pierden todos los ajustes y enlaces de las direcciones de grupo; los ajustes de los parámetros corresponden al estado de entrega. Además, se termina el modo DCA y se configura el dispositivo a través de los ajustes de los parámetros.

	<p>Mensajes de error de la DCA en la vista de parámetros</p> <p>Si está previsto entregar un proyecto de ETS a terceros, también se incluyen los datos configurados mediante la DCA. Si el ETS del tercero no tiene instalada una DCA, las configuraciones defectuosas aparecen directamente en los ajustes de los parámetros del ETS. En principio, el producto también puede programarse sin una DCA instalada. Sin embargo, todas las funciones (aún) deficientes no están activas y, por lo tanto, no se ejecutan.</p> <p>En la vista de parámetros, pueden aparecer los siguientes mensajes de error:</p>
<p>La configuración de la DCA contiene teselas configuradas de forma incompleta.</p>	<p>La función de teselas no puede llevarse a cabo con la configuración (normalmente, porque está incompleta). Consulte también Advertencias de la DCA</p>

Canales de motor

Descripción del grupo de parámetros Canales de motor

Los canales de motor activados utilizan varios objetos de comunicación. Al desactivar los canales de motor que no se necesitan, se reduce el número de objetos de comunicación, con lo que se obtiene una mejor visión de conjunto.

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Activar canal de motor n	<ul style="list-style-type: none"> ▪ <input checked="" type="checkbox"/> ▪ <input type="checkbox"/> 	<p>El canal de motor se activa poniendo la marca o se desactiva quitando la marca.</p> <p><i>Nota:</i> Si se desactiva un canal de motor, se ocultan los ajustes de los parámetros y los objetos de comunicación.</p>

Vincular una entrada de grupo

Descripción del grupo de parámetros entrada de grupo

La entrada de grupo es una conexión actuador-interno que actúa de forma predeterminada sobre todos los canales de motor. Cuando se desactiva, el canal de motor se desconecta del grupo.

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
... conectar al canal de motor n	<ul style="list-style-type: none"> ▪ <input checked="" type="checkbox"/> ▪ <input type="checkbox"/> 	<p>La entrada de grupo actúa sobre los canales de motor marcados con la marca de verificación.</p>

Diferencias entre una entrada de grupo/entrada local

Las entradas de canal están preajustadas al canal de motor correspondiente (entrada 1 = motor 1, entrada 2 = motor 2, etc.).

Por otra parte, la entrada de grupo afecta a todos los canales de motor que se activen en esta ventana de la vista de parámetros.

Asimismo, la entrada de grupo presenta las siguientes diferencias con respecto a las entradas de canal:

- Además de las conexiones Arriba y Abajo, la entrada de grupo tiene una **conexión para la posición de sombreado**
- La entrada de grupo no tiene **ningún LED de conexión**
- Los bloqueos automáticos no se activan ni desactivan con el control de grupo.

Control de prueba










Descripción del grupo de parámetros Control de prueba




El control de prueba se utiliza para el control directo del actuador de persianas KNX y de sus motores. Los comandos de movimiento se envían con la máxima prioridad a través de la interfaz de usuario.

La interfaz de usuario también se utiliza para calibrar los niveles de sombreado (posiciones P) o los tiempos de giro de las lamas. Para ello, haga lo siguiente:

- Desplazarse hasta la posición de referencia (ejecución de la posición final)
- Introduzca Tiempo de ascenso (tiempo desde la posición de referencia hasta la posición final deseada)
- Ejecutar prueba (Se ejecuta el Tiempo de ascenso introducido)

Repita este proceso hasta que la posición deseada sea la correcta e introduzca a continuación el valor en el parámetro correspondiente.

Símbolo	Función	Descripción
Canal de motor	Todos M1 M2 ...	Selección de los canales de motor que deban recibir los comandos de movimiento del Control de prueba.
Comando de movimiento		
	Arriba (Posición final arriba – Relé arriba)	El relé de subida se activa.
	Posición de sombreado	Se ejecuta la posición de sombreado.
	Abajo (Posición final abajo – Relé abajo)	El relé de bajada se activa.
	Bascular Arriba	Comando de basculamiento según el parámetro cargado "Duración de basculamiento" en dirección a la posición final superior.
	PARADA	El relé actualmente activado se libera.
	Bascular Abajo	Comando de basculamiento según el parámetro cargado "Duración de basculamiento" en dirección a la posición final inferior.
	P1	Ejecutar Posiciones de sombreado P1...P4
	P2	
	P3	

	P4	
Guía de calibración		La comprobación de estos parámetros evita la programación o la descarga de los parámetros. Esta prueba puede ser útil para calibrar el tiempo o tiempos de giro de las lamas y la posición / posiciones de sombreado (P1-P4).
	Desplazarse hasta la posición de referencia	Ejecutar la posición final Abajo (cuerpo de persiana cerrado) o Abajo1. La función Abajo1 solo se muestra con las persianas graduables "abiertas" con tres interruptores terminales. El relé Abajo1 (posición final de sombreado) está siempre activado, incluso si el canal de motor está configurado para 2 interruptores terminales.
	Tiempo de ascenso	Tiempo desde la posición de referencia hasta la posición final deseada.
	Ejecutar prueba	Se ejecuta el Tiempo de ascenso introducido.

Configurar el canal de motor

Esta sección describe los ajustes específicos de un canal de motor individual.

Selección múltiple: Con el botón izquierdo del ratón, se pueden seleccionar los mismos grupos de parámetros de varios canales de motor manteniendo pulsada la tecla CTRL. En este momento, la modificación de los ajustes dentro del grupo de parámetros afecta a todos los canales seleccionados simultáneamente.

Ajustes básicos

Aquí se configuran los ajustes básicos de cada canal de motor.

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Nombre	Canal de motor	Denominación para el Canal de motor
Objeto Griesser	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí ▪ No 	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí: Activar el objeto Griesser del canal de motor y mostrar el parámetro de dirección del sector. ▪ No: Desactivar el objeto Griesser y ocultar la dirección del sector.
El parámetro Dirección de sector ¹	1... 512	Dirección de sector de la central de protección solar GRIESSER. Es necesario introducir manualmente la dirección en ambos lados (central de protección solar y todos los actuadores de persianas). <i>Nota:</i> Es importante en relación con el objeto Griesser
Control por bus	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Ninguno ▪ Solo objetos de 1 bit ▪ Todos los objetos 	Esta selección determina qué objetos de comunicación se muestran para el control del canal de motor.
Bloqueo automático	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Ninguno ▪ Solo objeto ▪ En caso de control 	El "Bloqueo automático" activo suprime los comandos automáticos del objeto Griesser (sombreado y temperatura automáticos), pero no los comandos

¹está visible si "Objeto Griesser" tiene el valor "Sí"

		<p>de alarma (por ejemplo, viento, lluvia, heladas automáticas).</p> <p>El Bloqueo automático se desactiva mediante un comando de tiempo o un comando de alarma del objeto Griesser, así como mediante un comando en el objeto de comunicación "Bloqueo automático". El "Bloqueo automático" se indica con el LED del pulsador local. Si el "Bloqueo automático" está activo, se enciende el LED del pulsador local conectado.</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ Ninguno: La función "Bloqueo automático" no se utiliza; se oculta el objeto de comunicación "Bloqueo automático". ▪ Solo objeto: La función "Bloqueo automático" se activa y desactiva a través del objeto de comunicación "Bloqueo automático". ▪ En caso de control: Con un comando local (objeto de comunicación "Control Mn," o control en el pulsador local), se activa el Bloqueo automático. El objeto de comunicación "Bloqueo automático" también está disponible.
Reacción en caso de Corte de tensión de bus:	<ul style="list-style-type: none"> ▪ No activo ▪ Ningún comando de movimiento ▪ Arriba ▪ Abajo ▪ Posición de sombreado 	<p>Ajuste "No activo": El actuador no reacciona al corte de la tensión de bus</p> <p>Otros ajustes: Si se produce un corte de la tensión de bus se ejecuta la posición seleccionada y se bloquea el control. Sin embargo, es posible el control a través de los pulsadores de prueba del actuador. El comando solo se ejecuta si la tensión de bus está interrumpida durante más de 10 minutos. Se hace para evitar que las interrupciones de breve duración afecten a toda la instalación.</p>

Objetos de comunicación de control

Abreviaturas utilizadas:

OC Objeto de comunicación

Tipo Tipo de datos (longitud de bits del OC)

C R W T [Objekt-Flags](#) preajustado

U (C - W - -) significa, por ejemplo: C y W están activados, pero R, T y U no

DPT "Tipo de punto de datos" según el estándar KNX

(Mn) Canal de motor n.º n

...(En) Entrada de contacto n.º o entrada de grupo

(EGx) Entrada de contacto o entrada de grupo, borne de conexión Arriba, Abajo o Abajo1

Función	Nombre	Descripción	Tipo (DPT)
---------	--------	-------------	------------

Control de canal de motor, funciones básicas ¹			
Arriba / Abajo	Control de las persianas (Mn), posición final	0 = Desplazamiento a la posición final superior 1 = Desplazamiento a la posición final inferior	1 bit (1.008) (C - W - -)
Arriba / Sombreado	Control de las persianas (Mn), sombreado	0 = Desplazamiento a la posición final superior 1 = Desplazamiento a la posición de sombreado	1 bit (1.022) (C - W - -)
Paso / Parada	Control de las persianas (Mn), bascular	0 = Bascular hacia arriba o parada durante el movimiento 1 = Bascular hacia abajo o parada durante el movimiento	1 bit (1.007) (C - W - -)
Control de canal de motor, funciones avanzadas ¹			
Altura 0...255	Control de las persianas (Mn), altura	Ejecutar altura de cuerpo de persiana: 0 = Cuerpo de persiana totalmente recogido 255 = Cuerpo de persiana totalmente desplegado	1 byte (5.001) (C - W - -)
Ángulo 0...255	Control de las persianas (Mn), ángulo	Ejecutar ángulo de lamas: 0 = Lamas abiertas al máximo 255 = Lamas cerradas al máximo	1 byte (5.001) (C - W - -)
Posición Altura/ángulo	Control de las persianas (Mn), posición	Ejecutar posición objetivo establecida por altura de cuerpo de persiana y ángulo de lamas	3 bytes (240.800) (C - W - -)
Control central			
Todas las funciones	Objeto Griesser, comando central	Comando desde la central de protección solar para un intervalo de direcciones de sector	6 bytes (ninguno) (C - W - -)
Canal de motor Bloqueo automático ²			
On / Off	Bloqueo automático (Mn), activar	0 = Desactivar Bloqueo automático 1 = Activar Bloqueo automático Si el indicador "Transmitir" está activado, se informa del estado actual del Bloqueo automático; véase Objekt-Flags . También es posible una teleindicación del Bloqueo automático en " Teleindicaciones ".	1 bit (1.001) (C - W - -)

¹Los objetos de comunicación son visibles si "Control por bus" está configurado como "Todos los objetos"

²El objeto de comunicación es visible si "Bloqueo automático" está configurado como "Solo objeto" o "En caso de control"

Ajustes de los productos

Producto de fachada

¹Los objetos de comunicación son visibles si "Control por bus" está configurado como "Solo objetos de 1 bit" o "Todos los objetos"

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Familia de productos	<ul style="list-style-type: none"> ■ Persianas graduables abiertas ■ Persianas graduables cerradas ■ Persiana enrollable ■ Toldo de brazo proyectante ■ Toldo de terraza ■ Toldo vertical ■ Ventana ■ Persiana corredera ■ Lamas grandes 	La selección muestra Productos de fachada estándar . El módulo seleccionado define el comportamiento de marcha y los ajustes de los parámetros mecánicos.
Fabricante ¹	<ul style="list-style-type: none"> ■ General ■ Griesser 	Filtrado por productos neutrales o específicos de fabricantes: <ul style="list-style-type: none"> ■ General: El parámetro Tipo de producto y muestra productos no dependientes de fabricantes que coinciden con la Familia de productos seleccionada. ■ Griesser: El parámetro Tipo de producto muestra los productos específicos del fabricante Griesser AG que se corresponden con la Familia de productos seleccionada.
Tipo de producto ²	<ul style="list-style-type: none"> ■ Desconocido ■ Aluflex ■ Grinotex ■ Lamisol ■ Metalunic ■ Solomatic ■ Persiana de lamas graduable enrollable 	Productos de fachada de Griesser AG
Tiempo de giro de las lamas ³	0... 25.000 ms	Tiempo de giro de las lamas desde la posición final inferior hasta la apertura máxima (posición de subida).
Tiempo de giro de las lamas con cuerpo de persiana elevado ⁴	0... 25.000 ms	Tiempo de giro de las lamas desde la posición de salida hasta la apertura máxima (posición de subida). El valor ajustado aquí nunca debe superar el valor ajustado en Tiempo de giro de las lamas .
Duración de basculamiento ⁵	0... 10 min	Este ajuste se utiliza para el posicionamiento fino manual.


¹El parámetro es visible si los productos específicos del fabricante son configurables para el **Familia de productos** seleccionado.

²El parámetro es visible si se pueden configurar diferentes productos para la selección realizada con los parámetros **Familia de productos** y **Fabricante**.

³El parámetro es visible si "Familia de productos" tiene el valor "Persianas graduables abiertas" o "Persianas graduables cerradas"

⁴El parámetro es visible si "Familia de productos" tiene el valor "Persianas graduables abiertas"

⁵El parámetro es visible si se selecciona un **producto de lamas**.

En los productos de lamas, este ajuste determina el movimiento de giro de las lamas en respuesta a un impulso (por ejemplo, una pulsación de tecla breve).
 Nota: Si es necesario, utilice la Guía de calibración .

Motor

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Variante de motor ¹	<ul style="list-style-type: none"> ■ Estándar ■ Griesser ECM 	La selección "Variante de motor" especifica el motor instalado. La sigla ECM indica un motor electrónico con velocidad lenta al ajustar las lamas y alcanzar la posición final. <ul style="list-style-type: none"> ■ Estándar: Accionamiento de persianas convencional 230 V CA ■ Griesser ECM: Accionamiento electrónico "Cierre suave" ECMx.01 o JA Confort (2 interruptores terminales) o ECMx.51 o JAR Confort (3 interruptores terminales)
Tipo de motor ²	<ul style="list-style-type: none"> ■ 2 interruptores terminales ■ 3 interruptores terminales 	La selección "Tipo de motor" define el número de interruptores terminales de motor presentes. <ul style="list-style-type: none"> ■ 2 interruptores terminales: Funcionamiento con 1 interruptor terminal superior y 1 inferior ■ 3 interruptores terminales: Funcionamiento con 1 interruptor terminal superior y 2 inferiores
Tiempo de conmutación de relé	500... 10.000 ms	La conmutación directa de un sentido al otro se ejecuta con un retardo (protección del motor).
Medición del tiempo de funcionamiento	<ul style="list-style-type: none"> ■ On ■ Off 	La ejecución de una determinada altura de cuerpo de persiana desde el 0 % (cuerpo de persiana recogido) hasta el 100 % (cuerpo de persiana extendido) se produce en función de los tiempos de funcionamiento entre las posiciones finales superior e inferior almacenados en el actuador de persianas. <p>Estos ajustes se pueden utilizar para determinar en cada canal de motor si el dispositivo debe calibrar los tiempos de funcionamiento por sí mismo o utilizar los tiempos de funcionamiento especificados por el usuario.</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ On: El tiempo de funcionamiento se determina y se memoriza automáticamente. <p>Véase también el capítulo Medición del tiempo de funcionamiento en el anexo.</p> <p><i>Ventaja:</i></p>

¹El parámetro es visible si "Familia de productos" tiene el valor "Persianas graduables abiertas" o "Persianas graduables cerradas"

²El parámetro es visible si "Familia de productos" tiene el valor "Persianas graduables abiertas" y se configura un JAX-1, JAX-3 o JAX-6

		<p>Gracias a la detección inmediata de la posición final, las persianas graduables pueden bascularse hasta la posición de sombreado sin una fase oscura desagradable en cuanto se alcanza la posición final inferior (es decir, a diferencia del funcionamiento con la medición del tiempo de funcionamiento desactivada, no es necesario esperar un tiempo de funcionamiento dimensionado para el caso extremo).</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Off: El tiempo de funcionamiento no se determina automáticamente, sino que debe ajustarse manualmente. <p><i>Nota:</i> Los cambios debidos al envejecimiento y a las diferencias térmicas ya se tienen en cuenta en el actuador. Por tanto, es posible establecer el tiempo de funcionamiento medido manualmente sin reserva de seguridad.</p> <p><i>Ventaja:</i> Las posiciones objetivo entre las posiciones finales también pueden abordarse en el caso de las constelaciones eléctricas en las que no es aplicable la medición automática del tiempo de funcionamiento (por ejemplo, motores acoplados mediante relés seccionadores).</p>
Tiempo de funcionamiento ¹	00:01 ... 10:00 [mm:ss]	Tiempo de funcionamiento completo de la posición final inferior a la superior. Introducción del tiempo de funcionamiento basado en la medición manual.
Retardo del arranque del motor ¹	0... 10.000 ms	El tiempo ajustado corresponde al retardo desde el cierre del circuito del motor hasta el inicio del movimiento provocado por este.

Posiciones de sombreado

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Posición P1	0... 10 min <ul style="list-style-type: none"> ■ Tiempo de Abajo1 ■ Tiempo de Abajo2 	<p>Posición P1 (protección de la privacidad) P1 = sin visibilidad al exterior</p> <p>Tiempo de Abajo1: Como posición de referencia se utiliza la posición de lamas descendente. Este valor provoca la apertura a la hora establecida.</p> <p>Tiempo de Abajo2: Como posición de referencia se utiliza la posición de lamas cerrada. Este valor provoca la apertura a la hora establecida.</p>

¹El parámetro es visible si "Medición del tiempo de funcionamiento" tiene el valor "Off"

Posición de sombreado P2	0... 10 min <ul style="list-style-type: none"> ■ Tiempo de Abajo1 ■ Tiempo de Abajo2 	Posición P2 (sombreado bajo) P2 = poca visibilidad al exterior Posición de sombreado define la posición "Sombreado" en el objeto de comunicación Arriba / Sombreado
Posición P3	0... 10 min <ul style="list-style-type: none"> ■ Tiempo de Abajo1 ■ Tiempo de Abajo2 	Posición P3 (sombreado alto) P3 = visibilidad media al exterior
Posición P4	0... 10 min <ul style="list-style-type: none"> ■ Tiempo de Abajo1 ■ Tiempo de Abajo2 	Posición P4 (vista libre) P4 = máxima visibilidad al exterior
Factor de corrección	0... 200 %	Provoca el ajuste de un ángulo de lama determinado y el Posiciones de sombreado P1...P4 para los productos de lamas: Con 0 %... 99 %, se produce una apertura reducida; con 101...200 %, la apertura de las lamas aumenta. Un factor de corrección recibido del central de protección solar (en Objeto Griesser) se multiplica por el factor del canal de motor definido aquí.

¹ El parámetro es visible si "Medición del tiempo de funcionamiento" tiene el valor "Off"

Funciones de alarma

Descripción del grupo de parámetros Funciones de alarma

Las funciones de alarma tienen la máxima prioridad y bloquean los comandos automáticos y los controles manuales.

Cuando se recibe el valor de objeto "On", el actuador reacciona con el comando de movimiento de ajuste. Con "Off", el bloqueo se desactiva de nuevo.

Secuencia de prioridad:

- Seguridad 1
- Seguridad 2
- Seguridad 3
- Seguridad 4
- Objeto Griesser - Comando de seguridad
- Seguridad 5
- Seguridad 6
- Seguridad 7
- Seguridad 8
- Control de pulsadores de grupo
- Objeto Griesser - Comando de tiempo
- Objeto Griesser- Control, Control de bus y Control de pulsador local
- Objeto Griesser - Comando automático

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Seguridad 1 - 4		La función de alarma Seguridad 1 tiene la

		prioridad más alta y Seguridad 4 la más baja.
Comando de movimiento		Desencadena un comando de movimiento en caso de alarma.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ No activo 	La función de alarma no se utiliza (se ocultan el objeto de comunicación "Seguridad" y sus ajustes).
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Ningún comando de movimiento ▪ Arriba ▪ Abajo ▪ Posición de sombreado ▪ Altura de cuerpo de persiana ▪ Ángulo de lamas ▪ Posición (altura/ángulo) ▪ Posición (P1-P4) 	Reacción del actuador al objeto de comunicación "Seguridad".
Denominación		Designación de seguridad, por ejemplo, fuego, granizo, viento, heladas, lluvia, limpieza, etc.
Altura ¹	0... 255	Altura de cuerpo de persiana
Ángulo ²	0... 255	Ángulo de lamas
Posición (P1-P4) ³	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Posición P1 (protección de la privacidad) ▪ Posición P2 (sombreado bajo) ▪ Posición P3 (sombreado alto) ▪ Posición P4 (vista libre) 	Posición (P1-P4)
Monitorización	<ul style="list-style-type: none"> ▪ <input checked="" type="checkbox"/> ▪ <input type="checkbox"/> 	Activar o desactivar la función de monitorización del objeto de comunicación "Seguridad".
Periodo de monitorización ⁴	00:01 ... 72:00 hh:mm	Si el objeto de comunicación "Seguridad" no recibe el valor "Off" o "On" dentro del tiempo de monitorización establecido, se produce la misma reacción que al recibir "On". La máscara de entrada "hh:mm" incluye horas y minutos.
...		
Objeto Griesser - Comando de seguridad ⁵		La prioridad de los comandos centrales Griesser está entre la seguridad 4 y 5.
Monitorizar cíclicamente	Sí, desde la central	La tesela controla si llega un comando a tra-

¹El parámetro es visible si "Comando de movimiento" está ajustado a "Posición (altura/ángulo)" o "Altura de cuerpo de persiana"

²El parámetro es visible si "Comando de movimiento" está ajustado a "Posición (altura/ángulo)" o "Ángulo de lamas" y "Familia de productos" (en Ajustes básicos) está ajustado a "Persiana graduable abierta" o "Persiana graduable cerrado"

³El parámetro es visible si se selecciona el comando de movimiento "(fehlender oder ungültiger Codeausschnitt)".

⁴El parámetro está visible si "Monitorización" está activado

⁵El "Objeto Griesser - Comando de seguridad" solo aparece si el objeto Griesser está activado en el ajuste básico del canal de motor.

		<p>vés del objeto Griesser desde la central Griesser en un tiempo determinado. En caso contrario, el actuador se desplaza a la posición de seguridad (ajuste de parámetros) y la tesela activa un bloqueo (idéntico a si la unidad central hubiera activado un bloqueo).</p> <p>La monitorización cíclica de los actuadores debe activarse en la central:</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ EMX: Consideraciones generales - Ajustes - Monitorización - Vigilante salida (30 s 12 h) ▪ FMX: Datos del sistema - Monitorización - Monitorización del BUS (Apagado; 1 min... 36 h) <p>El tiempo de monitorización se establece en la unidad central y se comunica al actuador a través del objeto Griesser. La posición de seguridad se activa en el actuador si no se recibe ningún comando del centro de control después de que haya transcurrido 2,5 veces el tiempo de monitorización.</p>
Seguridad 5 - 8		
...		Similar a Seguridad 1-4 . Seguridad 5 tiene una prioridad mayor que Seguridad 8 .

Objetos de comunicación de seguridad 1 ... 8

Abreviaturas utilizadas:

OC Objeto de comunicación

Tipo Tipo de datos (longitud de bits del OC)

C R W T [Objekt-Flags](#) preajustado

U (C - W - -) significa, por ejemplo: C y W están activados, pero R, T y U no

DPT "Tipo de punto de datos" según el estándar KNX

(Mn) Canal de motor n.º n

...(En) Entrada de contacto n.º o entrada de grupo

(EGx) Entrada de contacto o entrada de grupo, borne de conexión Arriba , Abajo o Abajo1

Función	Nombre	Descripción	Tipo (DPT)
On / Off	Seguridad (Mn), Alarma	Cuando se recibe el valor de objeto "On", el actuador del canal de motor n reacciona con el comando de movimiento de ajuste de la seguridad y bloquea el control. Con "Off", el bloqueo de la seguridad se desactiva de nuevo.	1 bit (1.005) (C - W - -)

Teleindicaciones

Descripción del grupo de parámetros Teleindicaciones

Esta sección describe y configura las teleindicaciones específicas de un canal de motor individual.

Para evitar una carga elevada del bus con los comandos centrales, los mensajes de teleindicación relativos a la posición (es decir, altura, ángulo, posición final arriba/abajo, zona de sombra, posición desconocida) pueden suprimirse en caso necesario. Las teleindicaciones para desactivar las funciones de bloqueo y los mensajes de avería están siempre activas.

Esta funcionalidad tiene sentido si, por ejemplo: Los valores solo transmiten si se ha elegido también la imagen de visualización con el producto de fachada.

Posición

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Posición de teleindicación	<ul style="list-style-type: none"> ▪ suprimible ▪ siempre activo 	<p>Con la selección Posición de teleindicación = suprimible, se muestra el objeto de comunicación Activar posición de teleindicación Mn para el canal n del motor correspondiente.</p> <p>Con este objeto, todas las señales de teleindicación relativas a la posición (es decir, altura, ángulo, posición final arriba/abajo, zona de sombreado, posición desconocida) del actuador de persianas para este canal de motor pueden activarse o desactivarse según se requiera. El resto de teleindicaciones, como las funciones de bloqueo, están siempre activas.</p> <p>Al activar la teleindicación, ocurre lo siguiente:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Se envía siempre al bus 1 byte de teleindicaciones de altura / ángulo (independientemente de si el valor ha cambiado o no). - No se envían teleindicaciones de 1 bit - Se envían al bus las teleindicaciones de BMS de 4 bytes (si el criterio de envío está definido como "en caso de cambio").
Enviar posición	<ul style="list-style-type: none"> ▪ No (apagado) ▪ Solo leer ▪ Al alcanzar el objetivo ▪ En caso de cambio de posición 	<ul style="list-style-type: none"> ▪ No (apagado): Se ocultan los objetos de comunicación para la teleindicación de Altura y Ángulo. ▪ Solo leer: Se muestran los objetos de comunicación para la teleindicación de Altura y Ángulo. Los valores actuales pueden leerse mediante una solicitud de lectura. ▪ Al alcanzar el objetivo: Se muestran los objetos de comunicación para la teleindicación de Altura y Ángulo. El actuador de persianas envía la posición actual (altura y ángulo) cada vez que se llega a la posición predeterminada. ▪ En caso de cambio de posición: Se muestran los objetos de comunicación para la teleindicación de Altura y Ángulo. Se muestra el parámetro Enviar en caso de cambio de.

		<p><i>Nota acerca de la teleindicación de la posición de altura:</i> para una teleindicación válida de la posición de altura, deben cumplirse los siguientes criterios:</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ Con la detección de posición final activada: El producto de fachada debe estar calibrado (recorrido completo de abajo a arriba sin interrupción del recorrido, así como sin restricción de control). ▪ Estando desconectada la detección de posición final: Tiene que haberse hecho al menos un desplazamiento a la posición final superior o inferior. <p><i>Nota acerca de la teleindicación de la posición de ángulo:</i> para obtener una posición angular válida, tiene que haberse hecho una vez el movimiento del ángulo de lamas a una posición final (completamente cerrado o completamente abierto).</p>
Enviar en caso de cambio de ¹	<ul style="list-style-type: none"> ▪ 10 % ▪ 20 % ▪ 25 % ▪ 50 % 	<p>Los objetos de comunicación para la teleindicación de Altura y Ángulo envían el valor 0 y 255, así como cada uno de los niveles intermedios establecidos, cuando la altura y el ángulo alcanzan o superan uno de estos valores de posición. Con ello se obtiene el siguiente número de teleindicaciones dependiendo del ajuste:</p> <p><i>Indicación:</i> Los valores en % se refieren a la altura de cuerpo de persiana completa desde Arriba hasta Abajo, o al giro completo de la lama desde Totalmente cerrada hasta Totalmente abierta. El objeto de comunicación Activar teleindicación controla las teleindicaciones Altura y Ángulo de lamas.</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ 10 %: 11 teleindicaciones (abajo, 9 posiciones intermedias, arriba) ▪ 20 %: 6 teleindicaciones (abajo, 4 posiciones intermedias, arriba) ▪ 25 %: 5 teleindicaciones (abajo, 3/4, centro, 1/4, arriba) ▪ 50 %: 3 teleindicaciones (abajo, centro, arriba)
Enviar objeto de BMS	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Off ▪ En caso de cambios 	<p>La codificación del Objeto de salida de BMS corresponde a la definición de Griesser utilizada en los productos MSX y MGX a partir de 2005.</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ Off: Se oculta el objeto de comunicación Telein-

¹La selección "Enviar en caso de cambio de...%" se muestra con el ajuste "Enviar posición" = "Al cambiar de posición".

		dicación de todos los comandos. <ul style="list-style-type: none"> En caso de cambios: El actuador envía mensajes de estado cada vez que se cambia el estado o cuando se alcanza la posición objetivo.
Posición final arriba	<ul style="list-style-type: none"> Desactivado Activado 	Con "Posición final arriba" activado, se muestra un objeto de comunicación para la teleindicación del estado de funcionamiento correspondiente.
Posición final abajo	<ul style="list-style-type: none"> Desactivado Activado 	Con "Posición final abajo" activado, se muestra un objeto de comunicación para la teleindicación del estado de funcionamiento correspondiente.
Área de sombreado	<ul style="list-style-type: none"> Desactivado Activado 	Con "Área de sombreado" activado, se muestra un objeto de comunicación para la teleindicación del estado de funcionamiento correspondiente.
Posición objetivo alcanzada	<ul style="list-style-type: none"> Desactivado Activado 	Con "Posición objetivo alcanzada" activado, se muestra un objeto de comunicación para la teleindicación del estado de funcionamiento correspondiente.
Posición desconocida	<ul style="list-style-type: none"> Desactivado Activado 	Con "Posición desconocida" activado, se muestra un objeto de comunicación para la teleindicación del estado de funcionamiento correspondiente.

Disponibilidad

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Corte de corriente de motor	<ul style="list-style-type: none"> Desactivado Activado 	Con "Corte de corriente de motor" activado, se muestra un objeto de comunicación para la teleindicación del estado de funcionamiento correspondiente.
Bloqueo automático	<ul style="list-style-type: none"> Desactivado Activado 	Con "Bloqueo automático" activado, se muestra un objeto de comunicación para la teleindicación del estado de funcionamiento correspondiente.
Bloqueo de control	<ul style="list-style-type: none"> Desactivado Activado 	Con "Bloqueo de control" activado, se muestra un objeto de comunicación para la teleindicación del estado de funcionamiento correspondiente.
Bloqueo de seguridad	<ul style="list-style-type: none"> Desactivado Activado 	Con "Bloqueo de seguridad" activado, se muestra un objeto de comunicación para la teleindicación del estado de funcionamiento correspondiente.
Restricción	<ul style="list-style-type: none"> Desactivado Activado 	Con "Restricción" activado, se muestra un objeto de comunicación para la teleindicación del estado de funcionamiento correspondiente.
Altura restringida	<ul style="list-style-type: none"> Desactivado Activado 	Con "Altura restringida" activado, se muestra un objeto de comunicación para la teleindicación del estado de funcionamiento correspondiente.
Ángulo restringido	<ul style="list-style-type: none"> Desactivado Activado 	Con "Ángulo restringido" activado, se muestra un objeto de comunicación para la teleindicación del estado de funcionamiento correspondiente.

Objetos de comunicación de Teleindicaciones

Abreviaturas utilizadas:

- OC Objeto de comunicación
 Tipo Tipo de datos (longitud de bits del OC)
 C R W T [Objekt-Flags](#) preajustado
 U (C - W - -) significa, por ejemplo: C y W están activados, pero R, T y U no
 DPT "Tipo de punto de datos" según el estándar KNX
 (Mn) Canal de motor n.º n
 ...(En) Entrada de contacto n.º o entrada de grupo
 (EGx) Entrada de contacto o entrada de grupo, borne de conexión Arriba, Abajo o Abajo1

Función	Nombre	Descripción	Tipo (DPT)
Altura 0...255	Protección solar (Mn), teleindicación de altura ¹	Teleindicación de la altura de cuerpo de persiana del canal de motor n	1 byte (5.001) (C R - T -)
Ángulo 0...255	Protección solar (Mn), teleindicación de ángulo ²	Teleindicación del ángulo de las lamas para el canal de motor n	1 byte (5.001) (C R - T -)
On / Off	Protección solar (Mn), teleindicaciones de activación de posición ³	Este objeto permite desbloquear (valor del objeto=On) o suprimir (valor del objeto=Off) todas las señales de teleindicación de posición configuradas (altura, ángulo, posiciones finales, zona de sombreado, objetivo alcanzado) del canal de motor n.	1 bit (1.001) (C - W - -)
Objeto de BMS	Protección solar (Mn), teleindicación de todos los comandos	Teleindicación al sistema BMS a través de un único objeto de 4 bytes. La teleindicación contiene la posición actual (Altura/Ángulo) así como la información de estado.	4 bytes (12.000) (C R - T -)
Teleindicaciones de 1 bit (Sí/No) ⁴		Teleindicación de estados de funcionamiento específicos del canal de motor n	
Sí / No	Protección solar (Mn), teleindicación: Posición final arriba	Teleindicación de si el cuerpo de persiana está en la posición final superior.	1 bit (1.002) (C R - T -)
Sí / No	Protección solar (Mn), teleindicación: Posición final abajo	Teleindicación de si el cuerpo de persiana está en la posición final inferior.	1 bit (1.002) (C R - T -)
Sí / No	Protección solar (Mn), teleindicación: Área de sombreado	Teleindicación de si la altura de cuerpo de persiana está dentro del intervalo de posición de sombreado.	1 bit (1.002) (C R - T -)

¹El objeto de teleindicación Altura se muestra u oculta en función del parámetro "Enviar posición".

²El objeto de teleindicación Ángulo se muestra u oculta en función del parámetro "Enviar posición".

³El objeto de comunicación "Activar teleindicaciones" se muestra u oculta en función del parámetro "Teleindicaciones suprimibles"

⁴El objeto de comunicación de 1 bit "Protección solar (Mn), teleindicación:...(estado de funcionamiento)" aparece si el parámetro para este estado de funcionamiento está activado

Sí / No	Protección solar (Mn), teleindicación: Posición objetivo alcanzada	Teleindicación de si el actuador ha alcanzado la posición objetivo especificada.	1 bit (1.002) (C R - T -)
Sí / No	Protección solar (Mn), teleindicación: Posición desconocida	Teleindicación de si el actuador conoce la altura de cuerpo de persiana (valor del objeto=No) o no (valor del objeto=Sí). La posición se desconoce, por ejemplo, después de una descarga del ETS o tras un corte de la red eléctrica hasta la siguiente marcha de referencia.	1 bit (1.002) (C R - T -)
Sí / No	Protección solar (Mn), teleindicación: Corte de corriente de motor	El actuador envía el valor de objeto "Sí" si detecta una interrupción inesperada del circuito del motor. Se desconoce la causa exacta. Los posibles casos a examinar son: Motor no conectado, interruptor terminal defectuoso o interruptor térmico disparado.	1 bit (1.002) (C R - T -)
Sí / No	Protección solar (Mn), teleindicación: Bloqueo automático	Teleindicación de si el Bloqueo automático está activo. Véase "Lista de compatibilidad de actuadores de persianas" auf Seite 141	1 bit (1.002) (C R - T -)
Sí / No	Protección solar (Mn), teleindicación: Bloqueo de control	Teleindicación de si el Bloqueo de control está activo.	1 bit (1.002) (C R - T -)
Sí / No	Protección solar (Mn), teleindicación: Bloqueo de seguridad	Teleindicación de si el bloqueo de seguridad está activo.	1 bit (1.002) (C R - T -)
Sí / No	Protección solar (Mn), teleindicación: Restricción	Teleindicación de si hay alguna restricción activa en la pila. La teleindicación también se da si existe un bloqueo superpuesto activo.	1 bit (1.002) (C R - T -)
Sí / No	Protección solar (Mn), teleindicación: Altura restringida	Teleindicación de si una restricción impide ejecutar la altura de cuerpo de persiana objetivo. La teleindicación cambia automáticamente a "0" después de 10 segundos porque la persiana se detuvo en el límite de restricción.	1 bit (1.002) (C R - T -)
Sí / No	Protección solar (Mn), teleindicación: Ángulo restringido	Teleindicación de si una restricción impide ejecutar el ángulo de lamas objetivo. La teleindicación cambia automáticamente a "0" después de 10 segundos porque la persiana se detuvo en el límite de restricción.	1 bit (1.002) (C R - T -)

Control de prueba de canal de motor













Descripción del grupo de parámetros Control de prueba de canal de motor


El control de prueba se utiliza para el control directo del actuador de persianas KNX y de sus motores. Los comandos de movimiento se envían con la máxima prioridad a través de la interfaz de usuario.

La interfaz de usuario también se utiliza para calibrar los niveles de sombreado (posiciones P) o los tiempos de giro de las lamas. Para ello, haga lo siguiente:

- Desplazarse hasta la posición de referencia (ejecución de la posición final)
- Introduzca Tiempo de ascenso (tiempo desde la posición de referencia hasta la posición final deseada)
- Ejecutar prueba (Se ejecuta el Tiempo de ascenso introducido)

Repita este proceso hasta que la posición deseada sea la correcta e introduzca a continuación el valor en el parámetro correspondiente.

Símbolo	Función	Descripción
Comando de movimiento		
	Arriba (Posición final arriba – Relé arriba)	El relé de subida se activa.
	Posición de sombreado	Se ejecuta la posición de sombreado.
	Abajo (Posición final abajo – Relé abajo)	El relé de bajada se activa.
	Bascular Arriba	Comando de basculamiento según el parámetro cargado "Duración de basculamiento" en dirección a la posición final superior.
	PARADA	El relé actualmente activado se libera.
	Bascular Abajo	Comando de basculamiento según el parámetro cargado "Duración de basculamiento" en dirección a la posición final inferior.
   	P1 P2 P3 P4	Ejecutar Posiciones de sombreado P1...P4
Guía de calibración		La comprobación de estos parámetros evita la programación o la descarga de los parámetros. Esta prueba puede ser útil para calibrar el tiempo o tiempos de giro de las lamas y la posición / posiciones de sombreado (P1-P4).
 	Desplazarse hasta la posición de referencia	Ejecutar la posición final Abajo (cuerpo de persiana cerrado) o Abajo1. La función Abajo1 solo se muestra con las persianas graduables "abiertas" con tres interruptores terminales. El relé Abajo1 (posición final de sombreado) está siempre activado, incluso si el canal de motor está configurado para 2 interruptores terminales.

	Tiempo de ascenso	Tiempo desde la posición de referencia hasta la posición final deseada.
	Ejecutar prueba	Se ejecuta el Tiempo de ascenso introducido.

Diagnóstico

Leer datos

Indicación / botón	Descripción
Leer	Se leen los datos del dispositivo y el resumen de estado de los canales. Para ello, el dispositivo debe estar conectado y la aplicación cargada.
Leído el	Fecha y hora de la última lectura de Versión de software, Número de serie y Versión de hardware y del resumen de estado de los canales.

Estados actuales

Nota: Los comandos del objeto Griesser se abrevian como "GO". Ejemplo: Se emite *Objeto Griesser - Comando de seguridad* como *Seguridad GO* o *Objeto Griesser - Comando automático* como *Sombreado GO*.

Altura

Altura de cuerpo de persiana actual en %

Ángulo

Ángulo de las lamas actual en % (no se muestra ningún valor para los toldos, las persianas enrollables ni las ventanas, ya que no se pueden ejecutar ángulos).

Disparador

Se ejecutó la posición actual (altura/ángulo) de:

- Sistema automático para sombreado (Sombreado GO)
- Control (Pulsador de grupo, Control local, Control de bus, Control GO, Bloqueo automático, Control de prueba)
- Temporizador automático (Comando de tiempo GO)
- Función de alarma (Seguridad GO o Seguridad 1-8)

Comando de movimiento

El comando de movimiento enviado por el desencadenante.

- Arriba, Abajo, Posición (P1-P4) , Altura, Ángulo, Posición (Altura y Ángulo)
- Bascular Arriba, Bascular Abajo, Parada

Posición objetivo alcanzada

El comando de movimiento enviado por el desencadenante pudo alcanzar la posición objetivo

- Sí
- No (por ejemplo, debido a una restricción, peligro, avería o evento operativo, el comando de movimiento no se pudo completar).

Función de alarma

Las funciones de alarma configuradas pueden estar "disponibles" o "bloqueadas".

- Disponible (no se bloquea ninguna seguridad)
- Bloqueada (hay una o varias seguridades bloqueadas. La seguridad bloqueada se indica con el número. En el caso del objeto Griesser, se indica la seguridad "GO").

Temporizador automático

¹ El temporizador automático del objeto Griesser es

- Disponible
- Bloqueada

Control

El control puede realizarse desde *Control de pulsadores de grupo*, *Control de pulsador local*, *Control de bus*, *Objeto Griesser- Control*, *Bloqueo automático* y *Control de prueba*.

- Disponible (todos los controles están disponibles)
- Bloqueada (todos los controles están bloqueados. No es posible tener bloqueados ciertos controles y otros no. Por tanto, no hay diferenciación)

Sistema automático para sombreado

² El sistema automático para sombreado del objeto Griesser es

- Disponible
- Bloqueada

Restricción

³ El objeto Griesser puede imponer una restricción (seguridad o sombreado).

- Ninguno
- Activo (el área de movimiento no es totalmente accesible. Si la posición objetivo está fuera de esta área, el cuerpo de persiana se desplaza al límite de restricción)

Peligro

- Sobrecorriente: se ha medido una corriente de motor superior a 5 A (se permite una corriente máxima de motor de 3 A). El canal de motor está desactivado y se debe inspeccionar la instalación. El canal de motor afectado está defectuoso y ya no puede utilizarse.
- Contacto de relé soldado: el contacto del relé ya no conmuta correctamente. El canal de motor está desactivado y se debe inspeccionar la instalación. El canal de motor está desactivado y se debe inspeccionar la instalación.

Perturbación

- No hay ningún motor disponible: No hay ningún motor conectado o el conductor de neutro está interrumpido.
- Rotura de línea: Una de las líneas de control está interrumpida, es decir, el recorrido de otra línea del motor está funcionando.
- Protección térmica: el accionamiento a motor está sobrecalentado y no se puede accionar. El tiempo de enfriamiento varía en función de la temperatura ambiente.

Indicaciones de uso

- Análisis de averías en curso: El análisis de motores aún no ha finalizado.
- Cambio del tiempo de funcionamiento - Cambio del producto de fachada: Un cambio de producto es una posible causa de un cambio del tiempo de funcionamiento.
- Limitador de par: El motor electrónico ha detectado un obstáculo y el accionamiento se ha anulado desde el motor.

Número de sobrecorrientes

Número de paradas del canal debidas a un flujo de corriente no permitido (> 5 A) en el canal de motor.

Tiempos de funcionamiento

- Arriba-Abajo2: Tiempo de movimiento entre las posiciones finales superior e inferior
- Abajo2-Arriba: Tiempo de movimiento entre las posiciones finales inferior y superior
- Abajo1-Abajo2: Tiempo de movimiento entre la posición de sombreado con motores de 3 posiciones finales y la posición final más baja
- Indicaciones de uso: Conexiones Arriba y Abajo2 intercambiadas o Conexiones Abajo1 y Abajo2 intercambiadas

Últimos comandos

Se muestran los comandos más recientes, independientemente de si el comando de movimiento se pudo ejecutar o no (como resultado de un bloqueo o restricción activos).

- Últimos comandos: Fecha y hora en que se ejecutó el comando
- Disparador del último comando
- Comando de movimiento
- Bloqueo
- Ejecutado: Sí / Restringida / No

Representación de estados

Función	Disponible	Bloqueada
Función de alarma <ul style="list-style-type: none"> ▪ Seguridad 1 ... 3 ▪ Objeto Griesser - Comando de seguridad ▪ Seguridad 4 ... 8 		
Temporizador automático <ul style="list-style-type: none"> ▪ Objeto Griesser - Comando de tiempo 		
Control <ul style="list-style-type: none"> ▪ Control de pulsadores de grupo ▪ Control de pulsador local ▪ Control de bus ▪ Objeto Griesser- Control 		
Sistema automático para sombreado <ul style="list-style-type: none"> ▪ Objeto Griesser - Comando automático 		

¹Si el objeto Griesser no está conectado, la línea Temporizador automático no aparece.

²Si el objeto Griesser no está conectado, la línea Sistema automático para sombreado no aparece.

³Si el objeto Griesser no está conectado, la línea Restricción no aparece.

Prioridades

Los ajustes de la vista de parámetros se muestran en la DCA como grupos de funciones en forma de teselas apiladas. Las teselas de nivel superior tienen mayor prioridad que las de nivel inferior.

Las funciones que se pueden configurar en la vista de parámetros tienen las siguientes prioridades (la más alta en la parte superior).

Secuencia de prioridad:

- Seguridad 1
- Seguridad 2
- Seguridad 3
- Seguridad 4
- Objeto Griesser - Comando de seguridad
- Seguridad 5
- Seguridad 6
- Seguridad 7
- Seguridad 8
- Control de pulsadores de grupo
- Objeto Griesser - Comando de tiempo

- Objeto Griesser- Control, Control de bus y Control de pulsador local
- Objeto Griesser - Comando automático

Con la configuración de dispositivos de la vista de parámetros, la prioridad está predefinida y los ajustes se reducen a las funciones esenciales. Las configuraciones más complejas requieren el cambio de la vista de parámetros a la DCA.

Device Configuration App (DCA)

La vista del ETS "DCA" de los actuadores de persianas Griesser KNX se basa en módulos funcionales denominados como "teselas".

La funcionalidad de cada canal de motor puede estar compuesta por una pila de teselas de este tipo.

La tesela más baja de la pila es siempre la tesela "Protección solar".

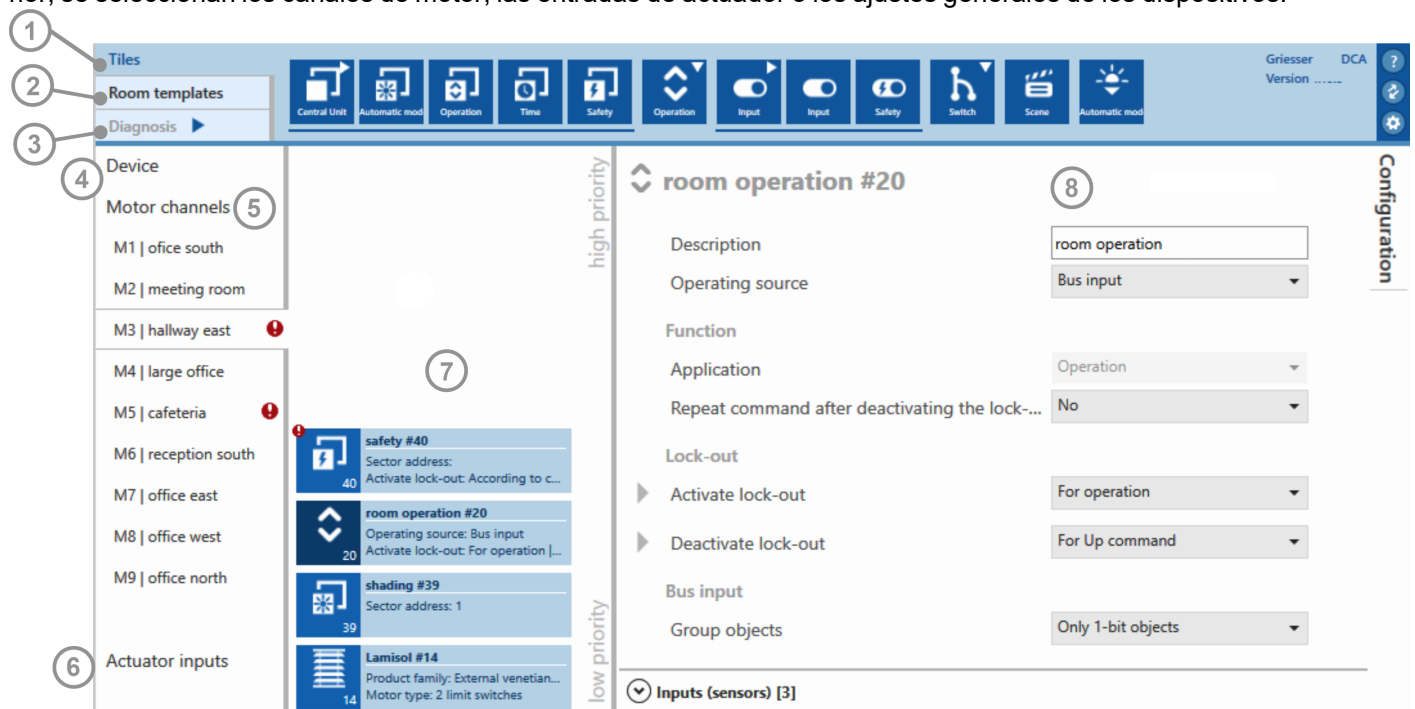
La posición de las teselas situadas por encima define la prioridad de estas subfunciones.

A diferencia de la Vista de parámetros del ETS, la DCA le permite utilizar todo el abanico de funciones del actuador de persianas Griesser KNX.

Resumen

Descripción de las áreas de la DCA

El lado izquierdo se utiliza para la navegación dentro de la DCA. La zona superior (zona de encabezado) contiene la selección de teselas, plantillas de salas o el cambio al modo de análisis (diagnóstico y simulación). En la sección inferior, se seleccionan los canales de motor, las entradas de actuador o los ajustes generales de los dispositivos.





Referencia	Área de visualización	Descripción
1	Teselas	En esta área se muestran todas las teselas disponibles. La tesela se puede asignar a un canal de motor arrastrando y soltando o copiando/pegando. Cada tesela representa una función que puede configurarse con parámetros individuales según la función.
2	Plantillas de sala	En esta área, se guardan las pilas predefinidas a modo de plantilla. Es posible crear, importar y exportar plantillas de sala propias.

3	Diagnóstico	En esta vista, se pueden analizar los ajustes, los estados internos y los datos recibidos y enviados de la instalación programada durante el funcionamiento. Esta vista requiere una conexión de bus con el actuador de persianas KNX.
4	Dispositivo	Funciones generales de los dispositivos: Funciones generales y ajustes del actuador de persianas KNX y control (pulsadores de prueba) de los canales de motor si existe comunicación.
5	Canales de motor	Vista general de las pilas de todos los canales de motor. En esta vista, es posible mover o copiar las teselas de un canal de motor a otro.
	M1... Mn	Vista más detallada de la pila de un solo canal de motor
6	Entradas del actuador	Vista general de todas las entradas y salidas. Esta vista permite editar y crear asignaciones entre las entradas locales del actuador de persianas KNX y los canales de motor, así como de la salida del bus.
7	Pila	En esta área, se muestran las teselas (funciones) asignadas al canal. Encontrará más información al respecto en el subcapítulo Organizar las teselas .
8	Configuración	Muestra los parámetros ajustables de la tesela seleccionada en el área Pila .
	Abrir el archivo de Ayuda	
	Importar/exportar	Importar/exportar plantillas de sala
	Borrar datos de registro	Se borran los datos de registro almacenados en el actuador.
	Recursos	Aparecerá una barra indicadora lleno si el espacio de memoria está utilizando al 80 %. A partir de ese momento, se emiten notificaciones (que aparecen de derecha a izquierda) con cada 5 % de uso adicional de memoria y la barra indicadora crece. Por debajo del 80 % la barra desaparece.

Vista general de las teselas

Descripción de las teselas disponibles


Se refiere a todas las funciones y automatizaciones que son posibles con el actuador de persianas.

Tesela (aplicación)	Icono	Descripción
Control		<p>Teselas para control descentralizado y central:</p>  <p>Punto de mando para una de las siguientes fuentes de comandos:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Entrada de bus ■ Entrada de contacto ■ Radiorreceptor

		Control desde un sistema de gestión de edificios o un sistema central de visualización
Objeto Griesser		<p>Conexión entre la central meteorológica / central de protección solar y actuador de persianas. Los comandos de la estación meteorológica se desglosan en el canal del actuador de persianas.</p> <p>El objeto Griesser consta de las cuatro teselas siguientes:</p> <ul style="list-style-type: none">  Seguridad de objeto Griesser Viento, lluvia, heladas, entrada prioritaria  Objeto Griesser, tiempo Programa de tiempo  Objeto Griesser, control Comando local o comando central (desde el terminal de control Griesser BGS o BGT o desde la entrada de pulsadores de control de grupo del control central Griesser FMX)  Objeto Griesser, sistema automático Programa de sombreado, programa de temperatura
Entrada		<p>La entrada puede utilizarse como:</p> <ul style="list-style-type: none">  Seguridad de entrada de comandos para bloqueos de limpieza, contacto de incendio, etc.  Entrada de comandos Detectores de presencia, contactos de ventana, etc.
Escenas		Control de escenas
Conmutador		<p>Este grupo de teselas se utiliza para cambiar entre diferentes modos de funcionamiento y consta de 2 versiones:</p> <ul style="list-style-type: none">  Conmutador de 2 elementos Por ejemplo, modo calefacción/modo refrigeración o dependencia de presencia presente/ausente  Conmutador de 4 elementos por ejemplo, Modo de ambiente: Comfort/Precomfort/Economía/Modo de protección
Sistema automático		Sistema automático de persianas


Ayuda

Abrir el archivo de Ayuda

Botón	Ajuste	Descripción
	Abrir archivo de Ayuda (tecla F1)	Abre el archivo de Ayuda del tema seleccionado

Importar/exportar

Importación y exportación de datos


Botón	Ajuste	Descripción
	Tras pulsar el icono, se puede seleccionar:	
	Importar plantillas de sala Exportar plantillas de sala	Importar y sustituir pilas de teselas Exportar pila de teselas existente

Para más información, véase [Plantillas de sala](#).

Ajustes

Ajustes de la DCA

En esta vista, se pueden realizar los siguientes ajustes básicos de la DCA:

Botón	Ajuste	Descripción
	Borrar datos de registro	Se borran en la DCA los datos leídos por el actuador (registro). Los datos de registro siguen estando disponibles en el actuador después de borrarlos de la DCA.

Teselas de la DCA

Estructura

(7)

Denominación y número de la tesela en la barra de título

Colores de las teselas y símbolos en la vista de configuración (canales de motor)

Teselas	no seleccionada	seleccionada	misma ID (según selección)
sin bloqueo (activa)			
bloquea a otras			
se bloquea o restringe			
restringe a otras			
se restringe, bloquea a otras			

Colores de las teselas e iconos en la vista de diagnóstico

Teselas	no seleccionada	seleccionada	misma ID (según selección)
sin bloqueo (activa)			
bloquea a otras			
se bloquea			
restringe a otras			
se restringe			



Crear y organizar las teselas

Crear / mover las teselas de la pila de un canal de motor

Acción	Método	Efecto
Arrastrar la tesela desde el menú	Arrastrar y soltar	Crear una nueva tesela con un nuevo número
Arrastrar la tesela de la pila	Arrastrar y soltar	Mover la tesela a la pila del mismo canal de motor o a la pila de otro canal de motor
	Arrastrar y soltar con la tecla Alt pulsada o Copiar / Pegar con Ctrl-C y Ctrl-V	Crear una tesela con idéntico número en la pila de otro canal de motor. Las teselas con números idénticos están enlazadas, de modo que siempre tienen los mismos ajustes de los parámetros.
	Arrastrar y soltar con la tecla Ctrl pulsada o Copiar / Pegar con Ctrl-C y Ctrl-V	Crear una copia de la tesela con un nuevo número en la pila del mismo canal de motor o en la pila de otro canal de motor. Los ajustes de los parámetros de las dos teselas son idénticos tras el proceso de copia, pero pueden modificarse independientemente posteriormente.

Menú contextual de la tesela

Función	Efecto
Copiar	Copiar la tesela seleccionada al Portapapeles.
Recortar	Copiar la tesela seleccionada al Portapapeles y eliminarla del canal de motor.
Insertar (nueva ID) ¹	Pegar la tesela del Portapapeles con el nuevo ID en el canal de motor (copia de la tesela original).
Referenciar (misma ID) ²	Pegar la tesela del Portapapeles con el mismo ID en el canal de motor (enlace a la tesela original).
Suprimir	Borrar la tesela seleccionada del canal de motor.

¹La función puede invocarse en el menú contextual si el contenido del Portapapeles puede insertarse en la posición seleccionada.

²La función puede invocarse en el menú contextual si el contenido del Portapapeles puede insertarse en la posición seleccionada.

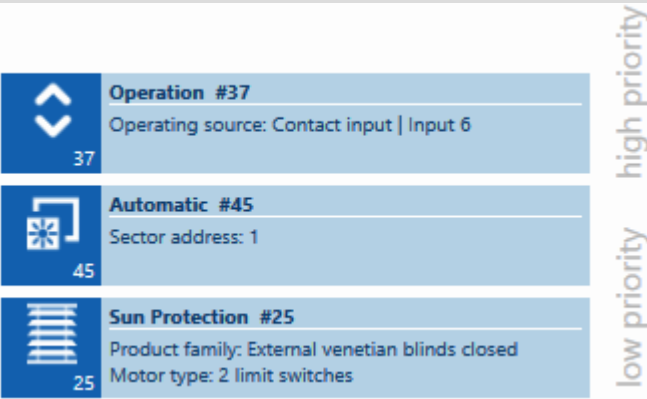
Sustituir Protección solar ¹	Sustituir la tesela "Protección solar" seleccionada por la tesela "Protección solar" de otro canal de motor. Si la configuración actual de los canales de motor presenta teselas "Protección solar" con ID diferentes, se muestra una ventana que permite una selección entre las teselas posibles como sustitutas (de lo contrario, la función no tiene ningún efecto).
---	---

Como la tesela más baja de la pila de cada canal de motor aparece la tesela "Protección solar". No se puede mover ni borrar.

Las teselas de seguridad están marcadas con el **símbolo de rayo**. Las reglas relativas a la organización y el comportamiento en la pila se aplican a estas teselas (véase más abajo).

Organizar las teselas

Las teselas contenidas en esta área se pueden organizar y borrar. Existen tres principios básicos posibles para la disposición de las teselas:

Disposición de las teselas...	Descripción
<p>Unas sobre otras</p> 	<p>Las teselas pueden apilarse unas sobre otras. En caso de prioridades de bloqueo, la tesela de mayor rango tiene prioridad.</p> <p>Las teselas de seguridad (rayo en el símbolo de la tesela) solo pueden colocarse encima de las teselas con funciones automáticas.</p> <p>Las teselas del objeto Griesser tienen una secuencia definida. No es posible cambiar el orden de estas teselas. Se pueden colocar otras teselas entre, encima y debajo de las teselas de objeto Griesser.</p>
<p>Unas junto a otras</p>	<p>Las teselas se pueden colocar unas junto a otras.</p> <p>En caso de prioridades de bloqueo, las teselas adyacentes tienen el mismo valor. El bloqueo solo afecta a las teselas subordinadas, pero puede ser activado o desactivado por cualquiera de las teselas adyacentes.</p>

¹La función se puede abrir en el menú contextual si hay una tesela seleccionada "Protección solar".

low priority high priority

Operation #37
Operating source:...

Automatic #45
Sector address: 1

Sun Protection #25
Product family: External venetian blinds closed
Motor type: 2 limit switches

Las teselas de objetos Griesser no pueden disponerse unas junto a otras en todas las combinaciones. Es posible colocar otras teselas junto a las teselas de los objetos Griesser.

Nota:

¡Observe la marca de la tesela, con o sin rayo!
No es posible colocar ninguna tesela junto a la tesela **Protección solar**.

Conmutador

low priority high priority

Presence #46
Mode on initialisation: 2
Read: No

present absent

Operation #37
Operating source: Cont...

Automatic #45
Sector address: 1

Sun Protection #25
Product family: External venetian blinds closed
Motor type: 2 limit switches

Las pilas enteras de teselas pueden activarse o desactivarse opcionalmente con una tesela especial, el conmutador.

Dentro de una columna del conmutador, se aplican las mismas opciones de disposición que en el propio canal de motor, es decir, cada columna puede alojar una pila independiente. Se deben seguir las reglas en toda la pila, por ejemplo, las teselas de seguridad deben colocarse siempre por encima de las funciones automáticas.

También es posible anidar conmutadores.

Solo hay una columna de conmutador activa cada vez. En consecuencia, las teselas de las otras columnas quedan inactivas.

Bloquear teselas

La disposición de las teselas influye en la funcionalidad cuando se utilizan funciones de bloqueo. Una tesela puede activar un bloqueo y bloquear así a las teselas subordinadas. El bloqueo de una tesela puede ser desactivado de nuevo por las teselas superiores.

Cada tesela puede tener los siguientes estados:









▪ Activo	La tesela funciona sin restricciones; todas las funciones están habilitadas.
▪ Restringida	La tesela está restringida por una o varias teselas superiores. La tesela está activa, pero los comandos solo se ejecutan dentro del área de restricción.
▪ Bloqueada	La tesela está bloqueada por una o varias teselas superiores. La tesela está activa en segundo plano; los comandos se guardan, pero no se ejecutan.

Las teselas pueden enviar dos tipos de comandos:

▪ Comando de movimiento	Arriba, Abajo, Altura, Ángulo, Posiciones de sombreado P1...P4, etc.
▪ Comando de bloqueo	Bloquear (activar/desactivar) o restringir (restringir/desbloquear) las teselas subordinadas.

Reglas básicas acerca del comportamiento de bloqueo

- Si no hay **ninguna** tesela bloqueada, se aplica el comando de movimiento más posterior en el tiempo de una tesela, independientemente de la posición de la tesela en la pila.
- Si una tesela (Z) está bloqueada por varias teselas superiores (A, B...), se pueden utilizar parámetros para establecer si una tesela superior (A) desactiva o activa otros bloqueos activos (por ejemplo, de la tesela B) en la tesela (Z).
- En el caso de las **teselas de seguridad** (rayo en el símbolo), se aplica lo siguiente:
Si una tesela (Z) está bloqueada por teselas de seguridad (A, B...), cada una de las teselas de seguridad individuales (A, B...) debe desactivar su bloqueo para que la tesela (Z) deje de estar bloqueada. Esta funcionalidad se aplica siempre, incluso si las teselas de seguridad están dispuestas una al lado de la otra.
Un bloqueo impuesto por una tesela de seguridad nunca puede ser desactivado por una tesela superior.

Ejemplo	Descripción	
 Safety 1 #30 Command input from: Bus input Activate lock-out: With "on / 1" Deactivate lock-out: With "off / 0"	high priority	
 Safety 2 #31 Command input from: Bus input Activate lock-out: With "on / 1" Deactivate lock-out: With "off / 0"		
 Operating timer #23 Sector address: 2 Deactivate lock-out: According...		 Central operation #19 Sector address: 2
 Bus operation #29 Operating source: Bus input		 Local operation #27 Operating source: Contact inp...
 Shading control #24 Sector address: 2		low priority
 Sun Protection #25 Product family: External venetian blinds closed Motor type: 2 limit switches		
<p>Las dos teselas de la parte superior de la pila Seguridad 1 y Seguridad 2 bloquean a todas las teselas subordinadas. Dado que Seguridad 1 bloquea a todas las teselas (incl. Seguridad 2), se aplica el comando de movimiento de Seguridad 1. (Regla n.º 2)</p> <p>Las teselas Zeitautomatik y Bedienung zentral anulan Bedienung Bus y Bedienung lokal, así como la tesela Beschattungsautomatik subyacente. (Regla n.º 2)</p> <p>Bedienung Bus bloquea a la tesela subordinada</p>		

Beschattungsautomatik.
Bedienung lokal no se ve afectada por este bloqueo y sigue funcionando. El bloqueo puede desactivarse mediante **Bedienung lokal** o **Bedienung Bus**.

Es posible que el **Zeitautomatik** desactive el bloqueo del **Beschattungsautomatik** activado por el **Bedienung Bus**.

Ajustes de los parámetros de las teselas

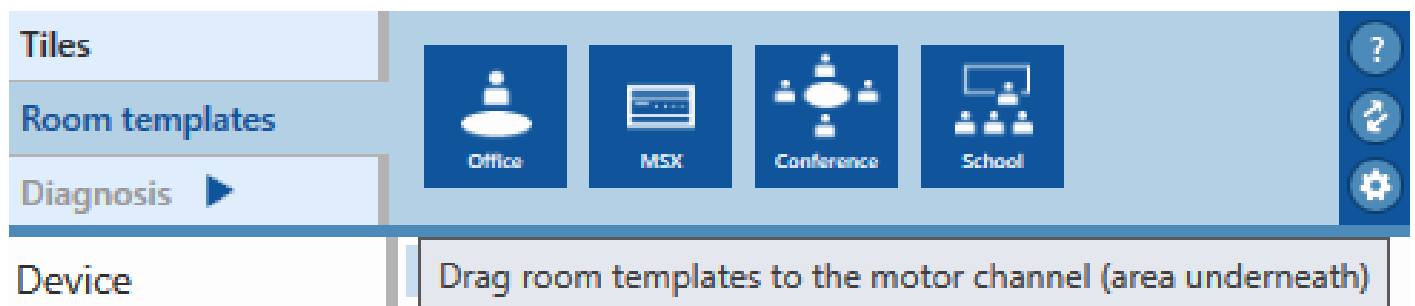
Los ajustes de los parámetros están repetidos prácticamente en todas las teselas (las opciones de ajuste varían según la función de la tesela). Ejemplo de ajuste de parámetros

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Función		
Repetir el comando tras desactivarse el bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> ▪ No 	<p>Si el bloqueo de la propia tesela ya no está activo, entonces...</p> <p>... no se ejecuta ningún comando. Para controles que no son ni locales ni centrales.</p>
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí, antes del bloqueo 	<p>... se ejecuta el último comando antes de activar el bloqueo.</p> <p>Si se emite un comando durante un bloqueo activo, el comando se desecha. Tras la desactivación del bloqueo, las persianas se desplazan a la última posición alcanzada. Para controles locales en la sala, ya que los controles no deben repetirse durante un bloqueo activo.</p>
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí, siempre 	<p>... el último comando ejecutado antes o durante un bloqueo activo.</p> <p>Si se emite una orden durante un bloqueo activo (es decir, la persiana no puede ejecutar la posición como consecuencia del bloqueo), el comando se guarda y se aplica cuando se desactive el bloqueo. Para comandos automáticos como sistema automático para sombreado, temporizador automático, mando centralizado, comandos de seguridad, etc.</p>
Función de bloqueo		La función de bloqueo no afecta a la tesela en sí, sino a todas las teselas subordinadas.



Activar bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> ■ Nunca ■ 	Definición de en qué estado se activa el bloqueo.
Teselas subordinadas	<ul style="list-style-type: none"> ■ Bloquear todos 	<p>Otras opciones de selección individuales por tesela</p> <p>Al seleccionar "Activar bloqueo con..."</p> <p>Todas las teselas subordinadas se bloquean.</p>
Desactivar bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> ■ Nunca ■ ... 	Definición de en qué estado se desactiva el bloqueo.
Teselas subordinadas	<ul style="list-style-type: none"> ■ Mantener bloqueos y restricciones 	Al desactivar el bloqueo, los bloqueos y restricciones de las teselas subordinadas permanecen sin cambios.
Restricciones subordinadas	<ul style="list-style-type: none"> ■ Desactivar bloqueos, mantener restricciones 	Cuando se desactiva el bloqueo, se desactivan los bloqueos de las teselas subordinadas, excepto las Teselas de seguridad , mientras que las restricciones de las teselas subordinadas permanecen sin cambios.
		Este ajuste de parámetros es relevante si hay varias restricciones en una pila. En la práctica, el uso de más de una restricción resulta difícil de comprender.
	<ul style="list-style-type: none"> ■ tener en cuenta ■ no tener en cuenta (modificar) 	<p>Se calcula la intersección de todas las restricciones.</p> <p>Solo se activa la restricción de la tesela de mayor prioridad (de bloqueo).</p>

Plantillas de sala








Una plantilla de sala es una pila de teselas que se pueden reutilizar. Las plantillas de sala pueden crearse y guardarse individualmente y están disponibles en todos los proyectos del ETS. Para aplicar una plantilla de sala, se arrastra y se suelta en el canal deseado. La pila disponible en el canal **se elimina** y se sustituye por la plantilla de sala correspondiente.



Ajuste	Descripción
Crear plantilla de sala	Utilice el menú contextual (botón derecho del ratón) para seleccionar "Crear plantilla de sala" en el canal de motor . La nueva plantilla de sala se puede nombrar individualmente y describirse con un texto. Al guardarla, se crea la plantilla de sala en la parte superior con un icono.
Importar plantillas de sala	El icono de la barra derecha permite importar plantillas de sala.

	Al abrir la ventana, puede seleccionar qué plantillas de sala individuales desea importar.
Exportar plantillas de sala 	El icono de la barra derecha permite exportar las plantillas de sala e importarlas desde otro ETS. Al abrir la ventana, puede seleccionar las plantillas de sala que desea exportar.
Borrar plantilla de sala	El menú contextual " Borrar plantilla de sala " de una plantilla de sala definida por el usuario contiene una opción para eliminarla. La eliminación de una plantilla de sala no tiene ningún efecto sobre las plantillas de sala ya utilizadas en los canales: se mantienen sin cambios.

Las plantillas de sala permanentes no se pueden eliminar ni modificar.
Tras su aplicación al canal, es necesario ajustar individualmente las teselas que presenten un punto rojo.

Icono	Pila
 Office	<div style="border: 1px solid #ccc; padding: 5px;"> <div style="background-color: #0070c0; color: white; padding: 2px;"> Griesser object - Safety command #19 Sector address: 1 19 Activate lock-out: According to command fro...</div> <div style="background-color: #0070c0; color: white; padding: 2px;"> Bus operation #18 Operating source: Bus input 18</div> <div style="background-color: #0070c0; color: white; padding: 2px;"> Griesser object - Time command #17 Sector address: 1 17 Deactivate lock-out: According to command fr...</div> <div style="background-color: #0070c0; color: white; padding: 2px;"> Operation of local button #16 Operating source: Contact input Input 1 16</div> <div style="background-color: #0070c0; color: white; padding: 2px;"> Griesser object - Automatic command #15 Sector address: 1 15</div> <div style="background-color: #0070c0; color: white; padding: 2px;"> Sun Protection #14 Product family: External venetian blinds closed Motor type: 2 limit switches 14</div> </div> <p>Oficina (Objetivo: facilitar la automatización de fachadas)</p> <ul style="list-style-type: none"> - Protección de productos desde la central Griesser (viento) - Control a través del bus - Comando de tiempo desde la central Griesser - Control mediante un pulsador local - Sistema automático para sombreado desde la central Griesser



School

Safety Command Input #52
Command input from: Bus input
Activate lock-out: With "on / 1" | Deactivate lock-out: With "off / 0"

Griesser object - Safety command #51
Sector address: 1
Activate lock-out: According to command from central unit | Deactivate lock-out: According to command from central...

Bus operation #50
Operating source: Bus input

Switch 2-fold #44
Mode on initialisation: 2
Read: No

Mode 1	Mode 2
<p>Operation of local button #46 Operating source: Contact input Input 4</p>	<p>Griesser object - Time command #48 Sector address: 1 Deactivate lock-out: According to comman...</p> <p>Griesser object - Automatic command #49 Sector address: 1</p>

Sun Protection #14
Product family: External venetian blinds closed
Motor type: 2 limit switches

Aula con detector de presencia

(Objetivo: mínimo número posible de comandos de movimiento molestos cuando la sala está ocupada)

- Entrada de contacto para incendio (vía bus)
- Protección de productos desde la central Griesser (viento, heladas)
- Control central (modifica el control de la sala)
- Detector de presencia como conmutador. Si la sala tiene ocupantes, solo control desde la propia sala; si no hay ocupantes, sistema automático para sombreado y para el tiempo desde la central Griesser.



Conference

Griesser object - Safety command #43
Sector address: 1
Activate lock-out: According to command from central unit | Deactivate lock-out: According to command from central unit

Bus operation #42
Operating source: Bus input

Switch 4-fold #34
Mode on initialisation: 4
Read: No

Mode 1	Mode 2	Mode 3	Mode 4
<p>Griesser object - Automatic command #36 Sector address: 1</p>			<p>Griesser object - Time command #40 Sector address: 1 Deactivate lock-out: According to comman...</p> <p>Griesser object - Automatic command #41 Sector address: 1</p>

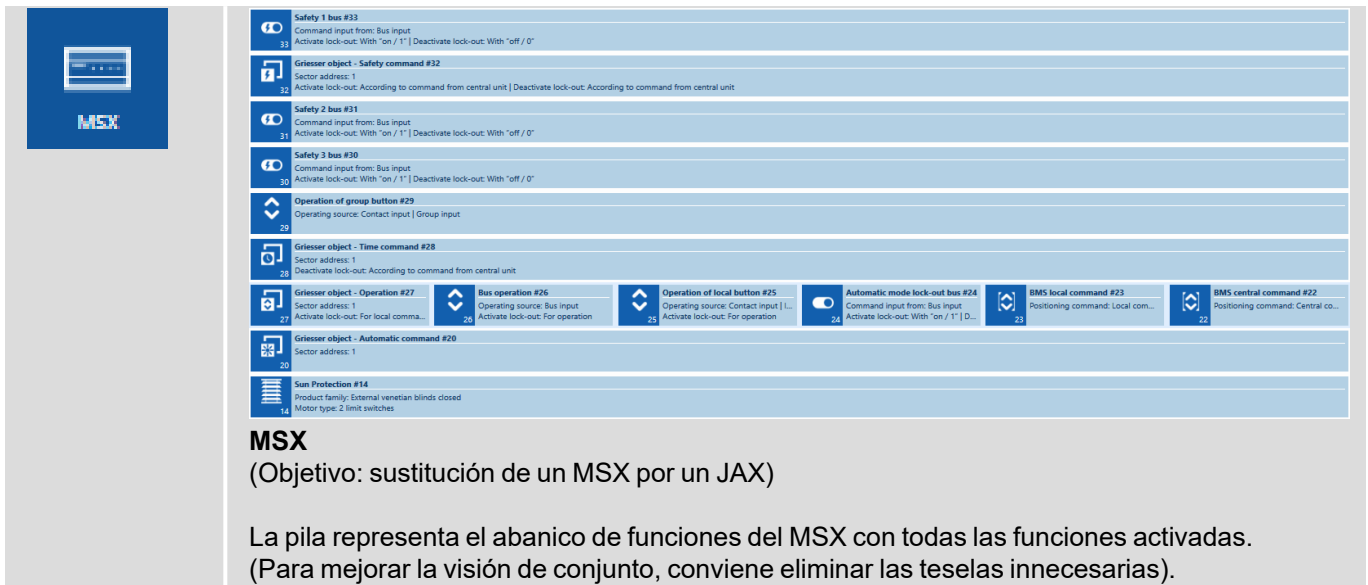
Sun Protection #14
Product family: External venetian blinds closed
Motor type: 2 limit switches

Sala de reuniones con conexión a la demanda de calefacción/refrigeración

(Objetivo: control optimizado pensando en el confort y la energía)

- Protección de productos desde la central Griesser (viento, heladas)
- Control central (modifica el control de la sala)
- Conmutación en función del modo de control de la sala (Comfort, Pre-Comfort, Economy, Protection)

La función automática de cada modo de control de la sala se complementa en función del proyecto.



MSX
(Objetivo: sustitución de un MSX por un JAX)

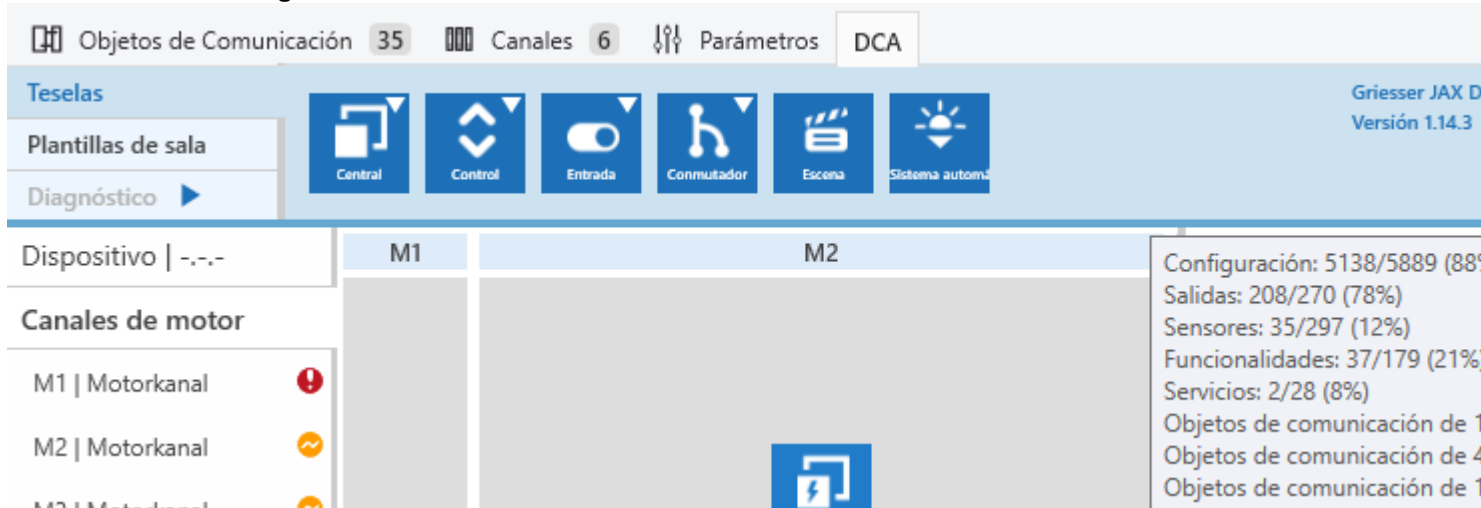
La pila representa el abanico de funciones del MSX con todas las funciones activadas.
(Para mejorar la visión de conjunto, conviene eliminar las teselas innecesarias).

Requisitos de memoria de las teselas

Consideraciones generales

La memoria es suficiente para una media de 15 a 20 teselas por canal. Dependiendo del tipo de tesela, difieren los requisitos de memoria de los parámetros, los objetos de comunicación, etc. Si la memoria se agota o incluso se desborda, aparecerá un mensaje en la DCA.

La memoria se está agotando



Objetos de Comunicación 35 Canales 6 Parámetros DCA

Teselas Griesser JAX D Versión 1.14.3

Plantillas de sala

Diagnóstico ▶

Central Control Entrada Conmutador Escena Sistema autom.

Dispositivo ---	M1	M2
Canales de motor		
M1 Motorkanal	⚠	
M2 Motorkanal	🟡	
M3 Motorkanal	🟡	

Configuración: 5138/5889 (88%)
Salidas: 208/270 (78%)
Sensores: 35/297 (12%)
Funcionalidades: 37/179 (21%)
Servicios: 2/28 (8%)
Objetos de comunicación de 1
Objetos de comunicación de 4
Objetos de comunicación de 1

A partir del 80 % de ocupación de la memoria, aparece una barra naranja en el borde derecho que indica el "nivel de llenado" o la memoria aún disponible.

Memoria desbordada

Si se desborda la memoria del dispositivo, aparecerá el mensaje: "La configuración de la DCA rebasa los Recursos del dispositivo."

Es posible seguir creando la configuración en la DCA, pero no es posible la descarga.

Memoria por canal

Si se crea una pila extensa con varias teselas en un mismo canal, la memoria total es suficiente. Si esta pila extensa se copiara a todos los canales, la memoria total ya no sería suficiente. Para poder detectar este posible cuello de botella durante las pruebas, se indica mediante un icono en el canal de motor.

Icono	Mensaje
	La configuración de la pila podría llegar a rebasar los Recursos del dispositivo si esta pila se copiara en todos los canales.

Advertencias de la DCA

Actualización

Si existe una nueva versión de la DCA, puede aparecer el siguiente mensaje al abrirla:

Actualizar la configuración de la DCA

El dispositivo se configuró con una versión más antigua de la DCA. La versión actual de la DCA permite optimizar la configuración actual; al hacerlo, se restablecerán los "indicadores de estado de programación del ETS" si es necesario. ¿Desea reescribir la configuración ahora?

Con "Sí, actualizar la configuración", la adaptación se adopta y se debe volver a cargar el dispositivo.

Con No, conservar la configuración, no se produce la adaptación.

Configuración

The screenshot shows the Griesser DCA interface. At the top, there is a red banner with a warning icon and the text: "This DCA configuration requires a later firmware than 1.4 (the latest version is recommended). Otherwise, settings with this warning icon must be changed so that it disappears." Below this, the interface is divided into several sections:

- Room templates:** Includes icons for Central Unit, Operation, BMS, Input, Switch, Scene, and Automatic mod.
- Diagnosis:** A dropdown menu.
- Device:** A list of motor channels (M1 to M6) and actuator inputs.
- Configuration Panel:** Shows settings for "Beaded-slat blinds Metalunic #16". It includes sections for Shading positions, Initial behaviour, Feedback, and Inputs/Outputs.
- Priority Indicators:** A vertical bar on the left of the configuration panel indicates "high priority" (top) and "low priority" (bottom).

Icono	Mensaje
	<p>La configuración creada está incompleta. La descarga es posible, pero la tesela defectuosa no se carga. Se muestra el icono "Configuración incompleta" en el parámetro correspondiente, la tesela y el canal.</p> <p>Son configuraciones incompletas típicas, por ejemplo, una tesela de objeto Griesser sin dirección de sector, una función de control de un control local sin asignación a la entrada de contacto.</p>
	<p>La función seleccionada requiere una versión de firmware superior a la que contiene el actuador de persianas (o a la que está configurada en "Validación" en el área "Firmware" de la DCA). No es posible la descarga con esta versión.</p> <p>Si la configuración no coincide con la versión seleccionada, se muestra una barra roja. A continuación, podrá elegir entre dos medidas:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Ajustar la función de teselas para que sea compatible con la versión del firmware. - Realizar el proceso de Actualización del firmware del dispositivo. <p>Aparece el icono "Versión de firmware superior" en el dispositivo, el canal correspondiente, la tesela y el parámetro incompatible.</p>

Diagnóstico

Icono	Mensaje
	<p>Se ha producido una avería. El actuador no pudo realizar ninguna función debido a una caída de tensión de alimentación, ausencia de tensión de bus o un proceso de reinicio.</p>

caja de herramientas de la DCA

Ámbito de aplicación

La caja de herramientas de la DCA permite crear una configuración selectiva para varios dispositivos al mismo tiempo. Se incluyen a estos efectos los cambios en todos los canales seleccionados simultáneamente, como...

- Activación del modo DCA
- Ajuste de los valores de los parámetros para el producto de fachada
- Aplicación de plantillas de sala y ajuste de la dirección de sector de todas las teselas de objetos Griesser
- Creación de una descripción de los grupos de canales de motor en el ETS con indicación de producto y dirección de sector
- Actualización de la configuración de la DCA
- Configuración de la validación del firmware

La caja de herramientas de la DCA se utiliza para asignar a cada accionamiento KNX RF (Griesser ECX) una dirección física basada en el número de serie.

La caja de herramientas de la DCA será objeto de futuras mejoras; estas funciones se enumeran solo a título informativo.

Procedimiento

- Desactive el modo de compatibilidad ETS (Compatibility Mode App) antes de utilizar la caja de herramientas de la DCA. La "Compatibility Mode App" se encuentra en el ETS bajo las aplicaciones (abajo a la derecha) y se utiliza para los antiguos plugins. Si se deja activada, puede provocar escasez de recursos al manejar muchos dispositivos con la caja de herramientas de la DCA.
- Seleccione todos los dispositivos del mismo tipo en el ETS (por ejemplo, solo JAX-3; no pueden seleccionarse al mismo tiempo JAX-1, JAX-6, JAX-9 ni otros dispositivos).
- Seleccione la pestaña "DCA" de un dispositivo (si la pestaña "DCA" no está visible, es posible que no todos los actuadores seleccionados sean del mismo tipo)
- Se activa la caja de herramientas de la DCA Griesser.
- Realice los ajustes deseados.
- Cierre la caja de herramientas de la DCA seleccionando un único dispositivo en el ETS.
- Active de nuevo la "Compatibility Mode App".

Funciones de la caja de herramientas de la DCA

Modo DCA

En esta vista, el modo DCA está activado para todos los dispositivos seleccionados en el ETS.

Nota: ¡Las funcionalidades de la caja de herramientas de la DCA solo pueden aplicarse a los dispositivos en modo DCA!

DCA mode | Facade product | Room templates | General

In this view, the DCA mode is enabled for all devices selected in the ETS. Note: The functionalities of the DCA toolbox can only be applied to devices in DCA mode!

DCA mode activate

Devices without DCA mode [4]

1.1.25 JAX-6 T01

1.1.26 JAX-6 T02

1.1.27 JAX-6 T03

1.1.28 JAX-6 T04

Devices in DCA mode [0]

Group Objects | Channels | Parameters | DCA

Con " Activar Modo DCA" todos los dispositivos seleccionados cambian al modo DCA. La edición en la vista de parámetros del ETS ya no es posible a partir de ese momento.

Los dispositivos seleccionados se muestran como número de Dispositivos sin modo DCA y número de Dispositivos en modo DCA. Los Dispositivos sin modo DCA se transforman; los dispositivos restantes se mantienen sin cambios.

DCA mode | Facade product | Room templates | General

In this view, the DCA mode is enabled for all devices selected in the ETS. Note: The functionalities of the DCA toolbox can only be applied to devices in DCA mode!

DCA mode activate | 2 / 4 | **Cancel**

Devices without DCA mode [2]

1.1.25 JAX-6 T01

1.1.26 JAX-6 T02

Devices in DCA mode [2]

1.1.27 JAX-6 T03

1.1.28 JAX-6 T04

Group Objects | Channels | Parameters | DCA

Producto de fachada

Las entradas de esta vista se transfieren a los ajustes de los productos de fachada de todos los dispositivos seleccionados en el modo DCA.

Nota: Los productos de fachada similares se muestran agrupados.

Cargar productos de fachada

Después de seleccionar "Cargar productos de fachada", se examinan todos los dispositivos seleccionados en busca de ajustes idénticos y se combinan como un grupo. Los grupos combinados pueden verse en la ventana de selección Producto de fachada.

Tras seleccionar un grupo combinado, aparecerá lo siguiente:

Número de dispositivos afectados
 Número de teselas afectadas

DCA mode
Facade product
Room templates
General

Entries in this view are transferred to the settings for the facade products of all selected devices in DCA mode. Note: Similar facade products are grouped together.

Facade product

External venetian blinds closed: Sun Protection ▼

Load facade products

Number of affected devices **1**

Number of affected tiles **5**

The following set values overwrite the facade products of the affected devices:

Slat turning time	<input type="text"/>	ms	
Tilt duration	<input type="text"/>	ms	
Reversal play	<input type="text"/>	ms	
Position P1 (visual protection)	<input type="text"/>	ms	- ▼
Position P2 (shading low)	<input type="text"/>	ms	- ▼
Position P3 (shading high)	<input type="text"/>	ms	- ▼
Position P4 (transparent)	<input type="text"/>	ms	- ▼

Overwrite parameter values

Group Objects
Channels
Parameters
DCA

Los siguientes parámetros pueden ajustarse al mismo valor para un grupo de productos de fachada:

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Tiempo de giro de las lamas ¹	0... 25.000 ms	Tiempo de giro de las lamas desde la posición final inferior hasta la apertura máxima (posición de subida). Paso de tiempo: 10 ms
Tiempo de giro de las lamas con cuerpo de persiana elevado ²	0... 25.000 ms	Tiempo de giro de las lamas desde la posición de salida hasta la apertura máxima (posición de subida). El valor ajustado aquí nunca debe superar el valor

¹El parámetro es visible si se selecciona un **producto de lamas**. Este ajuste es posible tanto en la DCA como en la vista de parámetros; los ajustes se sincronizan automáticamente.

²El parámetro es visible si se selecciona un **Persianas graduables abiertas**. Este ajuste es posible tanto en la DCA como en la vista de parámetros; los ajustes se sincronizan automáticamente.

		ajustado en Tiempo de giro de las lamas . Paso de tiempo: 10 ms
Duración de basculamiento	0... 600 s	Este ajuste se utiliza para el posicionamiento fino manual. En los productos de lamas, este ajuste determina el movimiento de giro de las lamas en respuesta a un impulso (por ejemplo, una pulsación de tecla breve).
Juego de giro ¹	0... 10 s	Compensación del juego de giro mecánico tras un cambio de dirección.
Posición P1 (protección de la privacidad)	0 ... 10 min	Tiempo de Abajo2: Como posición de referencia se utiliza la posición de lamas cerrada. <ul style="list-style-type: none"> ▪ Valor positivo: Provoca la apertura a la hora establecida ▪ Valor negativo: No es posible
Posición P2 (sombreado bajo)	0 ... 10 min	
Posición P3 (sombreado alto)	0 ... 10 min	
Posición P4 (vista libre)	0 ... 10 min	

Al pulsar la tecla "Sobrescribir valores de parámetros", se sobrescriben los valores de todos los dispositivos del grupo.

Plantillas de sala

Los dispositivos seleccionados en el modo DCA pueden sobrescribirse con plantillas de sala.

Nota: ¡Los dispositivos pueden tardar hasta 30 segundos en aplicar una plantilla de sala!

DCA mode
Facade product
Room templates
General

The selected devices in DCA mode can be overwritten with room templates. Note: A device can take up to 30 seconds to apply a room template!

Room templates

Sector address If empty, existing addresses are adopted

Apply room templates

Group Objects
Channels
Parameters
DCA

¹El parámetro es visible si se selecciona un **producto de lamas**.

Cargar plantillas de sala

Tras seleccionar "Cargar plantillas de sala", las plantillas de sala existentes se muestran en la lista de selección.

Para la plantilla de sala seleccionada, es posible establecer la dirección de sector para las teselas de objetos Griesser.

Si está vacía, se toman las direcciones ya existentes.

Al pulsar el botón "Usar plantillas de sala", la plantilla de sala deseada se inserta en todos los dispositivos y canales y, en caso necesario, se añade la dirección de sector correspondiente a las teselas de objetos Griesser.

General

DCA mode Facade product Room templates **General**

The functionalities listed here can be applied to the selected devices in DCA mode.

Add facade product and sector addresses to motor channels. The descriptions are overwritten and can be seen in the "Channels" tab.

Overwrite descriptions

CSV Export

The DCA configuration can be updated with the currently installed DCA version.

Update DCA configuration

The firmware version for validation can be set manually.

Firmware

Select firmware version

Group Objects Channels Parameters **DCA**

Amplíe los canales de motor con el producto de fachada y las direcciones de sector. Las descripciones se sobrescriben y pueden verse en la pestaña 'Canales'

Pulse el botón "Sobrescribir descripciones" para introducir la información en el ETS.

La configuración de la DCA puede actualizarse con la versión de la DCA instalada actualmente. No es necesario abrir la DCA para cada dispositivo con el fin de actualizarlo. La actualización de la DCA no afecta a la configuración ya creada.

Con la tecla "Actualizar configuración de la DCA", la DCA se actualiza a la versión actual para todos los productos seleccionados.

La versión del firmware para la validación puede ajustarse manualmente.

Cargar firmware

Con la tecla "Cargar firmware", se enumeran las versiones de firmware existentes en el campo de selección.

Pulse la tecla "Seleccionar versión de firmware" para seleccionar la versión correspondiente para la validación. El firmware no se carga en los productos seleccionados, pero la versión de firmware que se desea probar se selecciona en la DCA.

Configurar los canales de motor

En la vista "**Canales de motor**", las configuraciones específicas de los canales se establecen mediante teselas y prioridades basadas en su disposición vertical.

Menú contextual de canal de motor

Al hacer clic con el botón derecho del ratón en un canal de motor (en el listado de la parte izquierda de la DCA) se abre una ventana con las siguientes funciones:

Función	Efecto
Activar canal ¹ . Desactivar canal ² .	Con " Activar canal ", se activa un canal de motor inactivo. Con " Desactivar canal ", se desactiva un canal de motor activo. Estas dos funciones de la DCA corresponden a la activación y desactivación de la casilla de verificación en la vista de parámetros " Canales de motor " (véase el capítulo Activar canales de motor). En el listado de canales de motor de la parte izquierda de la DCA, los canales inactivos aparecen tachados . Al desactivar un canal en la DCA, se borran los Pila de teselas del canal de motor³, incluidos los objetos de comunicación asociados .
Cambiar nombre	Cambiar la designación del canal de motor. Esta función también puede ejecutarse directamente con la tecla F2 en lugar de a través del menú contextual.
Copiar	Copiar Pila de teselas del canal de motor ⁴ al Portapapeles.
Recortar	Copiar Pila de teselas del canal de motor ⁵ al Portapapeles y borrar del canal.
Suprimir	Borrar Pila de teselas del canal de motor ⁶ .

¹Esta función solo es visible si el canal de motor está inactivo

²Esta función solo es visible si el canal de motor está activo

³Todas las teselas de la pila del canal de motor, excepto la tesela más baja "**Protección solar**".

⁴Todas las teselas de la pila del canal de motor, excepto la tesela más baja "**Protección solar**".

⁵Todas las teselas de la pila del canal de motor, excepto la tesela más baja "**Protección solar**".

⁶Todas las teselas de la pila del canal de motor, excepto la tesela más baja "**Protección solar**".

Insertar (nueva ID) ¹	Pegar el contenido del Portapapeles (pila de teselas o teselas individuales): <ul style="list-style-type: none"> ▪ Sustituir Pila de teselas del canal de motor ³ por el contenido del Portapapeles ▪ Pegar la tesela del Portapapeles al canal de motor Con la función " Insertar (nueva ID) ", cada tesela insertada recibe una nueva ID (copia de la tesela original), mientras que con la función " Referenciar (misma ID) " se toma la ID (enlace a la tesela original).
Referenciar (misma ID) ²	
Crear plantilla de sala	Guardar Pila de teselas del canal de motor ⁴ como plantilla de sala (véase el capítulo Plantillas de sala).

Asignación de las teselas a los canales de motor

Las teselas disponibles se muestran en el área de visualización [Teselas](#).

- Seleccione una tesela y arrástrela hasta la columna del canal de motor deseado (por ejemplo, M1). Coloque la tesela según la prioridad requerida
Cuanto más arriba esté una tesela en la pila, mayor será su prioridad
- En el área "**Configuración**", se pueden ajustar los parámetros de la tesela seleccionada.



Protección solar

La tesela "Protección solar" contiene los ajustes del producto de fachada y las funciones básicas del canal de motor:

- Producto de fachada
- Motor
- Posiciones de sombreado
- Comportamiento inicial
- Teleindicaciones
- Diagnóstico de protección solar
- Guía de calibración

Producto de fachada

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Denominación	Texto libre	Designación de la tesela
Familia de productos ⁵	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Persianas graduables abiertas ▪ Persianas graduables cerradas ▪ Persiana enrollable ▪ Toldo de brazo proyectante ▪ Toldo de terraza ▪ Toldo vertical ▪ Ventana ▪ Persiana corredera ▪ Lamas grandes 	Selección de Familias de productos de fachada como término general, independiente del fabricante. La selección de los criterios subordinados Fabricante, Tipo de producto y Producto se filtra en función del valor de Familia de productos.

¹La función puede invocarse en el menú contextual si el contenido del Portapapeles puede insertarse en la posición seleccionada.

²La función puede invocarse en el menú contextual si el contenido del Portapapeles puede insertarse en la posición seleccionada.

³Todas las teselas de la pila del canal de motor, excepto la tesela más baja "**Protección solar**".

⁴Todas las teselas de la pila del canal de motor, excepto la tesela más baja "**Protección solar**".





⁵Este ajuste es posible tanto en la DCA como en la vista de parámetros; los ajustes se sincronizan automáticamente.

Fabricante ¹	<ul style="list-style-type: none"> ▪ General 	<p>Filtrado por productos neutrales o específicos de fabricantes: General: El parámetro Tipo de producto y muestra productos no dependientes de fabricantes que coinciden con la Familia de productos seleccionada. Griesser: El parámetro Tipo de producto muestra los productos específicos del fabricante Griesser AG que se corresponden con la Familia de productos seleccionada. :</p> <p>El parámetro Tipo de producto y muestra productos no dependientes de fabricantes que coinciden con la Familia de productos seleccionada.</p>
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Griesser 	<p>El parámetro Tipo de producto muestra los productos específicos del fabricante Griesser AG que se corresponden con la Familia de productos seleccionada.</p>
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Hella 	<p>Los parámetros Tipo de producto y Producto muestran productos específicos de HELLA Sonnen- und Wetterschutztechnik GmbH que coinciden con la Familia de productos seleccionada</p>
Tipo de producto ²	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Desconocido 	<p>Selección del producto o de un grupo de productos:: El parámetro Producto muestra todas las entradas que coinciden con el ajuste Familia de productos y Fabricante.</p>
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Aluflex ▪ Grinotex ▪ Lamisol ▪ Metalunic ▪ Solomatic ▪ Persiana de lamas graduable enrollable 	<p>Productos de fachada de Griesser AG</p>
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Lamas en Z 	<p>Persianas graduables con perfil en Z de HELLA Sonnen- und Wetterschutztechnik GmbH</p>
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Lamas planas 	<p>Persianas graduables de tipo "Lamas planas" de HELLA Sonnen- und Wetterschutztechnik GmbH</p>
Producto ³	<ul style="list-style-type: none"> ... ▪ Lamisol 90 Reflect ... ▪ Metalunic V 45° ▪ Metalunic V 70° ▪ SolomaticR II ... ▪ Toldo con brazos articulados ▪ Toldo de invernadero 	<p>Si se pueden configurar diferentes versiones para la selección realizada con los parámetros Familia de productos, Fabricante y Tipo de producto, es posible precisar la selección con el parámetro Producto con criterios como tipo de cuerpo de persiana, tipo de construcción, versión, ancho de las lamas, posición de trabajo, etc.</p> <p>A título ilustrativo, a la izquierda figuran algunas entradas posibles de la lista de selección en función de</p>

¹El parámetro es visible si los productos específicos del fabricante son configurables para el **Familia de productos** seleccionado.

²El parámetro es visible si se pueden configurar diferentes productos para la selección realizada con los parámetros **Familia de productos** y **Fabricante**.

³El parámetro es visible si se pueden configurar diferentes versiones para la selección realizada con los parámetros **Familia de productos**, **Fabricante** y **Tipo de producto**.

	...	la preselección efectuada.
	<ul style="list-style-type: none"> ■ General 	ninguna forma de ejecución específica
Tiempo de giro de las lamas ¹	0... 25.000 ms	Tiempo de giro de las lamas desde la posición final inferior hasta la apertura máxima (posición de subida). Paso de tiempo: 10 ms Nota: Si es necesario, utilice la Guía de calibración 
Tiempo de giro de las lamas con cuerpo de persiana elevado ²	0... 25.000 ms	Tiempo de giro de las lamas desde la posición de salida hasta la apertura máxima (posición de subida). El valor ajustado aquí nunca debe superar el valor ajustado en Tiempo de giro de las lamas . Paso de tiempo: 10 ms Nota: Si es necesario, utilice la Guía de calibración 
Duración de basculamiento	0... 600 s	Este ajuste se utiliza para el posicionamiento fino manual. En los productos de lamas, este ajuste determina el movimiento de giro de las lamas en respuesta a un impulso (por ejemplo, una pulsación de tecla breve). Nota: Si es necesario, utilice la Guía de calibración 
Juego de giro ³	0... 10 s	Compensación del juego de giro mecánico tras un cambio de dirección. Nota: Si es necesario, utilice la Guía de calibración 

Motor

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Tipo de motor ⁴	<ul style="list-style-type: none"> ■ 2 interruptores terminales 	Funcionamiento con 1 interruptor terminal superior y 1 inferior
	<ul style="list-style-type: none"> ■ 3 interruptores terminales 	Funcionamiento con 1 interruptor terminal superior y 2 inferiores
Variante de motor ⁵	<ul style="list-style-type: none"> ■ Estándar 	Accionamiento de persianas convencional 230 V CA
	<ul style="list-style-type: none"> ■ Griesser ECM 	Accionamiento electrónico "Cierre suave" ECMx.01 o JA Confort (2 interruptores terminales) o ECMx.51 o JAR Confort (3 interruptores terminales)
Tiempo de conmutación de relé	500... 10.000 ms	La conmutación directa de un sentido al otro se ejecuta con un retardo (protección del motor).



¹El parámetro es visible si se selecciona un **producto de lamas**. Este ajuste es posible tanto en la DCA como en la vista de parámetros; los ajustes se sincronizan automáticamente.

²El parámetro es visible si se selecciona un **Persianas graduables abiertas**. Este ajuste es posible tanto en la DCA como en la vista de parámetros; los ajustes se sincronizan automáticamente.

³El parámetro es visible si se selecciona un **producto de lamas**.

⁴El parámetro es visible si "Familia de productos" tiene el valor "Persianas graduables abiertas" y se configura un JAX-1, JAX-3 o JAX-6

⁵El parámetro es visible si "Familia de productos" tiene el valor "Persianas graduables abiertas" o "Persianas graduables cerradas"

Medición del tiempo de funcionamiento	<ul style="list-style-type: none"> ■ On 	<p>El tiempo de funcionamiento se determina y se memoriza automáticamente. Véase también el capítulo Medición del tiempo de funcionamiento en el anexo.</p> <p>Véase también el capítulo Medición del tiempo de funcionamiento en el anexo.</p> <p><i>Ventaja:</i> Gracias a la detección inmediata de la posición final, las persianas graduables pueden bascularse hasta la posición de sombreado sin una fase oscura desagradable en cuanto se alcanza la posición final inferior (es decir, a diferencia del funcionamiento con la medición del tiempo de funcionamiento desactivada, no es necesario esperar un tiempo de funcionamiento dimensionado para el caso extremo).</p>
	<ul style="list-style-type: none"> ■ Off 	<p>El tiempo de funcionamiento no se determina automáticamente, sino que debe ajustarse manualmente.</p> <p><i>Nota:</i> Los cambios debidos al envejecimiento y a las diferencias térmicas ya se tienen en cuenta en el actuador. Por tanto, es posible establecer el tiempo de funcionamiento medido manualmente sin reserva de seguridad.</p> <p><i>Ventaja:</i> Las posiciones objetivo entre las posiciones finales también pueden abordarse en el caso de las constelaciones eléctricas en las que no es aplicable la medición automática del tiempo de funcionamiento (por ejemplo, motores acoplados mediante relés seccionadores).</p>
Tiempo de funcionamiento Arriba ¹	00:01 ... 10:00 [mm:ss]	<p>Tiempo de funcionamiento completo de la posición final inferior a la superior. Introducción del tiempo de funcionamiento basado en la medición manual.</p> <p><i>Nota:</i> Si es necesario, utilice la Guía de calibración .</p>
Tiempo de funcionamiento Abajo ²	00:01 ... 10:00 [mm:ss]	<p>Tiempo de funcionamiento completo de la posición final superior a la inferior. Introducción del tiempo de funcionamiento basado en la medición manual.</p> <p><i>Nota:</i> Si es necesario, utilice la Guía de calibración .</p>
Retardo del arranque del motor ³	0... 10.000 ms	<p>El tiempo ajustado corresponde al retardo desde el cierre del circuito del motor hasta el inicio del movimiento provocado por este.</p>

¹El parámetro es visible si "Medición del tiempo de funcionamiento" tiene el valor "Off"

²El parámetro es visible si "Medición del tiempo de funcionamiento" tiene el valor "Off"


³El parámetro es visible si "Medición del tiempo de funcionamiento" tiene el valor "Off"

Marcha de inercia del motor Arriba	00:01 ... 10:00 [mm:ss]	El tiempo ajustado compensa la marcha en inercia del motor en el sentido de subida tras la apertura del circuito de corriente del motor.
Marcha de inercia del motor Abajo	00:01 ... 10:00 [mm:ss]	El tiempo ajustado compensa la marcha en inercia del motor en el sentido de bajada tras la apertura del circuito de corriente del motor.
Conexión del motor	<ul style="list-style-type: none"> No cambiar 	<p>Cambio de la asignación de bornes en caso de cableado incorrecto en la salida de motor: (Para cambiar la asignación de bornes en la entrada, véase el ajuste "Asignación de teclas" en Control mediante entrada de contacto)</p> <p>El desplazamiento hasta la posición final superior se produce a través de la conexión \triangle (Arriba). El desplazamiento hasta la posición final inferior se produce a través de la conexión ∇ (Abajo).</p>
	<ul style="list-style-type: none"> Intercambiar Abajo1/Abajo2 ¹ 	<p>El desplazamiento hasta el interruptor terminal central se produce a través de la conexión ∇ (Abajo2). El desplazamiento hasta la posición final inferior se produce a través de la conexión ∇ (Abajo1).</p>
	<ul style="list-style-type: none"> Intercambiar Arriba/Abajo 	<p>El desplazamiento hasta la posición final superior se produce a través de la conexión ∇ (Abajo). El desplazamiento hasta la posición final inferior se produce a través de la conexión \triangle (Arriba).</p> <p><i>Nota:</i> La selección "Intercambiar Arriba/Abajo" también modifica la asignación del sentido de la marcha para los pulsadores de prueba, así como para los parámetros "Tiempo de funcionamiento Arriba", "Tiempo de funcionamiento Abajo", "Marcha de inercia del motor Arriba" y "Marcha de inercia del motor Abajo".</p>

¹La selección es visible si "Tipo de motor" tiene el valor "3 interruptores terminales"

Posiciones de sombreado

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
La posición de sombreado corresponde a	<ul style="list-style-type: none"> Posición P1 (protección de la privacidad) Posición P2 (sombreado bajo) Posición P3 (sombreado alto) Posición P4 (vista libre) 	La Posición de sombreado P1...P4 seleccionada con su ajuste de tiempo se adopta como posición de sombreado.
Posición P1 (protección de la privacidad) Posición P2 (sombreado bajo)	<ul style="list-style-type: none"> Tiempo de Abajo1 0... 10 min 	Especifica el Posiciones de sombreado P1...P4 . Tiempo de Abajo1: Como posición de referencia se utiliza la posición de lamas descendente. Este valor provoca la apertura a la hora establecida.

Posición P3 (sombreado alto) Posición P4 (vista libre)	<ul style="list-style-type: none"> ■ Tiempo de Abajo2 0 ... 10 min 	Tiempo de Abajo2: Como posición de referencia se utiliza la posición de lamas cerrada. Este valor provoca la apertura a la hora establecida. Nota: Si es necesario, utilice la Guía de calibración  .
Factor de corrección	0... 200 %	Provoca el ajuste de un ángulo de lama determinado y el Posiciones de sombreado P1...P4 para los productos de lamas: Con 0 %... 99 %, se produce una apertura reducida; con 101...200 %, la apertura de las lamas aumenta. Un factor de corrección recibido del central de protección solar (en Objeto Griesser) se multiplica por el factor del canal de motor definido aquí.

Comportamiento inicial

Nombre de parámetro	Selección	Descripción	
Corte de tensión de bus:	<ul style="list-style-type: none"> ■ No activo ■ Ningún comando de movimiento ■ Arriba ■ Abajo ■ Posición de sombreado ■ Altura de cuerpo de persiana ■ Ángulo de lamas ■ Posición (altura/ángulo) ■ Posición (P1-P4) 	Ajuste "No activo": El actuador no reacciona al corte de la tensión de bus Otros ajustes: Si se produce un corte de la tensión de bus se ejecuta la posición seleccionada y se bloquea el control. Sin embargo, es posible el control a través de los pulsadores de prueba del actuador. El comando solo se ejecuta si la tensión de bus está interrumpida durante más de 10 minutos. Se hace para evitar que las interrupciones de breve duración afecten a toda la instalación.	
Altura ¹	0... 100 %	0 %	Cuerpo de persiana totalmente replegado
		100 %	Cuerpo de persiana totalmente extendido
Ángulo ²	0... 100 %	0 %	Lamas abiertas al máximo
		100 %	Lamas cerradas
Posición (P1-P4) ³	<ul style="list-style-type: none"> ■ Posición P1 (protección de la privacidad) ■ Posición P2 (sombreado bajo) ■ Posición P3 (sombreado alto) ■ Posición P4 (vista libre) 		

¹El parámetro es visible si se selecciona el comando de movimiento "Altura de cuerpo de persiana" o "Posición (altura/ángulo)".

²El parámetro es visible si se selecciona el comando de movimiento "Ángulo de lamas" o "Posición (altura/ángulo)".

³El parámetro es visible si se selecciona el comando de movimiento "[Posición \(P1-P4\)](#)".

Retorno de la tensión de bus	véase Corte de tensión de bus:	Con el retorno de la tensión de bus, se ejecuta a la posición seleccionada y se desbloquea el control. El comando solo se ejecuta si se ha ejecutado el Comportamiento en caso de retorno de la tensión de bus .
Retorno de la tensión de red	véase Corte de tensión de bus:	Con el retorno de la red, se ejecuta la posición seleccionada y se libera el control
Reiniciar ¹	véase Corte de tensión de bus:	Tras el reinicio, se ejecuta la posición seleccionada y se libera el control.

Teleindicaciones

La exactitud de la teleindicación depende de los ajustes de los parámetros **Tiempo de funcionamiento** y **Tiempo de giro de las lamas**, así como de la estrategia de movimiento elegida y puede variar.

Posición de teleindicación

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Posición de teleindicación	<ul style="list-style-type: none"> ▪ suprimible ▪ siempre activo 	<p>Con la selección Posición de teleindicación = suprimible, se muestra el objeto de comunicación Activar posición de teleindicación Mn para el canal n del motor correspondiente.</p> <p>Con este objeto, todas las señales de teleindicación relativas a la posición (es decir, altura, ángulo, posición final arriba/abajo, zona de sombreado, posición desconocida) del actuador de persianas para este canal de motor pueden activarse o desactivarse según se requiera. El resto de teleindicaciones, como las funciones de bloqueo, están siempre activas.</p> <p>Al activar la teleindicación, ocurre lo siguiente:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Se envía siempre al bus 1 byte de teleindicaciones de altura / ángulo (independientemente de si el valor ha cambiado o no). - No se envían teleindicaciones de 1 bit - Se envían al bus las teleindicaciones de BMS de 4 bytes (si el criterio de envío está definido como "en caso de cambio").
Enviar posición	<ul style="list-style-type: none"> ▪ No (apagado) 	Se ocultan los objetos de comunicación para la teleindicación de Altura y Ángulo .
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Solo leer 	Se muestran los objetos de comunicación para la teleindicación de Altura y Ángulo . Los valores actuales pueden leerse mediante una solicitud de lectura.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Al alcanzar el objetivo 	Se muestran los objetos de comunicación para la teleindicación de Altura y Ángulo . El actuador de persianas envía la posición actual (altura y ángulo) cada vez que se llega a la posición predeterminada.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ En caso de cambio de 	Se muestran los objetos de comunicación para la

¹Reinicio del dispositivo debido a una descarga del ETS.

	posición	<p>teleindicación de Altura y Ángulo. Se muestra el parámetro Enviar en caso de cambio de.</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ No (apagado): Se ocultan los objetos de comunicación para la teleindicación de Altura y Ángulo. ▪ Solo leer: Se muestran los objetos de comunicación para la teleindicación de Altura y Ángulo. Los valores actuales pueden leerse mediante una solicitud de lectura. ▪ Al alcanzar el objetivo: Se muestran los objetos de comunicación para la teleindicación de Altura y Ángulo. El actuador de persianas envía la posición actual (altura y ángulo) cada vez que se llega a la posición predeterminada. ▪ En caso de cambio de posición: Se muestran los objetos de comunicación para la teleindicación de Altura y Ángulo. Se muestra el parámetro Enviar en caso de cambio de. <p><i>Nota acerca de la teleindicación de la posición de altura:</i> para una teleindicación válida de la posición de altura, deben cumplirse los siguientes criterios:</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ Con la detección de posición final activada: El producto de fachada debe estar calibrado (recorrido completo de abajo a arriba sin interrupción del recorrido, así como sin restricción de control). ▪ Estando desconectada la detección de posición final: Tiene que haberse hecho al menos un desplazamiento a la posición final superior o inferior. <p><i>Nota acerca de la teleindicación de la posición de ángulo:</i> para obtener una posición angular válida, tiene que haberse hecho una vez el movimiento del ángulo de lamas a una posición final (completamente cerrado o completamente abierto).</p>
Enviar en caso de cambio de ¹		<p>Los objetos de comunicación para la teleindicación de Altura y Ángulo envían el valor 0 y 255, así como cada uno de los niveles intermedios establecidos, cuando la altura y el ángulo alcanzan o superan uno de estos valores de posición. Con ello se obtiene el siguiente número de teleindicaciones dependiendo del ajuste:</p> <p><i>Indicación:</i> Los valores en % se refieren a la altura de cuerpo de</p>

¹La selección "Enviar en caso de cambio de...%" se muestra con el ajuste "Enviar posición" = "Al cambiar de posición".

	<ul style="list-style-type: none"> ▪ 10 % 	<p>persiana completa desde Arriba hasta Abajo, o al giro completo de la lama desde Totalmente cerrada hasta Totalmente abierta.</p> <p>El objeto de comunicación Activar teleindicación controla las teleindicaciones Altura y Ángulo de lamas.</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ 10 %: 11 teleindicaciones (abajo, 9 posiciones intermedias, arriba) ▪ 20 %: 6 teleindicaciones (abajo, 4 posiciones intermedias, arriba) ▪ 25 %: 5 teleindicaciones (abajo, 3/4, centro, 1/4, arriba) ▪ 50 %: 3 teleindicaciones (abajo, centro, arriba)
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ 20 % 	11 teleindicaciones (abajo, 9 posiciones intermedias, arriba)
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ 25 % 	6 teleindicaciones (abajo, 4 posiciones intermedias, arriba)
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ 50 % 	5 teleindicaciones (abajo, 3/4, centro, 1/4, arriba)
		3 teleindicaciones (abajo, centro, arriba)
Posición final arriba	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Desactivado ▪ 1 bit ▪ RGB de 3 bytes ▪ 3 bytes RGB + 1 bit Selector de color Valor RGB	<p>Ajuste que determina si se produce teleindicación y de qué modo:</p> <ul style="list-style-type: none"> - No mostrar OC - Mostrar solo OC de 1 bit - Mostrar solo OC RGB - Mostrar ambos OC <p>Se muestra el campo de color y el valor RGB de 8 bits para cada uno de los colores (rojo, verde y azul) mediante el selector de color de la información sobre herramientas</p>
Posición final abajo	ídem	
Área de sombreado	ídem	
Posición objetivo alcanzada	ídem	
Posición desconocida	ídem	
Color en inactivo ¹	Selector de color Valor RGB	<p>Si no hay ningún estado activo, se envía el valor de color "Inactivo".</p> <p>Se muestra el campo de color y el valor RGB de 8 bits para cada uno de los colores (rojo, verde y azul) mediante el selector de color, o se puede editar manualmente.</p>

Teleindicaciones de disponibilidad

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Corte de corriente de motor	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Desactivado 	<p>Ajuste que determina si se produce teleindicación y de qué modo:</p> <ul style="list-style-type: none"> - No mostrar OC

	<ul style="list-style-type: none"> ■ 1 bit ■ RGB de 3 bytes ■ 3 bytes RGB + 1 bit Selector de color Valor RGB	<ul style="list-style-type: none"> - Mostrar solo OC de 1 bit - Mostrar solo OC RGB - Mostrar ambos OC Se muestra el campo de color y el valor RGB de 8 bits para cada uno de los colores (rojo, verde y azul) mediante el selector de color de la información sobre herramientas
	ídem	
Bloqueo automático	ídem	Véase "Lista de compatibilidad de actuadores de persianas" auf Seite 141
Bloqueo de control	ídem	
Bloqueo de seguridad	ídem	
Restricción	ídem	
Altura restringida	ídem	
Ángulo restringido	ídem	
Color en inactivo ²	Selector de color Valor RGB	Si no hay ningún estado activo, se envía el valor de color "Inactivo". Se muestra el campo de color y el valor RGB de 8 bits para cada uno de los colores (rojo, verde y azul) mediante el selector de color, o se puede editar manualmente.

Datos operativos de teleindicación

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Tiempo de funcionamiento del motor	<ul style="list-style-type: none"> ■ Desactivado 	Se muestra el objeto de comunicación Tiempo de funcionamiento del motor . Suma de los periodos de tiempo durante los cuales el motor estuvo en marcha. Este contador se puede poner a cero.
Valor límite ³ Reenviar	<ul style="list-style-type: none"> ■ solo leer ■ si se supera el valor límite 	
	[1... 100.000]	
		Si se supera el valor límite, se puede volver a enviar el valor. Con el reenvío, el objeto se reenvía con un cambio de 2 % por encima del contenido del valor (a partir del valor límite).
Tiempo de funcionamiento de cuerpo de persiana	ídem	Se muestra el objeto de comunicación Tiempo de funcionamiento de cuerpo de persiana . Suma de los periodos de tiempo durante los cuales el cuerpo de persiana estuvo en estado extendido (y expuesto a la intemperie). Este contador se puede poner a cero.
Sobrecorriente de motor	ídem	Se muestra el objeto de comunicación Sobrecorriente de motor . Número de paradas del canal debidas a un flujo de corriente no permitido (> 5 A) en el canal de motor.
Ciclos de conmutación de motor	ídem	Se muestra el objeto de comunicación Ciclos de conmutación de motor .

		Número de ciclos de conmutación del motor controlado sometido a carga (solo si la detección de corriente está activada; de lo contrario, se cuenta el número de ciclos de conmutación del relé). Este contador se puede poner a cero.
--	--	---

Teleindicación de BMS

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Enviar objeto de BMS	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Off 	Se oculta el objeto de comunicación Teleindicación de todos los comandos .
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ On (solo leer) 	El actuador no envía nunca datos activamente, sino que el sistema de gestión tiene que preguntar.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ En caso de cambio por perturbación 	Si corresponde, el actuador envía los mensajes de estado Comprobar línea de alimentación y motor o Dispositivo defectuoso .
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ En caso de cambios 	El actuador envía mensajes de estado cada vez que se cambia el estado o cuando se alcanza la posición objetivo. Si se selecciona para el parámetro Enviar posición la entrada suprimible, siempre se envían los cambios de perturbación y la retroalimentación de posición dependiendo del valor en el objeto de comunicación (1=enviar, 0=no enviar).
Codificación del BMS	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Griesser 	La codificación del Objeto de salida de BMS corresponde a ... la definición de Griesser utilizada en los productos MSX y MGX a partir de 2005.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ KNX 	... la especificación KNX según DPT 241.800, que se define a partir de 2015.

Objetos de comunicación de Teleindicaciones

Abreviaturas utilizadas:

OC Objeto de comunicación

Tipo Tipo de datos (longitud de bits del OC)

C R W T [Objekt-Flags](#) preajustado

U (C - W - -) significa, por ejemplo: C y W están activados, pero R, T y U no

DPT "Tipo de punto de datos" según el estándar KNX

(Mn) Canal de motor n.º n

...(En) Entrada de contacto n.º o entrada de grupo

(EGx) Entrada de contacto o entrada de grupo, borne de conexión Arriba, Abajo o Abajo1

Función	Nombre	Descripción	Tipo (DPT)
---------	--------	-------------	------------

Altura 0...255	Protección solar (Mn), teleindicación de altura	Teleindicación de la altura de cuerpo de persiana del canal de motor n	1 byte (5.001) (C R - T -)
Ángulo 0...255	Protección solar (Mn), teleindicación de ángulo	Teleindicación del ángulo de las lamas para el canal de motor n Se emite el ángulo efectivo de las lamas. El ángulo de lamas devuelto puede desviarse de la posición nominal si, por ejemplo, existe una restricción o un factor de corrección.	1 byte (5.001) (C R - T -)
On / Off	Protección solar (Mn), teleindicaciones de activación de posición	Este objeto permite desbloquear (valor del objeto=On) o suprimir (valor del objeto=Off) todas las señales de teleindicación de posición configuradas (altura, ángulo, posiciones finales, zona de sombreado, objetivo alcanzado) del canal de motor n.	1 bit (1.001) (C - W - -)
Objeto RGB intermitente	Protección solar (Mn), teleindicación de RGB intermitente	Información adicional del estado del color RGB.	1 bit (1.002) (C R - T -)
Objeto de BMS	Protección solar (Mn), teleindicación de todos los comandos	Teleindicación al sistema BMS a través de un único objeto de 4 bytes. La teleindicación contiene la posición actual (Altura/Ángulo) así como la información de estado.	4 bytes (12.000 o 241.800) (C R - T -)
Tiempo de funcionamiento del motor	Protección solar (Mn), datos de funcionamiento	Suma de los periodos de tiempo durante los cuales el motor estuvo en marcha. Este contador se puede poner a cero.	4 bytes (13.100) (C R - T -)
Tiempo de funcionamiento de cuerpo de persiana	Protección solar (Mn), datos de funcionamiento	Suma de los periodos de tiempo durante los cuales el cuerpo de persiana estuvo en estado extendido (y expuesto a la intemperie). Este contador se puede poner a cero.	4 bytes (13.100) (C R - T -)
Sobrecorriente de motor	Protección solar (Mn), datos de funcionamiento	Número de paradas del canal debidas a un flujo de corriente no permitido (> 5 A) en el canal de motor.	4 bytes (12.001) (C R - T -)
Ciclos de conmutación de motor	Protección solar (Mn), datos de funcionamiento	Número de ciclos de conmutación del motor controlado sometido a carga (solo si la detección de corriente está activada; de lo contrario, se cuenta el número de ciclos de conmutación del relé). Este contador se puede poner a cero.	4 bytes (12.001) (C R - T -)
Código ⁴	Protección solar (Mn), restablecer datos de motor	Provoca la puesta a cero de los contadores "Ciclos de conmutación de motor" y "Tiempo de funcionamiento del motor", por lo que	1 byte (5.004) (C - W - -)

		<p>debe efectuarse después de cambiar el motor. La activación del proceso de reinicio debe confirmarse de nuevo tras el mensaje de advertencia "¡El restablecimiento de los contadores no se puede deshacer!".</p> <p>El restablecimiento se realiza recibiendo primero el valor 127 y después el valor 222 en un intervalo máximo de 10 minutos.</p>	
Código ⁵	Protección solar (Mn), restablecer datos de cuerpo de persiana	<p>Provoca la puesta a cero del contador "Tiempo de funcionamiento de cuerpo de persiana", por lo que debe efectuarse después de cambiar el cuerpo de persiana. La activación del proceso de reinicio debe confirmarse de nuevo tras el mensaje de advertencia "¡El restablecimiento de los contadores no se puede deshacer!".</p> <p>El restablecimiento se realiza recibiendo primero el valor 127 y después el valor 222 en un intervalo máximo de 10 minutos.</p>	<p>1 byte (5.004) (C - W - -)</p>

Función	Nombre	Descripción	Tipo (DPT)
Sí / No		con el ajuste "1 bit" o "3 bytes RGB + 1 bit"	<p>1 bit (1.002) (C R - T -)</p>
Objeto RGB		con el ajuste "RGB de 3 bytes" o "3 bytes RGB + 1 bit"	<p>3 bytes (232.600) (C R - T -)</p>
	Protección solar (Mn), teleindicación: Posición final arriba	Teleindicación de si el cuerpo de persiana está en la posición final superior.	
	Protección solar (Mn), teleindicación: Posición final abajo	Teleindicación de si el cuerpo de persiana está en la posición final inferior.	
	Protección solar (Mn), teleindicación: Área de sombreado	Teleindicación de si la altura de cuerpo de persiana está dentro del intervalo de posición de sombreado.	
	Protección solar (Mn), teleindicación: Posición objetivo alcanzada	Teleindicación de si el actuador ha alcanzado la posición objetivo especificada.	
	Protección solar (Mn), teleindicación: Posición desconocida	Teleindicación de si el actuador conoce la altura de cuerpo de persiana (valor del objeto=No) o no	

		(valor del objeto=Sí). La posición se desconoce, por ejemplo, después de una descarga del ETS o tras un corte de la red eléctrica hasta la siguiente marcha de referencia.
	Protección solar (Mn), teleindicación: Corte de corriente de motor	El actuador envía el valor de objeto "Sí" si detecta una interrupción inesperada del circuito del motor. Se desconoce la causa exacta. Los posibles casos a examinar son: Motor no conectado, interruptor terminal defectuoso o interruptor térmico disparado.
	Protección solar (Mn), teleindicación: Bloqueo automático	Teleindicación de si el Bloqueo automático está activo. Si una tesela que ejecuta una función automática está bloqueada, aparece la información "Bloqueo automático".
	Protección solar (Mn), teleindicación: Bloqueo de control	Teleindicación de si el Bloqueo de control está activo. Si una tesela de control está bloqueada, aparece la información "Bloqueo automático".
	Protección solar (Mn), teleindicación: Bloqueo de seguridad	Teleindicación de si el bloqueo de seguridad está activo. Si una tesela de seguridad bloquea otras teselas, aparece la información "Bloqueo de seguridad".
	Protección solar (Mn), teleindicación: Restricción	Teleindicación de si hay alguna restricción activa en la pila. La teleindicación también se da si existe un bloqueo superpuesto activo.
	Protección solar (Mn), teleindicación: Altura restringida	Teleindicación de si una restricción impide ejecutar la altura de cuerpo de persiana objetivo. La teleindicación cambia automáticamente a "0" después de 10 segundos porque la persiana se detuvo en el límite de restricción.
	Protección solar (Mn), teleindicación: Ángulo restringido	Teleindicación de si una restricción impide ejecutar el ángulo de lamas objetivo. La teleindicación cambia automáticamente a "0" después de 10 segundos porque la persiana se detuvo en el límite de restricción.

¹Visible si se ha seleccionado en un estado "RGB de 3 bytes"

²Visible si se ha seleccionado en un estado "RGB de 3 bytes"

³Visible si se ha seleccionado "si se supera el valor límite"

4

Visible si se ha seleccionado "Tiempo de funcionamiento del motor" o "Ciclos de conmutación de motor".

⁵Visible si se ha seleccionado "Tiempo de funcionamiento de cuerpo de persiana"

Diagnóstico Protección solar

Si se selecciona la tesela "Protección solar" en la vista Diagnóstico, es posible leer y visualizar los estados de control y los eventos de los canales de motor.

Las indicaciones de la sección **Estados actuales** se actualizan continuamente; en la sección **Datos de funcionamiento**, la actualización tiene lugar cuando se pulsa el botón Cargar datos de funcionamiento.

Estados actuales y Datos de funcionamiento

Campo	Contenido	Descripción
Ciclo de diagnóstico Campo de entrada	hh:mm:ss	Lectura continua en segundo plano (una vez inicial, luego en función del ciclo o la pulsación de tecla seleccionados)
Diagnóstico		
Número de canal	N.º	
Estados actuales		
Hora	Fecha / hora	
Posición (real)		
Altura de cuerpo de persiana	0...255 (0...100 %)	
Ángulo de lamas	0...255 (0...100 %)	
Área de sombreado	Sí / No	
Posición objetivo alcanzada	Sí / No/ Desconocido	Si no hay datos disponibles, aparece "desconocido".
Posición objetivo (nominal)		
Altura de cuerpo de persiana	0...255 (0...100 %)	
Ángulo de lamas	0...255 (0...100 %)	Se emite el ángulo efectivo de las lamas. El ángulo de lamas devuelto puede desviarse de la posición nominal si, por ejemplo, existe una restricción o un factor de corrección.
Disparador	Descripción N.º de tesela	
Fecha / hora	Fecha / hora	
Restricción activa	Sí / No	
Restricción de tesela	N.º / nombre N.º / nombre ... (otros)	
Factor de corrección ¹		El factor de corrección provoca el ajuste de un ángulo de lama especificado y de las posiciones de sombreado P1...P4
Total	50 % *25 %... 150 % *225 %	El total se compone del factor de corrección de la unidad central y del factor de corrección del canal

Central	25 ... 225 %	de motor. El factor de corrección "Central" se recibe a través del objeto Griesser.
Canal de motor	0... 200 %	El factor de corrección "Canal de motor" puede configurarse de forma específica para cada canal en el actuador de persianas .
Tiempos de funcionamiento		
Arriba – Abajo2 s / desconocido	
Abajo 2 – Arriba s / desconocido	
Abajo1 – Abajo2 ² s / desconocido	
Conexión del motor ¹ .	comprobar / ok	Fecha / hora
Peligro 	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Contacto de relé soldado ▪ Sobrecorriente 	<p>Contacto de relé soldado, es decir, hay corriente en un contacto de relé, aunque el relé esté abierto. En este caso, se debe sustituir el dispositivo.</p> <p>Sobrecorriente, es decir, fluye una corriente superior a 5 A (la corriente admisible es de 2,5 A); el actuador puede haber sufrido daños.</p>
Perturbación 	<ul style="list-style-type: none"> ▪ No hay ningún motor disponible ▪ Protección térmica ▪ Rotura de línea 	<p>No hay ningún motor disponible: No hay ningún motor conectado o el conductor de neutro está interrumpido.</p> <p>Protección térmica, es decir, el accionamiento a motor está sobrecalentado y no se puede accionar. El tiempo de enfriamiento varía en función de la temperatura ambiente.</p> <p>Rotura de línea, es decir, una de las líneas de control (Arriba/Abajo2/Abajo1) está interrumpida; el recorrido de otra línea del motor está funcionando.</p>
Indicaciones de uso 	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Cambio del tiempo de funcionamiento - Cambio del producto de fachada ▪ Limitador de par 	<p>Cambio del tiempo de funcionamiento - Cambio del producto de fachada: Un cambio de producto es una posible causa de un cambio del tiempo de funcionamiento.</p> <p>Limitador de par: El motor electrónico ha detectado un obstáculo y el accionamiento se ha anulado desde el motor.</p>
Avería	Causa (Fecha / hora)	Las posibles causas son: <ul style="list-style-type: none"> ▪ Corte de tensión de bus:

¹Un fallo pendiente en el canal se señala con una tesela de producto roja en la pila

		<ul style="list-style-type: none"> ■ Corte de tensión de red Si no hay datos disponibles, aparece "Desconocido".
Reinicio del dispositivo	Causa (Fecha / hora)	Las posibles causas del reinicio del dispositivo son: <ul style="list-style-type: none"> ■ Reinicio previsto ■ Corte de tensión de red Si no hay datos disponibles, aparece "Desconocido".
Datos de funcionamiento		
Cargar datos de funcionamiento		Provoca la actualización de las indicaciones de esta sección
Hora	Fecha / hora	
Tiempo de funcionamiento del dispositivo	Duración	Suma de los periodos de tiempo durante los cuales el actuador estuvo en funcionamiento.
Sobrecorriente		
Última sobrecorriente	Fecha / hora	Tiempo de aparición Detección de sobreintensidad (o contacto de relé soldado). Los contactos de relé pueden haber sufrido daños por sobrecorriente. El funcionamiento correcto (por ejemplo, las funciones de seguridad) ya no está garantizado; el canal de motor ya no puede utilizarse.
Número de sobrecorrientes	Número	Número de paradas del canal debidas a un flujo de corriente no permitido (> 5 A) en el canal de motor.
Motor		
Ciclos de conmutación de motor	Número	Número de ciclos de conmutación del motor controlado sometido a carga (solo si la detección de corriente está activada; de lo contrario, se cuenta el número de ciclos de conmutación del relé). Este contador se puede poner a cero.
Valor límite superado en ³	Fecha / hora	Si se ha fijado un valor límite y se ha superado, se muestra la hora a la que se superó.
Tiempo de funcionamiento del motor	Duración	Suma de los periodos de tiempo durante los cuales el motor estuvo en marcha. Este contador se puede poner a cero.
Valor límite superado en ⁴	Fecha / hora	Si se ha fijado un valor límite y se ha superado, se muestra la hora a la que se superó.
Contador de motor puesto a cero	Número	Número de puestas a cero de los contadores "Ciclos de conmutación"

Poner a cero contador de motor		de motor" y "Tiempo de funcionamiento del motor"
		Provoca la puesta a cero de los contadores "Ciclos de conmutación de motor" y "Tiempo de funcionamiento del motor", por lo que debe efectuarse después de cambiar el motor. La activación del proceso de reinicio debe confirmarse de nuevo tras el mensaje de advertencia "¡El restablecimiento de los contadores no se puede deshacer!".
Último reinicio el ⁵	Fecha / hora	Los datos de diagnóstico se restablecieron por última vez en la fecha indicada. Si la línea no es visible, nunca se ha producido un reinicio
Producto de fachada		
Tiempo de funcionamiento de cuerpo de persiana	Duración	Suma de los periodos de tiempo durante los cuales el cuerpo de persiana estuvo en estado extendido (y expuesto a la intemperie). Este contador se puede poner a cero.
Valor límite superado en ⁶	Fecha / hora	Si se ha fijado un valor límite y se ha superado, se muestra la hora a la que se superó.
Contador de cuerpo de persiana puesto a cero	Número	Número de reinicios del contador "Tiempo de funcionamiento de cuerpo de persiana"
Poner a cero contador de cuerpo de persiana		Provoca la puesta a cero del contador "Tiempo de funcionamiento de cuerpo de persiana", por lo que debe efectuarse después de cambiar el cuerpo de persiana. La activación del proceso de reinicio debe confirmarse de nuevo tras el mensaje de advertencia "¡El restablecimiento de los contadores no se puede deshacer!".
Último reinicio el ⁷	Fecha / hora	Los datos de diagnóstico se restablecieron por última vez en la fecha indicada. Si la línea no es visible, nunca se ha producido un reinicio

Últimos eventos (firmware de actuador hasta la versión 1.5)

#	Date / Time	Tile No.Designation	Target positionHeight / Angle	Lock-out
16	30.08.2021 / 16:36:13	Griesser object - Safety command #12		No limitation
15	30.08.2021 / 16:35:30	Griesser object - Safety command #12		No limitation
14	30.08.2021 / 16:29:44	Bedienung Bus #11	216 / 0 85 / 0 %	
13	30.08.2021 / 16:29:44	Bedienung Bus #11		Locks out
12	30.08.2021 / 16:29:39	Bedienung Bus #11	Up position	

Se almacenan los 10 últimos eventos de cada canal, que pueden leerse a través de la DCA. Si el diagnóstico permanece abierto con una conexión de bus activa, las entradas se añaden continuamente a la lista, lo que permite listas de eventos más largas (registros).

¹Solo visible con productos de lamas

²Solo visible con los motores con 3 interruptores terminales

³Solo visible si se ha superado el valor límite

⁴Solo visible si se ha superado el valor límite

⁵Solo visible si se ha puesto a cero el contador del motor

⁶Solo visible si se ha superado el valor límite

⁷Solo visible si se ha puesto a cero el contador del cuerpo de persiana

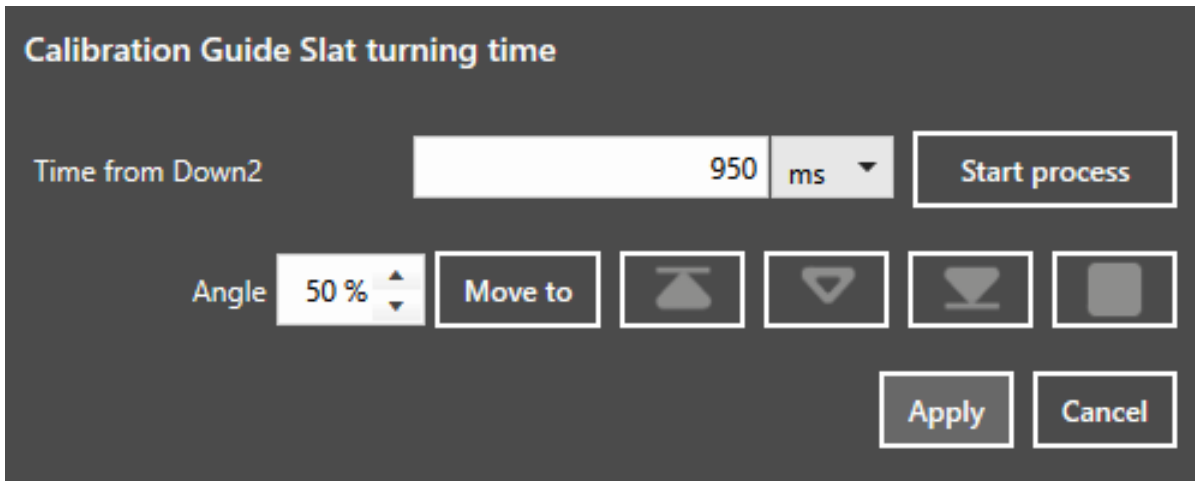
Guía de calibración

Los procedimientos descritos a continuación para calibrar valores característicos específicos del producto de fachada solo pueden llevarse a cabo si el ETS está conectado al bus y al actuador. Para ello, es necesario cargar al menos la dirección física del actuador.

Con la Guía de calibración, es posible comprobar directamente el valor ajustado y, en caso necesario, modificarlo hasta que la posición se ejecute correctamente.


Tiempo de giro de las lamas

El valor característico "**Tiempo de giro de las lamas**" define el intervalo máximo de giro de las lamas. Va desde las lamas completamente cerradas hasta la apertura máxima de las lamas (normalmente, cerca de 90° hasta que las lamas se alinean horizontalmente; ciertos cuerpos de ventana también pueden cerrarse algo más en sentido contrario).



Proceso:

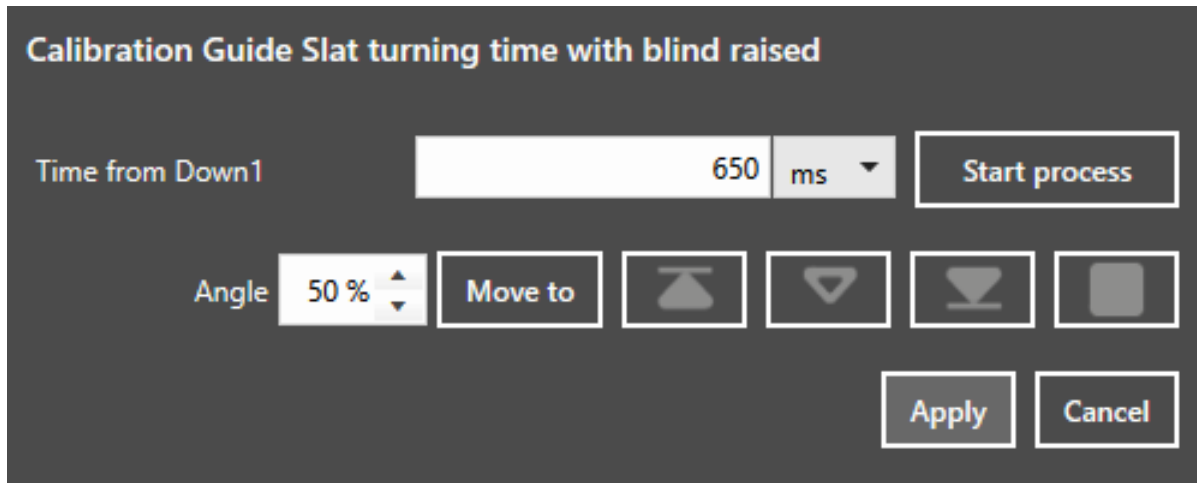
- Introduzca "Tiempo de Abajo2"
- Pulse el botón "Iniciar procedimiento"
- El cuerpo de persiana se desplaza a la posición final inferior y gira la lama el tiempo especificado.
- Compruebe la posición ejecutada (apertura máxima de las lamas si el cuerpo de persiana está totalmente extendido) y repita desde el punto 1 si es necesario hasta que el tiempo sea correcto.
- Más controles según sea necesario con las especificaciones del ángulo de las lamas y los botones de comando de movimiento.

Campo de entrada, botón	Descripción
Tiempo de Abajo2	Tiempo de giro de las lamas desde la posición Abajo2 (posición final inferior: cuerpo de persiana totalmente extendido y lamas totalmente cerradas) hasta la posición de ascenso (cuerpo de persiana totalmente extendido y lamas totalmente abiertas).
Iniciar procedimiento	La apertura máxima de las lamas se ajusta ejecutando la posición final inferior y girando a continuación el tiempo especificado.
Ángulo de lamas Ejecutar	Compruebe la alineación de las lamas dentro del intervalo de giro establecido, especificando para ello un ángulo de lama de 0...100 %.
	Estos botones pueden utilizarse para ejecutar un movimiento hacia las posiciones finales o la posición de sombreado, o bien para detener un movimiento en curso. Arriba Sombreado Abajo PARADA
Adoptar	Cierre la ventana "Guía de calibración" y acepte el valor característico medido. Es necesario recargar el actuador para que el ajuste modificado sea efectivo.
Cancelar	Cierre la ventana "Guía de calibración" sin aceptar el valor característico medido.

Tiempo de giro de las lamas con cuerpo de persiana elevado




El valor característico "**Tiempo de giro de las lamas con cuerpo de persiana elevado**" define el intervalo de giro de las lamas desde la posición bajada hasta la apertura máxima.


Este valor característico solo es relevante para las persianas graduables descendentes abiertas: con este tipo de persiana, las lamas se inclinan en una posición baja predefinida mecánicamente cuando el cuerpo de persiana está extendido y solo comienzan a cerrarse completamente cuando el cuerpo de persiana está totalmente bajado. Por lo tanto, **si el cuerpo de persiana está levantado, el tiempo de giro de las lamas es menor que desde la posición final inferior.**



Proceso:

- Introduzca "Tiempo de Abajo1"
- Pulse el botón "Iniciar procedimiento"
- El cuerpo de persiana se desplaza a la posición Abajo 1 y gira la lama el tiempo especificado.
- Compruebe la posición ejecutada (apertura máxima de las lamas si el cuerpo de persiana está totalmente extendido) y repita desde el punto 1 si es necesario hasta que el tiempo sea correcto.
- Más controles según sea necesario con las especificaciones del ángulo de las lamas y los botones de comando de movimiento.

Campo de entrada, botón	Descripción
Tiempo de Abajo1	Tiempo de giro de las lamas desde la posición Abajo1 (cuerpo de persiana totalmente extendido y lamas en la posición de bajada) hasta la posición de ascenso (cuerpo de persiana totalmente extendido y lamas totalmente abiertas). El recorrido entre la posición Abajo1 y la posición final inferior puede estar definido por el interruptor terminal central de un motor de persiana con 3 interruptores terminales o por un valor característico en el control del motor.
Iniciar procedimiento	La apertura máxima de las lamas se ajusta ejecutando la posición Abajo1 y girando a continuación el tiempo especificado.
Ángulo de lamas	Compruebe la alineación de las lamas dentro del intervalo de giro establecido, especificando para ello un ángulo de lama de 0...100 %.
Ejecutar	Estos botones pueden utilizarse para ejecutar un movimiento hacia las posiciones finales o la posición de sombreado, o bien para detener un movimiento en curso.
	Arriba
	Sombreado
	Abajo

	PARADA
Adoptar	Cierre la ventana "Guía de calibración" y acepte el valor característico medido. Es necesario recargar el actuador para que el ajuste modificado sea efectivo.
Cancelar	Cierre la ventana "Guía de calibración" sin aceptar el valor característico medido.






Duración de basculamiento

El valor característico "**Duración de basculamiento**" indica la duración de un solo paso de basculación.



Proceso:

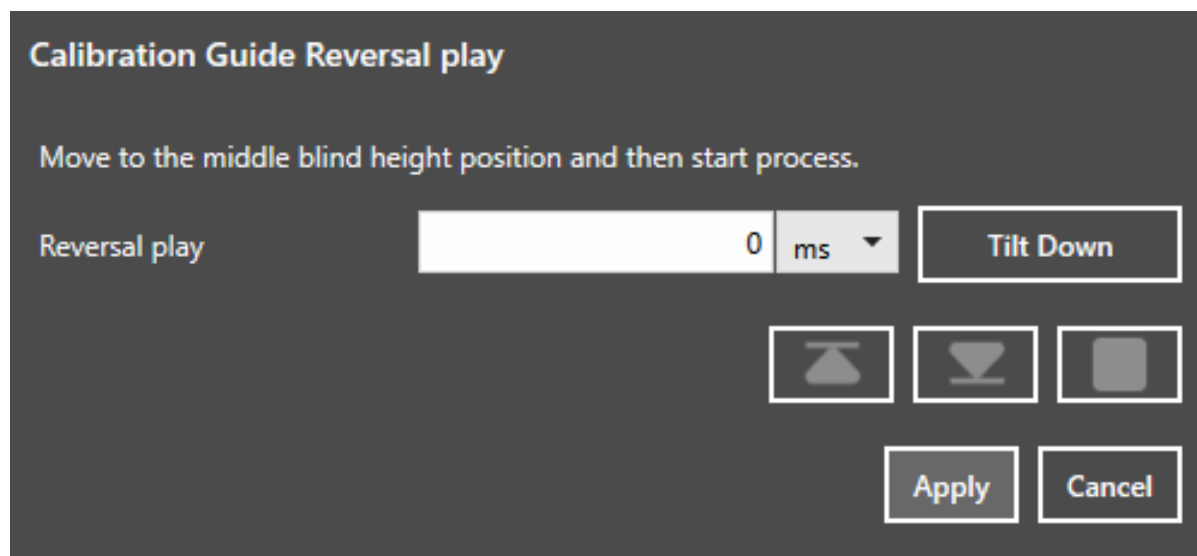
- Introduzca el tiempo previsto para la duración del basculamiento (el número de pasos de basculación para un giro completo de las lamas aparece automáticamente)
- Pulse el botón "Guardar" para escribir la hora en el actuador de persianas
- Los botones de basculamiento permiten verificar la duración de basculamiento ajustada.
- Memorice el tiempo establecido para el juego de giro mediante "Adoptar"

Campo de entrada, botón	Descripción
Duración de basculamiento	Tiempo para la compensación de un movimiento de desplazamiento dependiente del sentido de movimiento
Basculamiento	El cuerpo de persiana realiza un movimiento de basculamiento en el sentido correspondiente con el tiempo de "Juego de giro".
    	Estos botones pueden utilizarse para ejecutar un movimiento hacia las posiciones finales o la posición de sombreado, o bien para detener un movimiento en curso. Arriba Abajo Bascular Arriba Bascular Abajo PARADA

Adoptar	Cierre la ventana "Guía de calibración" y acepte el valor característico medido. Es necesario recargar el actuador para que el ajuste modificado sea efectivo.
Cancelar	Cierre la ventana "Guía de calibración" sin aceptar el valor característico medido.


Juego de giro

El valor característico "**Juego de giro**" compensa un movimiento no visible en la lama al cambiar de sentido.



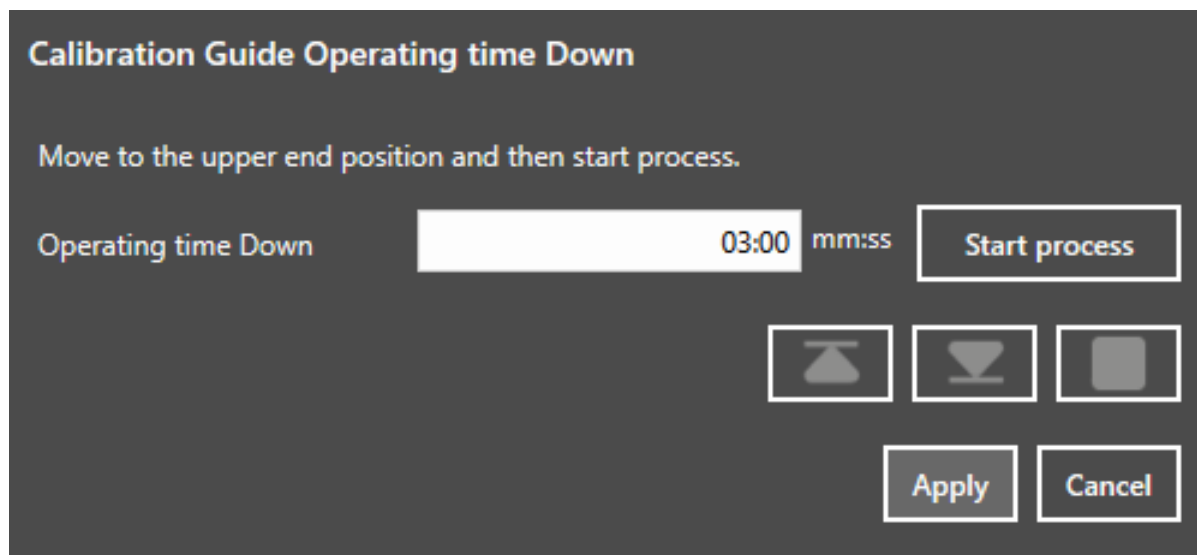
Proceso:

- Introducir el tiempo previsto para el juego de giro
- Pulse el botón "Basculamiento arriba". Pulse de nuevo para invertir el sentido de la marcha. El botón puede pulsarse varias veces seguidas.
- Si observa **un** movimiento en las lamas, se debe **reducir** el juego de giro.
Si no observa **ningún** movimiento, se debe **aumentar** el juego de giro.
- El juego de giro está ajustado correctamente cuando no hay movimiento en la lama.
- Memorice el tiempo establecido para el juego de giro mediante "Adoptar"

Campo de entrada, botón	Descripción
Juego de giro	Tiempo para la compensación de un movimiento de desplazamiento dependiente del sentido de movimiento
Basculamiento	El cuerpo de persiana realiza un movimiento de basculamiento en el sentido correspondiente con el tiempo de "Juego de giro".
	Estos botones pueden utilizarse para ejecutar un movimiento hacia las posiciones finales o la posición de sombreado, o bien para detener un movimiento en curso. Arriba Abajo PARADA
Adoptar	Cierre la ventana "Guía de calibración" y acepte el valor característico medido. Es necesario recargar el actuador para que el ajuste modificado sea efectivo.
Cancelar	Cierre la ventana "Guía de calibración" sin aceptar el valor característico medido.




Tiempo de funcionamiento

El valor característico "**Tiempo de funcionamiento**" define el movimiento de un cuerpo de persiana desde la posición final superior a la posición final inferior (y viceversa).



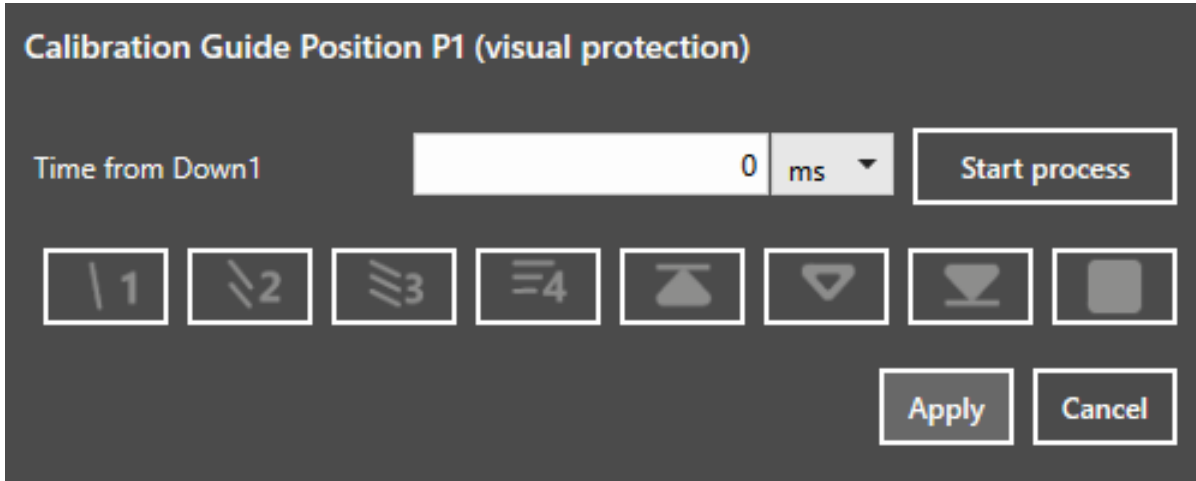
Proceso:

- Mueva la persiana con las teclas de control hasta la posición final superior (o a la posición final inferior para determinar el "Tiempo de funcionamiento Arriba")
- Pulse el botón "Iniciar procedimiento"
- El cuerpo de persiana se desplaza a la posición final inferior.
- Pulse el botón 'PARADA' al llegar a la posición final inferior
- Confirme el tiempo de funcionamiento medido pulsando "Adoptar" o repita el procedimiento.

Campo de entrada, botón	Descripción
Tiempo de funcionamiento	Tiempo de giro de las lamas desde la posición Abajo2 (posición final inferior: cuerpo de persiana totalmente extendido y lamas totalmente cerradas) hasta la posición de ascenso (cuerpo de persiana totalmente extendido y lamas totalmente abiertas).
Iniciar procedimiento	Tras el accionamiento, el cuerpo de persiana se desplaza a la posición final correspondiente. El tiempo de funcionamiento actual aparece de forma continua.
  	Estos botones pueden utilizarse para ejecutar un movimiento hacia las posiciones finales o la posición de sombreado, o bien para detener un movimiento en curso. Arriba Abajo PARADA
Adoptar	Cierre la ventana "Guía de calibración" y acepte el valor característico medido. Es necesario recargar el actuador para que el ajuste modificado sea efectivo.
Cancelar	Cierre la ventana "Guía de calibración" sin aceptar el valor característico medido.



Posiciones de sombreado P1...P4


Ajuste de [Posiciones de sombreado P1...P4](#) . Los cuatro Posiciones de sombreado tienen la misma Guía de calibración.



Proceso:

- Introduzca el tiempo de giro desde la posición de referencia (Abajo1 o Abajo2).
- Pulse el botón "Iniciar procedimiento"
- El cuerpo de persiana se desplaza a la posición de referencia y gira la lama el tiempo especificado.
- Compruebe la posición ejecutada y repita desde el punto 1 si es necesario hasta que el tiempo sea correcto.
- Otros controles según sea necesario con los botones de ejecución directa de [Posición de sombreado P1...P4](#) y los demás comandos de movimiento

Campo de entrada, botón	Descripción
Tiempo de Abajo1 o Tiempo de Abajo2	Tiempo de giro de las lamas desde la posición de referencia (Abajo1 o Abajo2)
Iniciar procedimiento	El Posición de sombreado se ajusta ejecutando la posición de referencia y luego girando por el tiempo especificado.
	Con estos botones, puede ejecutarse cualquiera de los cuatro Posiciones de sombreado: P1 P2 P3 P4
	Estos botones pueden utilizarse para ejecutar un movimiento hacia las posiciones finales o la posición de sombreado, o bien para detener un movimiento en curso. Arriba Sombreado

	Abajo PARADA
Adoptar	Cierre la ventana "Guía de calibración" y acepte el valor característico medido. Es necesario recargar el actuador para que el ajuste modificado sea efectivo.
Cancelar	Cierre la ventana "Guía de calibración" sin aceptar el valor característico medido.

Control

El grupo de teselas Control contiene:

Tesela (aplicación)	Descripción
Control	El disparo para el control tiene lugar a través de la entrada de contacto existente o a través del bus.
BMS	El disparo tiene lugar a través del objeto de entrada BMS .

Control de las persianas

Las fuentes de control configurables son:

- Entrada de contacto en el actuador
- Entrada de bus

Ajustes Control de las persianas

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Compartir objetos de comunicación	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí, compartidos en todo el dispositivo 	<p>Los objetos de comunicación se pueden crear individualmente para cada canal de motor o compartirse entre varios canales de motor de un mismo dispositivo.</p> <p>Los objetos de comunicación de esta tesela se comparten en todos los canales de motor para los que se haya configurado la misma función.</p>
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ No, individualmente para cada canal de motor 	Se crean objetos de comunicación separados explícitamente para cada canal de motor individual.

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Denominación	Texto libre	Designación de la tesela
Fuente de control	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Entrada de contacto 	Elección del control mediante... ... tecla conectada localmente al actuador
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Entrada de bus 	... Objetos de comunicación
Entrada desde Entrada desde ¹	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Entrada local Canal 1...3/6/9 	Canal del actuador utilizado para la entrada de control.

	<ul style="list-style-type: none"> ■ entrada de grupo ■ Entrada local 	<p>Canal del actuador utilizado para la entrada de control. El número de la entrada local se selecciona automáticamente del mismo modo que el número de canal. Ejemplo: La entrada de contacto 1 actúa sobre el canal de motor 1, la entrada de contacto 2 actúa sobre el canal de motor 2, etc.</p>
Función		
Aplicación	Control	<p>Si la tesela está bloqueada, la teleindicación aparece en el objeto de teleindicación de 1 bit "Bloqueo de control".</p> <p>El comando repetido se ejecuta de nuevo (re-disparo). Se ejecutan todos los comandos, incluso los idénticos en sucesión.</p>
Repetir el comando tras desactivarse el bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> ■ No 	<p>Si el bloqueo de la propia tesela ya no está activo, entonces...</p> <p>... no se ejecuta ningún comando. Para controles que no son ni locales ni centrales.</p>
	<ul style="list-style-type: none"> ■ Sí, antes del bloqueo 	<p>... se ejecuta el último comando antes de activar el bloqueo.</p> <p>Si se emite un comando durante un bloqueo activo, el comando se desecha. Tras la desactivación del bloqueo, las persianas se desplazan a la última posición alcanzada. Para controles locales en la sala, ya que los controles no deben repetirse durante un bloqueo activo.</p>
	<ul style="list-style-type: none"> ■ Sí, siempre 	<p>... el último comando ejecutado antes o durante un bloqueo activo.</p> <p>Si se emite una orden durante un bloqueo activo (es decir, la persiana no puede ejecutar la posición como consecuencia del bloqueo), el comando se guarda y se aplica cuando se desactive el bloqueo. Para comandos automáticos como sistema automático para sombreado, temporizador automático, mando centralizado, comandos de seguridad, etc.</p>
Bloqueo		<p>La función de bloqueo no afecta a la tesela en sí, sino a las teselas subordinadas.</p>
Activar bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> ■ Nunca 	No se activa ningún bloqueo.
	<ul style="list-style-type: none"> ■ En caso de control 	En caso de control (independientemente del comando), el bloqueo se activa.
Teselas subordinadas	<ul style="list-style-type: none"> ■ En caso de combinación de teclas² 	Si los botones arriba y abajo se pulsan brevemente (<400 ms) al mismo tiempo, se activa el bloqueo.
	<ul style="list-style-type: none"> ■ Bloquear todos 	<p>Al seleccionar "Activar bloqueo con..."</p> <p>Todas las teselas subordinadas se bloquean.</p>

Desactivar bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Nunca 	El bloqueo no se desactiva.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ En caso de control 	En caso de control (independientemente del comando), el bloqueo se desactiva.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ En caso de comando Arriba 	El bloqueo se desactiva con un comando de movimiento hasta la posición final superior .
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Tras retardo 	Una vez transcurrido el tiempo de retardo, el bloqueo se desactiva. Se muestra el parámetro para el ajuste de la hora.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ En caso de combinación de teclas ³ 	Si los botones ARRIBA y ABAJO se pulsan de forma prolongada (> 400 ms) al mismo tiempo, se desactiva el bloqueo.
Retardo ¹	1 s... 48 h	Retardo tras la activación del bloqueo hasta la desactivación automática
Teselas subordinadas	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Mantener bloqueos y restricciones 	Al desactivar el bloqueo, los bloqueos y restricciones de las teselas subordinadas permanecen sin cambios.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Desactivar bloqueos, mantener restricciones 	Cuando se desactiva el bloqueo, se desactivan los bloqueos de las teselas subordinadas, excepto las Teselas de seguridad , mientras que las restricciones de las teselas subordinadas permanecen sin cambios.

¹El parámetro es visible si se selecciona **Entrada de contacto** como fuente de control.

²El parámetro es visible si se selecciona **Entrada de contacto** como fuente de control.

³El parámetro es visible si se selecciona **Entrada de contacto** como fuente de control.

Control mediante entrada de contacto

Los siguientes parámetros son visibles si se ha seleccionado "Entrada de contacto" en el parámetro "Fuente de control".

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Entrada de contacto Asignación de teclas	<ul style="list-style-type: none"> ▪ No cambiar 	Cambio de la asignación de bornes en caso de cableado incorrecto en la entrada de contacto: (Para cambiar la asignación de terminales en la salida, consulte el ajuste "Conexión del motor" en Motor) El desplazamiento hasta la posición final superior se produce a través de la conexión \triangle (Arriba). El desplazamiento hasta la posición final inferior se produce a través de la conexión \blacktriangledown (Abajo).
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Intercambiar Arriba/Abajo 	El desplazamiento hasta la posición final superior

¹El parámetro es visible si se selecciona Desactivar bloqueo **Tras retardo**.

		se produce a través de la conexión ▼ (Abajo). El desplazamiento hasta la posición final inferior se produce a través de la conexión ▲ (Arriba).
Salida de LED LED de control	▪ -- (ninguna indicación)	
	▪ Interno (estado del canal)	Encendido = El control bloquea otras teselas (normalmente funciones automáticas) Intermitente = El control está bloqueado (desde teselas de nivel superior)
	▪ Externo (vía bus)	.

Control mediante entrada de bus

Los siguientes parámetros son visibles si se ha seleccionado **Bus** en el parámetro **Fuente de control**.

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Objetos de comunicación	▪ Solo objetos de 1 bit	Aparecen los objetos de comunicación Arriba/Abajo, Arriba/Sombreado y Paso/Parada.
	▪ Todos los objetos	Se muestran todos los objetos de comunicación.

Objetos de comunicación de control

Abreviaturas utilizadas:

OC Objeto de comunicación

Tipo Tipo de datos (longitud de bits del OC)

C R W T [Objekt-Flags](#) preajustado

U (C - W - -) significa, por ejemplo: C y W están activados, pero R, T y U no

DPT "Tipo de punto de datos" según el estándar KNX

(Mn) Canal de motor n.º n

...(En) Entrada de contacto n.º o entrada de grupo

(EGx) Entrada de contacto o entrada de grupo, borne de conexión Arriba, Abajo o Abajo1

Función	Nombre	Descripción	Tipo (DPT)
Arriba / Abajo	Control de las persianas (Mn), posición final	0 = Desplazamiento a la posición final superior 1 = Desplazamiento a la posición final inferior	1 bit (1.008) (C-W- -)
Arriba / Sombreado	Control de las persianas (Mn), sombreado	0 = Desplazamiento a la posición final superior 1 = Desplazamiento a la posición de sombreado	1 bit (ninguno) (C-W- -)
Paso / Parada	Control de las persianas (Mn), bascular	0 = Bascular hacia arriba o parada durante el movimiento	1 bit (1.007)

		1 = Bascular hacia abajo o parada durante el movimiento	(ninguno) ¹ (C-W- -)
Altura 0...255	Control de las persianas (Mn), altura	Ejecutar altura de cuerpo de persiana: 0 = Cuerpo de persiana totalmente recogido 255 = Cuerpo de persiana totalmente desplegado	1 byte (5.001) (C-W- -)
Ángulo 0...255	Control de las persianas (Mn), ángulo	Ejecutar ángulo de lamas: 0 = Lamas abiertas al máximo 255 = Lamas cerradas al máximo	1 byte (5.001) (C-W- -)
Posición (altura/ángulo)	Control de las persianas (Mn), posición	Ejecutar posición objetivo establecida por altura de cuerpo de persiana y ángulo de lamas	3 bytes (240.800) (C-W- -)

Transmitir el control a la salida de bus

El siguiente parámetro es visible si se ha seleccionado **Entrada de contacto** en el parámetro **Fuente de control**.

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Enviar control al bus	<ul style="list-style-type: none"> ▪ No 	El comando de la entrada (entrada de contacto o radio) se envía al bus.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí 	Los objetos de comunicación se configuran en función de los ajustes de los parámetros de la entrada de contacto . ² .

Objetos de comunicación de control

Abreviaturas utilizadas:

OC Objeto de comunicación

Tipo Tipo de datos (longitud de bits del OC)

C R W T [Objekt-Flags](#) preajustado

U (C - W - -) significa, por ejemplo: C y W están activados, pero R, T y U no

DPT "Tipo de punto de datos" según el estándar KNX

(Mn) Canal de motor n.º n

...(En) Entrada de contacto n.º o entrada de grupo

(EGx) Entrada de contacto o entrada de grupo, borne de conexión Arriba , Abajo o Abajo1

Función	Nombre	Descripción	Tipo
---------	--------	-------------	------

¹Diferenciar el DPT; véase el capítulo "Ajustes de los dispositivos", sección "Filosofía de mando"

²Asignación de parámetros al objeto de comunicación:

Arriba → Arriba/Abajo

Abajo → Arriba/Abajo

Posición de sombreado → Arriba/sombreado

Basculamiento → Paso/parar

Posición (altura/ángulo) → Altura y ángulo

			(DPT)
Arriba / Abajo	Entrada (En), posición final	0 = Desplazamiento a la posición final superior 1 = Desplazamiento a la posición final inferior	Bit (1.008) (C - - T -)
Arriba / Sombreado	Entrada (En), sombreado	0 = Desplazamiento a la posición final superior 1 = Desplazamiento a la posición de sombreado	1 bit (ninguno) (C - - T -)
Paso / Parada	Entrada (En), bascular	0 = Bascular hacia arriba o parada durante el movimiento 1 = Bascular hacia abajo o parada durante el movimiento	1 bit (1.007) (C - - T -)



Control de BMS

Ajustes para el control de BMS

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Compartir objetos de comunicación	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí, compartidos en todo el dispositivo 	<p>Los objetos de comunicación se pueden crear individualmente para cada canal de motor o compartirse entre varios canales de motor de un mismo dispositivo.</p> <p>Los objetos de comunicación de esta tesela se comparten en todos los canales de motor para los que se haya configurado la misma función.</p>
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ No, individualmente para cada canal de motor 	<p>Se crean objetos de comunicación separados explícitamente para cada canal de motor individual.</p>

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Denominación	Texto libre	Designación de la tesela
Función		
Aplicación	Sistema automático	<p>Si la tesela está bloqueada, la teleindicación aparece en el objeto de teleindicación de 1 bit "Bloqueo automático".</p> <p>El comando repetido no se ejecuta (sin redisparo). Después de ejecutar un comando, no se vuelven a ejecutar otros comandos idénticos de esta tesela.</p>
	Control	<p>Si la tesela está bloqueada, la teleindicación aparece en el objeto de teleindicación de 1 bit "Bloqueo de control".</p> <p>El comando repetido se ejecuta de nuevo (redisparo). Se ejecutan todos los comandos, incluso los idénticos en sucesión.</p>
Comando de movimiento	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Comando local 	<p>La tesela reacciona a los comandos definidos como "comandos locales". Los comandos centrales se</p>

		desechan
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Comando central 	La tesela reacciona a los comandos definidos como "comandos centrales". Los comandos locales se desechan
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ ninguno 	No se ejecuta ningún comando de movimiento
Repetir el comando tras desactivarse el bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> ▪ No 	Si el bloqueo de la propia tesela ya no está activo, entonces... ... no se ejecuta ningún comando. Para controles que no son ni locales ni centrales.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí, antes del bloqueo 	... se ejecuta el último comando antes de activar el bloqueo. Si se emite un comando durante un bloqueo activo, el comando se desecha. Tras la desactivación del bloqueo, las persianas se desplazan a la última posición alcanzada. Para controles locales en la sala, ya que los controles no deben repetirse durante un bloqueo activo.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí, siempre 	... el último comando ejecutado antes o durante un bloqueo activo. Si se emite una orden durante un bloqueo activo (es decir, la persiana no puede ejecutar la posición como consecuencia del bloqueo), el comando se guarda y se aplica cuando se desactive el bloqueo. Para comandos automáticos como sistema automático para sombreado, temporizador automático, mando centralizado, comandos de seguridad, etc.
Activar bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Comando local de BMS ¹ 	
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Comando central de BMS ² 	
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Indicador de bloqueo de BMS 	Si el indicador de bloqueo del objeto de BMS = "1", el bloqueo está activado; si el indicador de bloqueo = "0", el bloqueo está desactivado. La consideración del bloqueo depende del parámetro "Comando de movimiento": Con un BMS "Comando local", el indicador de bloqueo no tiene ningún efecto sobre las teselas configuradas como "Comando de movimiento" = "Comando central" (y viceversa).
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Nunca 	
Teselas subordinadas	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Bloquear todos 	Al seleccionar "Activar bloqueo con..." Todas las teselas subordinadas se bloquean.
Desactivar bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Comando local de BMS ³ 	

	<ul style="list-style-type: none"> Comando central de BMS⁴ 	
	<ul style="list-style-type: none"> Indicador de bloqueo de BMS 	<p>Si el indicador de bloqueo del objeto de BMS = "1", el bloqueo está activado; si el indicador de bloqueo = "0", el bloqueo está desactivado.</p> <p>La consideración del bloqueo depende del parámetro "Comando de movimiento":</p> <p>Con un BMS "Comando local", el indicador de bloqueo no tiene ningún efecto sobre las teselas configuradas como "Comando de movimiento" = "Comando central" (y viceversa).</p>
	<ul style="list-style-type: none"> Nunca 	
Teselas subordinadas	<ul style="list-style-type: none"> Mantener bloqueos y restricciones 	Al desactivar el bloqueo, los bloqueos y restricciones de las teselas subordinadas permanecen sin cambios.
	<ul style="list-style-type: none"> Desactivar bloqueos, mantener restricciones 	Cuando se desactiva el bloqueo, se desactivan los bloqueos de las teselas subordinadas, excepto las Teselas de seguridad , mientras que las restricciones de las teselas subordinadas permanecen sin cambios.

Abreviaturas utilizadas:

- OC Objeto de comunicación
 Tipo Tipo de datos (longitud de bits del OC)
 C R W T [Objekt-Flags](#) preajustado
 U (C - W - -) significa, por ejemplo: C y W están activados, pero R, T y U no
 DPT "Tipo de punto de datos" según el estándar KNX
 (Mn) Canal de motor n.º n
 ...(En) Entrada de contacto n.º o entrada de grupo
 (EGx) Entrada de contacto o entrada de grupo, borne de conexión Arriba, Abajo o Abajo1

Función	Nombre	Descripción	Tipo (DPT)
Objeto de BMS	Control de BMS (Mn), comando de BMS	Comando desde una estación de gestión o visualización. Todos los comandos de movimiento se combinan en un objeto.	4 bytes (12.000) (C-W- -)

¹La selección es visible si "Comando de movimiento" tiene el valor "Comando local"

²La selección es visible si "Comando de movimiento" tiene el valor "Comando local"

³La selección es visible si "Comando de movimiento" tiene el valor "Comando local"

⁴La selección es visible si "Comando de movimiento" tiene el valor "Comando local"



Entrada

Las teselas del grupo **Entrada** provocan una reacción del canal de motor (comando de movimiento, función de bloqueo) a un comando que se introduce a través de un contacto de conmutación, un objeto de comunicación o una entrada de radio.

Se ofrecen dos versiones:

Tesela (aplicación)	Descripción
Entrada de comandos	Para comandos como detectores de presencia, contactos.
Seguridad de entrada de comandos	Para comandos de seguridad, como incendio, limpieza, interruptor terminal, etc. La tesela solo puede colocarse en la parte superior de la pila.

En los ajustes, las dos teselas se diferencian en los grupos de parámetros **Bloqueo** y **teleindicación**.



Entrada de comandos

Ajustes de la entrada de comandos

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Compartir objetos de comunicación	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí, compartidos en todo el dispositivo 	<p>Los objetos de comunicación se pueden crear individualmente para cada canal de motor o compartirse entre varios canales de motor de un mismo dispositivo.</p> <p>Los objetos de comunicación de esta tesela se comparten en todos los canales de motor para los que se haya configurado la misma función.</p>
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ No, individualmente para cada canal de motor 	Se crean objetos de comunicación separados explícitamente para cada canal de motor individual.

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Denominación	Texto libre	Designación de la tesela
Entrada de comandos desde		La fuente para la tesela es utilizada por....
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Entrada de contacto ▪ Entrada de bus 	<p>Entrada directa del actuador de persianas.</p> <p>Objeto de comunicación</p>
Función		
Aplicación	Sistema automático	<p>Si la tesela está bloqueada, la teleindicación aparece en el objeto de teleindicación de 1 bit "Bloqueo automático".</p> <p>El comando repetido no se ejecuta (sin redisparo). Después de ejecutar un comando, no se vuelven a ejecutar otros comandos idénticos de esta tesela.</p>
	Control	<p>Si la tesela está bloqueada, la teleindicación aparece en el objeto de teleindicación de 1 bit "Bloqueo de control".</p> <p>El comando repetido se ejecuta de nuevo (redisparo). Se ejecutan todos los comandos, incluso los idénticos en sucesión.</p>
Comando en "on / 1"		Comando de movimiento con entrada activa o inac-

Comando en "off / 0"	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Ningún comando de movimiento ▪ Arriba ▪ Abajo ▪ Posición de sombreado ▪ Altura de cuerpo de persiana ▪ Ángulo de lamas ▪ Posición (altura/ángulo) ▪ Posición (P1-P4) 	<p>tiva.</p> <p>El comando se dispara de nuevo (redisparo) si se recibe repetidamente (sin cambio de estado). El comando no se dispara de nuevo si se recibe repetidamente, si la entrada de comandos funciona como automática (parámetro "Aplicación" ajustado a "Sistema automático").</p>	
Altura ¹	0... 100 %	0 % 100 %	Cuerpo de persiana totalmente replegado Cuerpo de persiana totalmente extendido
Ángulo ²	0... 100 %	0 % 100 %	Lamas abiertas al máximo Lamas cerradas
Posición (P1-P4) ³	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Posición P1 (protección de la privacidad) ▪ Posición P2 (sombreado bajo) ▪ Posición P3 (sombreado alto) ▪ Posición P4 (vista libre) 		
Repetir el comando tras desactivarse el bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> ▪ No 		Si el bloqueo de la propia tesela ya no está activo, entonces... ... no se ejecuta ningún comando. Para controles que no son ni locales ni centrales.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí, antes del bloqueo 		... se ejecuta el último comando antes de activar el bloqueo. Si se emite un comando durante un bloqueo activo, el comando se desecha. Tras la desactivación del bloqueo, las persianas se desplazan a la última posición alcanzada. Para controles locales en la sala, ya que los controles no deben repetirse durante un bloqueo activo.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí, siempre 		... el último comando ejecutado antes o durante un

¹El parámetro es visible si se selecciona el comando de movimiento "Altura de cuerpo de persiana" o "Posición (altura/ángulo)".

²El parámetro es visible si se selecciona el comando de movimiento "Ángulo de lamas" o "Posición (altura/ángulo)".

³El parámetro es visible si se selecciona el comando de movimiento "[Posición \(P1-P4\)](#)".

		<p>bloqueo activo.</p> <p>Si se emite una orden durante un bloqueo activo (es decir, la persiana no puede ejecutar la posición como consecuencia del bloqueo), el comando se guarda y se aplica cuando se desactive el bloqueo. Para comandos automáticos como sistema automático para sombreado, temporizador automático, mando centralizado, comandos de seguridad, etc.</p>
Bloqueo		
Activar bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Nunca ▪ Con "on / 1" ▪ Con "off / 0" 	Definición de la situación en la que se activa el bloqueo. La función de bloqueo no afecta a la tesela en sí, sino a las teselas subordinadas.
Teselas subordinadas	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Restringir área de movimiento 	Al seleccionar "Activar bloqueo con..."
Restricción	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Bloquear todos 	En todas las teselas subordinadas, el área de movimiento se restringe.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Altura 0...255 ▪ Ángulo 0...255 ▪ Posición (altura/ángulo) ▪ Posición (P1-P4) 	Todas las teselas subordinadas se bloquean.
Altura libre Ángulo libre desde 1	<ul style="list-style-type: none"> ▪ 0... 255 	Área de movimiento habilitada.
Posición de sombreado libre desde 2	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Abajo ▪ P1 ▪ P2 ▪ P3 ▪ P4 	
Libre hasta	ídem	misma configuración que "Libre de"
Restricciones subordinadas		Este ajuste de parámetros es relevante si hay varias restricciones en una pila.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ tener en cuenta ▪ No tener en cuenta (modificar) 	Se calcula la intersección de todas las restricciones. Solo se activa la restricción de la tesela de mayor prioridad (de bloqueo). No se tienen en cuenta las demás restricciones.
Desactivar bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Nunca ▪ Con "on / 1" ▪ Con "off / 0" 	Definición de la situación en la que se desactiva el bloqueo.

¹El parámetro es visible si se selecciona **Posición**, solo **Altura** o solo **Ángulo** en Restricción

²El parámetro es visible si se selecciona "[Posición \(P1-P4\)](#)" en Restricción

	<ul style="list-style-type: none"> Tras retardo 	
Retardo ¹	1 s... 48 h	Retardo tras la activación del bloqueo hasta la desactivación automática
Teselas subordinadas	<ul style="list-style-type: none"> Mantener bloqueos y restricciones 	Al desactivar el bloqueo, los bloqueos y restricciones de las teselas subordinadas permanecen sin cambios.
	<ul style="list-style-type: none"> Desactivar bloqueos, mantener restricciones 	Cuando se desactiva el bloqueo, se desactivan los bloqueos de las teselas subordinadas, excepto las Teselas de seguridad , mientras que las restricciones de las teselas subordinadas permanecen sin cambios.



Seguridad de entrada de comandos

Ajustes Entrada de comandos Seguridad

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Compartir objetos de comunicación	<ul style="list-style-type: none"> Sí, compartidos en todo el dispositivo 	Los objetos de comunicación se pueden crear individualmente para cada canal de motor o compartirse entre varios canales de motor de un mismo dispositivo. Los objetos de comunicación de esta tesela se comparten en todos los canales de motor para los que se haya configurado la misma función.
	<ul style="list-style-type: none"> No, individualmente para cada canal de motor 	Se crean objetos de comunicación separados explícitamente para cada canal de motor individual.

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Denominación	Texto libre	Designación de la tesela
Entrada de comandos desde		La fuente para la tesela es utilizada por....
	<ul style="list-style-type: none"> Entrada de contacto Entrada de bus 	Entrada directa del actuador de persianas. Objeto de comunicación

Función		
Aplicación	Seguridad	Si está activado un bloqueo de al menos una tesela de seguridad, la teleindicación se emite en el objeto de teleindicación de 1 bit "Bloqueo de seguridad".
Con "on / 1" Con "off / 0"		Comando de movimiento con entrada activa o inactiva. El comando se ejecuta de nuevo cuando se recibe de nuevo "1" (redisparo), pero no cuando se recibe "0" (sin redisparo).

¹El parámetro es visible si se selecciona "Tras retardo" para "Desactivar bloqueo" (no se aplica a las restricciones).

	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Ningún comando de movimiento ▪ Arriba ▪ Abajo ▪ Posición de sombreado ▪ Altura de cuerpo de persiana ▪ Ángulo de lamas ▪ Posición (altura/ángulo) ▪ Posición (P1-P4) 		
Altura ¹	0... 100 %	0 % 100 %	Cuerpo de persiana totalmente replegado Cuerpo de persiana totalmente extendido
Ángulo ²	0... 100 %	0 % 100 %	Lamas abiertas al máximo Lamas cerradas
Posición (P1-P4) ³	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Posición P1 (protección de la privacidad) ▪ Posición P2 (sombreado bajo) ▪ Posición P3 (sombreado alto) ▪ Posición P4 (vista libre) 		
Repetir el comando tras desactivarse el bloqueo			Si el bloqueo de la propia tesela ya no está activo, entonces...
	Sí, siempre		... el último comando ejecutado antes o durante un bloqueo activo. Si se emite una orden durante un bloqueo activo (es decir, la persiana no puede ejecutar la posición como consecuencia del bloqueo), el comando se guarda y se aplica cuando se desactive el bloqueo.
Bloqueo			
Activar bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Con "on / 1" ▪ Con "off / 0" 		Definición de en qué estado se activa el bloqueo.
Teselas subordinadas	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Restringir área de movimiento ▪ Bloquear todos 		Al seleccionar "Activar bloqueo con..." En todas las teselas subordinadas, el área de movimiento se restringe. Todas las teselas subordinadas se bloquean.
Restricción	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Altura 0...255 ▪ Ángulo 0...255 		Área de movimiento habilitada.

¹El parámetro es visible si se selecciona el comando de movimiento "Altura de cuerpo de persiana" o "Posición (altura/ángulo)".

²El parámetro es visible si se selecciona el comando de movimiento "Ángulo de lamas" o "Posición (altura/ángulo)".

³El parámetro es visible si se selecciona el comando de movimiento "[Posición \(P1-P4\)](#)".

	<ul style="list-style-type: none"> Posición (altura/ángulo) Posición (P1-P4) 	
Altura libre Ángulo libre desde 1	<ul style="list-style-type: none"> 0... 255 	
Posición de sombreado libre desde 2	<ul style="list-style-type: none"> Abajo P1 P2 P3 P4 	
Libre hasta	ídem	misma configuración que "Libre de"
Desactivar bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> Con "on / 1" Con "off / 0" 	Definición de en qué estado se desactiva el bloqueo.
Teselas subordinadas	<ul style="list-style-type: none"> Mantener bloqueos y restricciones 	Al desactivar el bloqueo, los bloqueos y restricciones de las teselas subordinadas permanecen sin cambios.
	<ul style="list-style-type: none"> Desactivar bloqueos, mantener restricciones 	Cuando se desactiva el bloqueo, se desactivan los bloqueos de las teselas subordinadas, excepto las Teselas de seguridad , mientras que las restricciones de las teselas subordinadas permanecen sin cambios.

Comando mediante entrada de contacto

Los siguientes parámetros son visibles si se ha seleccionado "Entrada de contacto" en el parámetro "Entrada de comandos".

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Ajuste de contacto		
Contacto conectado a Contacto conectado a	<ul style="list-style-type: none"> Entrada local Canal 1 (contacto Arriba) Entrada local Canal 1 (contacto Abajo) Entrada local Canal 2 (contacto Arriba) Entrada local Canal 2 (contacto Abajo) ... Entrada local Canal 9 (contacto Abajo) Entrada de grupo (contacto Arriba) Entrada de grupo (contacto Abajo1) Entrada de grupo (contacto 	Entrada de contacto del actuador de persianas . Entrada de contacto del actuador de persianas ..El número de la entrada local se selecciona automáticamente del mismo modo que el número de canal. Ejemplo: La entrada de contacto 1 actúa sobre el canal de motor 1, la entrada de contacto 2 actúa sobre el canal de motor 2, etc.

¹El parámetro es visible si se selecciona **Posición**, solo **Altura** o solo **Ángulo** en Restricción

²El parámetro es visible si se selecciona "[Posición \(P1-P4\)](#)" en Restricción

	<ul style="list-style-type: none"> Abajo) <ul style="list-style-type: none"> ▪ Entrada local (Contacto arriba) ▪ Entrada local (Contacto abajo) 	
Control de LED		
LED de control	<ul style="list-style-type: none"> ▪ -- (ninguna indicación) ▪ Interno (estado del canal n) ¹ ▪ Externo (vía bus) 	Estado del canal al que está conectado el LED.

Comando mediante entrada de bus

Los siguientes parámetros son visibles si se ha seleccionado "Entrada de bus" en el parámetro "Entrada de comandos".

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Monitorización	<ul style="list-style-type: none"> ▪ <input checked="" type="checkbox"/> ▪ <input type="checkbox"/> 	Activar o desactivar la función de monitorización del objeto de comunicación que corresponde a esta entrada de comandos.
Periodo de monitorización ²	00:01 ...72:00 hh:mm	Si el objeto de comunicación de esta entrada de comandos no recibe el valor "Off" o "On" dentro del tiempo de monitorización establecido, se produce la misma reacción que con la función "Comando en "on / 1"". (la máscara de entrada "hh:mm" incluye horas y minutos)
Inicialización	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Valor 0 ▪ Valor 1 	El estado que se carga tras un reinicio.
Leer	<ul style="list-style-type: none"> ▪ <input checked="" type="checkbox"/> ▪ <input type="checkbox"/> 	Se dispara una solicitud de lectura sobre el objeto de comunicación. Atención: ¡Tenga en cuenta la carga del bus! Si no se recibe ninguna teleindicación en un plazo razonable, se acepta el parámetro seleccionado. Nota: Al activar la solicitud de lectura, debe activarse el indicador "Actualizar" del objeto de comunicación; véase Objekt-Flags.

Objeto de comunicación

Abreviaturas utilizadas:

¹El parámetro es visible si la entrada de contacto enlazada a la entrada de comandos (no seleccionable si la entrada ya se utiliza para el control, por ejemplo).

²El parámetro está visible si "Monitorización" está activado

OC Objeto de comunicación
 Tipo Tipo de datos (longitud de bits del OC)
 C R W T [Objekt-Flags](#) preajustado
 U (C - W - -) significa, por ejemplo: C y W están activados, pero R, T y U no
 DPT "Tipo de punto de datos" según el estándar KNX
 (Mn) Canal de motor n.º n
 ...(En) Entrada de contacto n.º o entrada de grupo
 (EGx) Entrada de contacto o entrada de grupo, borne de conexión Arriba, Abajo o Abajo1

Función	Nombre	Descripción	Tipo (DPT)
On / Off	Entrada de comandos (Mn), conmutar	Entrada de bus a tesela Entrada de comandos	1 bit (1.001) (C-W- -)
	Seguridad de entrada de comandos (Mn), alarma	Entrada de bus a tesela Seguridad de entrada de comandos	1 bit (1.005) (C-W- -)

Transmitir la entrada de contacto a la salida de bus

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Enviar contacto al bus	<ul style="list-style-type: none"> ▪ No 	El objeto de comunicación está oculto (y no se transmite ninguna información al bus).
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí 	Se muestra el objeto de comunicación y se envía el estado del contacto al bus.
Enviar cíclicamente	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí ▪ No 	Si "Enviar cíclicamente" = "No", el actuador envía al OC para esta tesela lo siguiente: al cerrarse el contacto, el valor de objeto "On"; al abrirse el contacto, el valor de objeto "Off". Si "Enviar cíclicamente" = "Sí", el actuador envía repetidamente el valor de objeto con el intervalo establecido en "Tiempo de ciclo".
Tiempo de ciclo	10 s.... 3 d	La máscara de entrada "hh:mm:ss" incluye horas, minutos y segundos
Enviar al inicializar	<ul style="list-style-type: none"> ▪ No 	El valor actual puede leerse, pero no se envía activamente al reiniciar.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí 	Cuando se reinicia el dispositivo, el estado actual de la entrada se envía al bus.

Objeto de comunicación

Abreviaturas utilizadas:

OC Objeto de comunicación
 Tipo Tipo de datos (longitud de bits del OC)
 C R W T [Objekt-Flags](#) preajustado

U	(C - W - -) significa, por ejemplo: C y W están activados, pero R, T y U no
DPT	"Tipo de punto de datos" según el estándar KNX
(Mn)	Canal de motor n.º n
...(En)	Entrada de contacto n.º o entrada de grupo
(EGx)	Entrada de contacto o entrada de grupo, borne de conexión Arriba , Abajo o Abajo1

Función	Nombre	Descripción	Tipo (DPT)
On / Off	Entrada (En), conmutación (EGx)	0 = Entrada de contacto abierta 1 = Entrada de contacto cerrada	1 bit (1.001) (C--T-)



Objeto Griesser (central)

Las teselas del grupo **Objeto Griesser** se utilizan en un sistema con las centrales Griesser FMX y EMX . Las teselas Objeto Griesser ya están presentes de serie en la pila.

Es posible arrastrar las teselas varias veces a la pila y utilizarlas una vez en cada dirección de sector como comandos de **seguridad, tiempo, control** o **automáticos**.

No es posible modificar el comando de prioridad de las tres teselas de comandos siguientes.

Secuencia:

- Tesela de seguridad
- Tesela de tiempo
- Tesela de sistema automático

Es posible situar otras teselas entre las cuatro teselas de comando Objeto Griesser. También es posible omitir teselas de comandos individuales Objeto Griesser, pero no es recomendable hacerlo.

Si se cambia la dirección del sector en una tesela de objeto Griesser, aparece un mensaje que pregunta si el cambio debe hacerse solo en la tesela, en la pila o en todos los canales de motor.

Objeto de comunicación

Abreviaturas utilizadas:

OC	Objeto de comunicación
Tipo	Tipo de datos (longitud de bits del OC)
C R W T	Objekt-Flags preajustado
U	(C - W - -) significa, por ejemplo: C y W están activados, pero R, T y U no
DPT	"Tipo de punto de datos" según el estándar KNX
(Mn)	Canal de motor n.º n
...(En)	Entrada de contacto n.º o entrada de grupo
(EGx)	Entrada de contacto o entrada de grupo, borne de conexión Arriba , Abajo o Abajo1

Función	Nombre	Descripción	Tipo (DPT)
Todas las funciones	Objeto Griesser, comando central	Comando desde la central de protección solar para un intervalo de direcciones de sector	6 bytes (ninguno) (C-W- -)



Seguridad

La tesela "Objeto Griesser - Comando de seguridad" procesa los comandos de una central Griesser (FMX y EMX) activados por un sistema automático de seguridad como el viento, la lluvia o las heladas.

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Denominación	Texto libre	Designación de la tesela
Dirección de sector	1... 512	Dirección de sector de la central de protección solar GRIESSER. Es necesario introducir manualmente la dirección en ambos lados (central de protección solar y todos los actuadores de persianas).
Función		
Aplicación	Seguridad	Si está activado un bloqueo de al menos una tesela de seguridad, la teleindicación se emite en el objeto de teleindicación de 1 bit "Bloqueo de seguridad".
Comando	Según el comando de la central	El Comando lo envía una central Griesser a través del objeto de comunicación "Objeto Griesser".
Monitorizar cíclicamente	<ul style="list-style-type: none"> ▪ No ▪ Sí, desde la central 	<p>La tesela controla si llega un comando a través del objeto Griesser desde la central Griesser en un tiempo determinado. En caso contrario, el actuador se desplaza a la posición de seguridad (ajuste de parámetros) y la tesela activa un bloqueo (idéntico a si la unidad central hubiera activado un bloqueo).</p> <p>La monitorización cíclica de los actuadores debe activarse en la central:</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ EMX: Consideraciones generales - Ajustes - Monitorización - Vigilante salida (30 s 12 h) ▪ FMX: Datos del sistema - Monitorización - Monitorización del BUS (Apagado; 1 min... 36 h) <p>El tiempo de monitorización se establece en la unidad central y se comunica al actuador a través del objeto Griesser. La posición de seguridad se activa en el actuador si no se recibe ningún comando del centro de control después de que haya transcurrido 2,5 veces el tiempo de monitorización.</p>
Reacción en caso de fallo del objeto Griesser ¹	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Ningún comando de movimiento ▪ Arriba ▪ Abajo ▪ Posición de sombreado ▪ Altura de cuerpo de persiana ▪ Ángulo de lamas ▪ Posición (altura/ángulo) ▪ Posición (P1-P4) 	Posición de seguridad en caso de fallo de la central Griesser.

Altura ¹	0... 100 %	0 % 100 %	Cuerpo de persiana totalmente replegado Cuerpo de persiana totalmente extendido
Ángulo ²	0... 100 %	0 % 100 %	Lamas abiertas al máximo Lamas cerradas
Posición (P1-P4) ³	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Posición P1 (protección de la privacidad) ▪ Posición P2 (sombreado bajo) ▪ Posición P3 (sombreado alto) ▪ Posición P4 (vista libre) 		
Bloqueo			
Activar bloqueo	Según el comando de la central		
Teselas subordinadas	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Automático 	El tipo de función de bloqueo de Objeto Griesser determina qué teselas subordinadas se bloquean	
Desactivar bloqueo	Según el comando de la central		
Teselas subordinadas	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Mantener bloqueos y restricciones 	Al desactivar el bloqueo, los bloqueos y restricciones de las teselas subordinadas permanecen sin cambios.	
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Desactivar bloqueos, mantener restricciones 	Cuando se desactiva el bloqueo, se desactivan los bloqueos de las teselas subordinadas, excepto las Teselas de seguridad , mientras que las restricciones de las teselas subordinadas permanecen sin cambios.	

¹El parámetro es visible si se selecciona "Monitorizar cíclicamente" = "Sí, desde la central".



Hora

La tesela "Objeto Griesser - Comando de tiempo" procesa los comandos de una central Griesser (FMX y EMX), enviados por un temporizador automático.

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Denominación	Texto libre	Designación de la tesela
Dirección de sector	1... 512	Dirección de sector de la central de protección solar GRIESSER. Es necesario introducir manualmente la dirección en ambos lados (central de protección solar y todos los actuadores de persianas).
Función		
Aplicación	Sistema automático	Si la tesela está bloqueada, la teleindicación apa-

¹El parámetro es visible si se selecciona el comando de movimiento "Altura de cuerpo de persiana" o "Posición (altura/ángulo)".

²El parámetro es visible si se selecciona el comando de movimiento "Ángulo de lamas" o "Posición (altura/ángulo)".

³El parámetro es visible si se selecciona el comando de movimiento "[Posición \(P1-P4\)](#)".

		rece en el objeto de teleindicación de 1 bit "Bloqueo automático". El comando repetido no se ejecuta (sin redisparo). Después de ejecutar un comando, no se vuelven a ejecutar otros comandos idénticos de esta tesela.
Comando	Según el comando de la central	El Comando lo envía una central Griesser a través del objeto de comunicación "Objeto Griesser".
Repetir el comando tras desactivarse el bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> ▪ No 	Si el bloqueo de la propia tesela ya no está activo, entonces... ... no se ejecuta ningún comando. Para controles que no son ni locales ni centrales.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí, antes del bloqueo 	... se ejecuta el último comando antes de activar el bloqueo. Si se emite un comando durante un bloqueo activo, el comando se desecha. Tras la desactivación del bloqueo, las persianas se desplazan a la última posición alcanzada. Para controles locales en la sala, ya que los controles no deben repetirse durante un bloqueo activo.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí, siempre 	... el último comando ejecutado antes o durante un bloqueo activo. Si se emite una orden durante un bloqueo activo (es decir, la persiana no puede ejecutar la posición como consecuencia del bloqueo), el comando se guarda y se aplica cuando se desactive el bloqueo. Para comandos automáticos como sistema automático para sombreado, temporizador automático, mando centralizado, comandos de seguridad, etc.
Teselas subordinadas	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Mantener bloqueos y restricciones 	Al desactivar el bloqueo, los bloqueos y restricciones de las teselas subordinadas permanecen sin cambios.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Desactivar bloqueos, mantener restricciones 	Cuando se desactiva el bloqueo, se desactivan los bloqueos de las teselas subordinadas, excepto las Teselas de seguridad , mientras que las restricciones de las teselas subordinadas permanecen sin cambios.



Control

La tesela "Objeto Griesser- Control" procesa los comandos de una central Griesser (FMX y EMX) activados por una fuente de control .

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
---------------------	-----------	-------------

Denominación	Texto libre	Designación de la tesela
Dirección de sector	1... 512	Dirección de sector de la central de protección solar GRIESSER. Es necesario introducir manualmente la dirección en ambos lados (central de protección solar y todos los actuadores de persianas).
Función		
Aplicación	Control	Si la tesela está bloqueada, la teleindicación aparece en el objeto de teleindicación de 1 bit "Bloqueo de control". El comando repetido se ejecuta de nuevo (redisparo). Se ejecutan todos los comandos, incluso los idénticos en sucesión.
Comando	Según el comando de la central	El Comando lo envía una central Griesser a través del objeto de comunicación "Objeto Griesser".
Tipo de comando	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Comando local 	Se evalúan únicamente los comandos de control de la unidad central que se envíen como comandos locales.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Comando central 	Se evalúan únicamente los comandos de control de la unidad central que se envíen como comandos centrales.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Comando local y central 	Se evalúan todos los comandos de control de la central.
Repetir el comando tras desactivarse el bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> ▪ No 	Si el bloqueo de la propia tesela ya no está activo, entonces... ... no se ejecuta ningún comando. Para controles que no son ni locales ni centrales.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí, antes del bloqueo 	... se ejecuta el último comando antes de activar el bloqueo. Si se emite un comando durante un bloqueo activo, el comando se desecha. Tras la desactivación del bloqueo, las persianas se desplazan a la última posición alcanzada. Para controles locales en la sala, ya que los controles no deben repetirse durante un bloqueo activo.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí, siempre 	... el último comando ejecutado antes o durante un bloqueo activo. Si se emite una orden durante un bloqueo activo (es decir, la persiana no puede ejecutar la posición como consecuencia del bloqueo), el comando se guarda y se aplica cuando se desactive el bloqueo. Para comandos automáticos como sistema automático para sombreado, temporizador automático, mando centralizado, comandos de seguridad, etc.
Activar bloqueo		Las teselas subordinadas suelen bloquearse

	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Nunca ▪ Con cada comando ▪ Con comando local 	cuando se emite un comando local.
Teselas subordinadas Desactivar bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Bloquear todos 	Al seleccionar "Activar bloqueo con..." Todas las teselas subordinadas se bloquean.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Nunca ▪ Con cada comando ▪ Con comando central 	Las teselas subordinadas suelen desbloquearse cuando se emite un comando central.
Teselas subordinadas	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Mantener bloqueos y restricciones 	Al desactivar el bloqueo, los bloqueos y restricciones de las teselas subordinadas permanecen sin cambios.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Desactivar bloqueos, mantener restricciones 	Cuando se desactiva el bloqueo, se desactivan los bloqueos de las teselas subordinadas, excepto las Teselas de seguridad , mientras que las restricciones de las teselas subordinadas permanecen sin cambios.



Sistema automático

La tesela "Objeto Griesser - Comando automático" procesa los comandos de una central Griesser (FMX y EMX) activados por un sistema automático de sombreado o temperatura.

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Denominación	Texto libre	Designación de la tesela
Dirección de sector	1... 512	Dirección de sector de la central de protección solar GRIESSER. Es necesario introducir manualmente la dirección en ambos lados (central de protección solar y todos los actuadores de persianas).
Función		
Aplicación	Sistema automático	Si la tesela está bloqueada, la teleindicación aparece en el objeto de teleindicación de 1 bit "Bloqueo automático". El comando repetido no se ejecuta (sin redisparo). Después de ejecutar un comando, no se vuelven a ejecutar otros comandos idénticos de esta tesela.
Comando	Según el comando de la central	El Comando lo envía una central Griesser a través del objeto de comunicación "Objeto Griesser".
Repetir el comando tras desactivarse el bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> ▪ No 	Si el bloqueo de la propia tesela ya no está activo, entonces... ... no se ejecuta ningún comando. Para controles que no son ni locales ni centrales.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí, antes del bloqueo 	... se ejecuta el último comando antes de activar el

		<p>bloqueo.</p> <p>Si se emite un comando durante un bloqueo activo, el comando se desecha. Tras la desactivación del bloqueo, las persianas se desplazan a la última posición alcanzada.</p> <p>Para controles locales en la sala, ya que los controles no deben repetirse durante un bloqueo activo.</p>
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí, siempre 	<p>... el último comando ejecutado antes o durante un bloqueo activo.</p> <p>Si se emite una orden durante un bloqueo activo (es decir, la persiana no puede ejecutar la posición como consecuencia del bloqueo), el comando se guarda y se aplica cuando se desactive el bloqueo. Para comandos automáticos como sistema automático para sombreado, temporizador automático, mando centralizado, comandos de seguridad, etc.</p>



Conmutador

Las teselas **Conmutador 2elemento(s)** o **Conmutador 4elemento(s)** se utilizan para conmutar entre diferentes modos de control, que se definen por las trayectorias subordinadas de la tesela de conmutador.

Ejemplos típicos de uso de la conmutación	
Dependencia de la presencia	<p>Existen dos modos de control</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ Presencia ▪ Ausencia
Modo de ambiente	<p>Existen cuatro modos de control</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ Confort (Presencia) ▪ Precomfort (ausencia momentánea, en espera) ▪ Economía (ausencia prolongada, por ejemplo, vacaciones) ▪ Modo de protección (no se utiliza)
Demanda de calefacción/refrigeración	<p>Existen dos modos de control</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ Modo calefacción ▪ Modo refrigeración

Los conmutadores también pueden anidarse unos dentro de otros. Es posible un máximo de 3 niveles de anidamiento. Por ejemplo, puede requerirse para realizar un modo de calefacción y refrigeración dentro de un mismo nivel de confort.

Si al cambiar de una trayectoria de conmutación a otra se desactivan los bloqueos, se mantienen las restricciones existentes.



Conmutador 2elemento(s)

Ajustes

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Denominación	Texto libre	Designación de la tesela

Objeto de comunicación para la conmutación	<ul style="list-style-type: none"> ▪ 1 bit 	La selección del objeto de comunicación determina cómo se produce la conmutación. La codificación se describe en la tabla de objetos de comunicación.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ 2 x 1 bit 	
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ 2 bits 	
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ 1 byte 	
Modo al inicializar	<ul style="list-style-type: none"> ▪ 1 ▪ 2 	Estado en la inicialización. Se adopta el modo seleccionado.
Leer	<ul style="list-style-type: none"> ▪ <input checked="" type="checkbox"/> ▪ <input type="checkbox"/> 	Se crea una solicitud de lectura en los objetos de comunicación. Si existen varios objetos de 1 bit, se crea una solicitud de lectura en todos los objetos. Si varios objetos tienen el valor "1", se adopta el número de modo activo más alto. Si no hay teleindicación, se adopta el modo en función del ajuste. Nota: Al activar la solicitud de lectura, debe activarse el indicador "Actualizar" del objeto de comunicación; véase Objekt-Flags .
Modo Pro		
Descripción	Texto libre	Breve descripción de la función de este Modo. El texto aparece en la tesela como título de esta ruta en el Conmutador.

Objetos de comunicación

Abreviaturas utilizadas:

OC Objeto de comunicación

Tipo Tipo de datos (longitud de bits del OC)

C R W T [Objekt-Flags](#) preajustado

U (C - W - -) significa, por ejemplo: C y W están activados, pero R, T y U no

DPT "Tipo de punto de datos" según el estándar KNX

(Mn) Canal de motor n.º n

...(En) Entrada de contacto n.º o entrada de grupo

(EGx) Entrada de contacto o entrada de grupo, borne de conexión Arriba, Abajo o Abajo1

Función	Nombre	Descripción	Tipo (DPT)
Modo 1 / 2	Conmutador 2elemento(s) (Mn), conmutación de modos	0 = Modo 1 1 = Modo 2	1 bit (1.xxx) (C-W- -)
activar	Conmutador 2elemento(s) (Mn), conmutación a Modo 1	0 = No activo (conservar último modo) 1 = Activar modo 1	1 bit (1.011) (C-W- -)
activar	Conmutador 2elemento(s) (Mn), conmutación a Modo 2	0 = No activo (conservar último modo) 1 = Activar modo 2	1 bit (1.011) (C-W- -)
N.º de modo	Conmutador 2elemento(s)	00 = Activar modo 1	2 bits

	(Mn), conmutación de modos	01 = Activar modo 2	(2.xxx) (C-W- -)
N.º de modo	Conmutador 2elemento(s) (Mn), conmutación de modos	0 = Modo inicial 1 = Activar modo 1 2 = Activar modo 2 >2 = Conservar último modo	1 byte (20.xxx) (C-W- -)

Notas:

Para los objetos de comunicación "Cambio al modo x", es relevante el último comando en ese momento y no el estado del objeto de comunicación. Todos los objetos de comunicación pueden tener un "1"; el último comando es el decisivo.



Conmutador 4elemento(s)

Ajustes

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Denominación	Texto libre	Designación de la tesela
Objeto de comunicación para la conmutación	<ul style="list-style-type: none"> ▪ 4 x 1 bit ▪ 2 bits ▪ 1 byte 	La selección del objeto de comunicación determina cómo se produce la conmutación. La codificación se describe en la tabla de objetos de comunicación.
Modo al inicializar	<ul style="list-style-type: none"> ▪ 1 ▪ 2 ▪ 3 ▪ 4 	Estado en la inicialización. Se adopta el estado más reciente (antes de que se reiniciara el dispositivo). Se adopta el modo seleccionado.
Leer	<ul style="list-style-type: none"> ▪ <input checked="" type="checkbox"/> ▪ <input type="checkbox"/> 	Se crea una solicitud de lectura en los objetos de comunicación. Si existen varios objetos de 1 bit, se crea una solicitud de lectura en todos los objetos. Si varios objetos tienen el valor "1", se adopta el número de modo activo más bajo (en su caso, el modo situado más a la izquierda). Si la respuesta no es válida (por ejemplo, 1 byte fuera del intervalo), se adopta el "Modo al inicializar" definido. Nota: Al activar la solicitud de lectura, debe activarse el indicador "Actualizar" del objeto de comunicación; véase Objekt-Flags .
Modo Pro		
Descripción	Texto libre	Breve descripción de la función de este Modo. El texto aparece en la tesela como título de esta ruta en el Conmutador.

Objetos de comunicación

Abreviaturas utilizadas:

OC Objeto de comunicación

Tipo Tipo de datos (longitud de bits del OC)
 C R W T [Objekt-Flags](#) preajustado
 U (C - W - -) significa, por ejemplo: C y W están activados, pero R, T y U no
 DPT "Tipo de punto de datos" según el estándar KNX
 (Mn) Canal de motor n.º n
 ...(En) Entrada de contacto n.º o entrada de grupo
 (EGx) Entrada de contacto o entrada de grupo, borne de conexión Arriba , Abajo o Abajo1

Función	Nombre	Descripción	Tipo (DPT)
activar	Conmutador 4elemento(s) (Mn), conmutación a Modo 1	0 = No activo (conservar último modo) 1 = Activar modo 1	1 bit (1.011) (C-W- -)
activar	Conmutador 4elemento(s) (Mn), conmutación a Modo 2	0 = No activo (conservar último modo) 1 = Activar modo 2	1 bit (1.011) (C-W- -)
activar	Conmutador 4elemento(s) (Mn), conmutación a Modo 3	0 = No activo (conservar último modo) 1 = Activar modo 3	1 bit (1.011) (C-W- -)
activar	Conmutador 4elemento(s) (Mn), conmutación a Modo 4	0 = No activo (conservar último modo) 1 = Activar modo 4	1 bit (1.011) (C-W- -)
N.º de modo	Conmutador 4elemento(s) (Mn), conmutación de modos	00 = Activar modo 1 01 = Activar modo 2 10 = Activar modo 3 11 = Activar modo 4	2 bits (2,xxx) (C-W- -)
N.º de modo	Conmutador 4elemento(s) (Mn), conmutación de modos	0 = Modo inicial 1 = Activar modo 1 2 = Activar modo 2 3 = Activar modo 3 4 = Activar modo 4 >4 = No activar (conservar último modo)	1 byte (20.xxx) (C-W- -)

Notas:

Para los objetos de comunicación "Cambio al modo x", es relevante el último comando en ese momento y no el estado del objeto de comunicación. Todos los objetos de comunicación pueden tener un "1"; el último comando es el decisivo.



Escena

La tesela **Escena** permite definir escenarios específicos de la aplicación con posiciones concretas de productos de fachada, guardarlos y abrirlos a través de un número de escena.

Existen 64 escenas de libre configuración por cada canal de motor.

Cada tesela de escena puede contener una o varias de estas 64 escenas.

La pila de un canal de motor puede contener varias teselas de escena (por ejemplo, para números de escena con prioridad alta y números de escena con prioridad baja), pero estas teselas de escena enlazan internamente a las mismas 64 escenas por canal. No tiene sentido utilizar el mismo número de escena en diferentes teselas de escena de

un canal. A diferencia de otras teselas, las teselas de escena no se pueden aplicar a varios canales de motor con el mismo número



Todas las teselas de escena de un canal utilizan el mismo objeto de comunicación.

Ajustes para las escenas

Ajustes de teselas de escena, añadir y eliminar escenas

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Denominación	Texto libre	Designación de la tesela
Leer escenas memorizadas		Las escenas memorizadas por el usuario se leen y actualizan en la DCA del ETS. De esta forma, al realizar ajustes en el actuador, no se perderán los ajustes del cliente.
Sobrescribir escenas memorizadas		Las escenas memorizadas en el actuador se sobrescriben con los ajustes parametrizados. Si se desea volver a sobrescribir las escenas más adelante, es necesario pulsar nuevamente el botón.
Función		
Aplicación	Control	Si la tesela está bloqueada, la teleindicación aparece en el objeto de teleindicación de 1 bit "Bloqueo de control". El comando repetido se ejecuta de nuevo (redisparo). Se ejecutan todos los comandos, incluso los idénticos en sucesión.
Repetir el comando tras desactivarse el bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> ▪ No 	Si el bloqueo de la propia tesela ya no está activo, entonces... ... no se ejecuta ningún comando. Para controles que no son ni locales ni centrales.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí, antes del bloqueo 	... se ejecuta el último comando antes de activar el bloqueo. Si se emite un comando durante un bloqueo activo, el comando se desecha. Tras la desactivación del bloqueo, las persianas se desplazan a la última posición alcanzada. Para controles locales en la sala, ya que los controles no deben repetirse durante un bloqueo activo.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí, siempre 	... el último comando ejecutado antes o durante un bloqueo activo. Si se emite una orden durante un bloqueo activo (es decir, la persiana no puede ejecutar la posición como consecuencia del bloqueo), el comando se guarda y se aplica cuando se desactive el bloqueo.

		Para comandos automáticos como sistema automático para sombreado, temporizador automático, mando centralizado, comandos de seguridad, etc.
Bloqueo		
Desactivar bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> ▪ según la escena 	
Teselas subordinadas	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Mantener bloqueos y restricciones 	Al desactivar el bloqueo, los bloqueos y restricciones de las teselas subordinadas permanecen sin cambios.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Desactivar bloqueos, mantener restricciones 	Cuando se desactiva el bloqueo, se desactivan los bloqueos de las teselas subordinadas, excepto las Teselas de seguridad , mientras que las restricciones de las teselas subordinadas permanecen sin cambios.

Los botones  y  permiten añadir escenas individuales a la tesela o eliminarlas de ella.

Ajustes por escena

Casilla de verificación en la barra de título	<ul style="list-style-type: none"> ▪ <input checked="" type="checkbox"/> ▪ <input type="checkbox"/> 	<p>Seleccionado: La escena se activa en la tesela</p> <p>No seleccionado: La escena está activa en el canal (posiblemente en otra tesela) pero no en la tesela de la escena actual.</p>
Número de escena	1... 64	El número asignado a la escena para su consulta y almacenamiento a través del objeto de comunicación.
Barra de título de la escena	Texto libre	Denominación de la escena individual.
Comando de movimiento	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Ningún comando de movimiento ▪ Arriba ▪ Abajo ▪ Posición de sombreado ▪ Altura de cuerpo de persiana ▪ Ángulo de lamas ▪ Posición (altura/ángulo) ▪ Posición (P1-P4) 	Comando de movimiento al consultar la escena.
Altura ¹	0... 100 %	<p>0 % Cuerpo de persiana totalmente replegado</p> <p>100 % Cuerpo de persiana totalmente extendido</p>
Ángulo ²	0... 100 %	<p>0 % Lamas abiertas al máximo</p> <p>100 % Lamas cerradas</p>

¹El parámetro es visible si se selecciona el comando de movimiento "Altura de cuerpo de persiana" o "Posición (altura/ángulo)".

²El parámetro es visible si se selecciona el comando de movimiento "Ángulo de lamas" o "Posición (altura/ángulo)".

Posición (P1-P4) ¹	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Posición P1 (protección de la privacidad) ▪ Posición P2 (sombreado bajo) ▪ Posición P3 (sombreado alto) ▪ Posición P4 (vista libre) 	
Bloqueo		
Activar bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> ▪ No 	No se activa ningún bloqueo o, si se consulta la escena, el bloqueo se desactiva.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí 	Al consultar la escena, se activa el bloqueo.

Objeto de comunicación

Abreviaturas utilizadas:

OC Objeto de comunicación

Tipo Tipo de datos (longitud de bits del OC)

C R W T [Objekt-Flags](#) preajustado

U (C - W - -) significa, por ejemplo: C y W están activados, pero R, T y U no

DPT "Tipo de punto de datos" según el estándar KNX

(Mn) Canal de motor n.º n

...(En) Entrada de contacto n.º o entrada de grupo

(EGx) Entrada de contacto o entrada de grupo, borne de conexión Arriba, Abajo o Abajo1

Función	Nombre	Descripción	Tipo (DPT)
Consultar / memorizar	Escena (Mn)	<p>Recuperar o guardar la escena en el actuador de persianas.</p> <p>Los números de escena 1..64 configurados en la tesela de escena corresponden a los números de escena 0...63 en el OC</p>	1 byte (18.001) (C-W- -)



Sistema automático de persianas

Ajustes Sistema automático de persianas

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Compartir objetos de comunicación		Los objetos de comunicación se pueden crear individualmente para cada canal de motor o compartirse

¹El parámetro es visible si se selecciona el comando de movimiento "[Posición \(P1-P4\)](#)".

	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí, compartidos en todo el dispositivo 	<p>entre varios canales de motor de un mismo dispositivo.</p> <p>Los objetos de comunicación de esta tesela se comparten en todos los canales de motor para los que se haya configurado la misma función.</p>
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ No, individualmente para cada canal de motor 	<p>Se crean objetos de comunicación separados explícitamente para cada canal de motor individual.</p>

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Denominación	Texto libre	Designación de la tesela
Función		
Aplicación	Sistema automático	<p>Si la tesela está bloqueada, la teleindicación aparece en el objeto de teleindicación de 1 bit "Bloqueo automático".</p> <p>El comando repetido se ejecuta de nuevo (reinicio). Se ejecutan todos los comandos, incluso los idénticos en sucesión.</p>
Repetir el comando tras desactivarse el bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> ▪ No 	<p>Si el bloqueo de la propia tesela ya no está activo, entonces...</p> <p>... no se ejecuta ningún comando.</p> <p>Para controles que no son ni locales ni centrales.</p>
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí, antes del bloqueo 	<p>... se ejecuta el último comando antes de activar el bloqueo.</p> <p>Si se emite un comando durante un bloqueo activo, el comando se desecha. Tras la desactivación del bloqueo, las persianas se desplazan a la última posición alcanzada.</p> <p>Para controles locales en la sala, ya que los controles no deben repetirse durante un bloqueo activo.</p>
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sí, siempre 	<p>... el último comando ejecutado antes o durante un bloqueo activo.</p> <p>Si se emite una orden durante un bloqueo activo (es decir, la persiana no puede ejecutar la posición como consecuencia del bloqueo), el comando se guarda y se aplica cuando se desactive el bloqueo.</p> <p>Para comandos automáticos como sistema automático para sombreado, temporizador automático, mando centralizado, comandos de seguridad, etc.</p>
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Nunca 	No se activa ningún bloqueo.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ En caso de comando 	Cuando se recibe un comando, el bloqueo se activa.
Teselas subordinadas		Al seleccionar "Activar bloqueo con..."
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Bloquear todos 	Todas las teselas subordinadas se bloquean.

Desactivar bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> ■ Nunca 	El bloqueo no se desactiva.
	<ul style="list-style-type: none"> ■ En caso de comando 	Cuando se recibe un comando, el bloqueo se desactiva.
	<ul style="list-style-type: none"> ■ Tras retardo 	Una vez transcurrido el tiempo de retardo, el bloqueo se desactiva. Se muestra el parámetro para el ajuste de la hora.
Retardo ¹	1 s... 48 h	Retardo tras la activación del bloqueo hasta la desactivación automática
Teselas subordinadas	<ul style="list-style-type: none"> ■ Mantener bloqueos y restricciones 	Al desactivar el bloqueo, los bloqueos y restricciones de las teselas subordinadas permanecen sin cambios.
	<ul style="list-style-type: none"> ■ Desactivar bloqueos, mantener restricciones 	Cuando se desactiva el bloqueo, se desactivan los bloqueos de las teselas subordinadas, excepto las Teselas de seguridad , mientras que las restricciones de las teselas subordinadas permanecen sin cambios.

Objetos de comunicación Sistema automático de persianas

Abreviaturas utilizadas:

OC Objeto de comunicación

Tipo Tipo de datos (longitud de bits del OC)

C R W T [Objekt-Flags](#) preajustado

U (C - W - -) significa, por ejemplo: C y W están activados, pero R, T y U no

DPT "Tipo de punto de datos" según el estándar KNX

(Mn) Canal de motor n.º n

...(En) Entrada de contacto n.º o entrada de grupo

(EGx) Entrada de contacto o entrada de grupo, borne de conexión Arriba, Abajo o Abajo1

Función	Nombre	Descripción	Tipo (DPT)
Arriba / Abajo	Sistema automático de persianas (Mn), posición final	0 = Desplazamiento a la posición final superior 1 = Desplazamiento a la posición final inferior	1 bit (1.008) (C-W- -)
Arriba / Sombreado	Sistema automático de persianas (Mn), posición final	0 = Desplazamiento a la posición final superior 1 = Desplazamiento a la posición de sombreado	1 bit (ninguno) (C-W- -)
Paso / Parada	Sistema automático de persianas (Mn), posición final	0 = Bascular hacia arriba o parada durante el movimiento 1 = Bascular hacia abajo o parada	1 bit (1.007) (ninguno) ²

¹El parámetro es visible si "Desactivar bloqueo" tiene el valor "Tras retardo".

²Diferenciar el DPT; véase el capítulo "Ajustes de los dispositivos", sección "Filosofía de mando"

		durante el movimiento	(C-W- -)
Altura 0...255	Sistema automático de persianas (Mn), posición final	Ejecutar altura de cuerpo de persiana: 0 = Cuerpo de persiana totalmente recogido 255 = Cuerpo de persiana totalmente desplegado	1 byte (5.001) (C-W- -)
Ángulo 0...255	Sistema automático de persianas (Mn), posición final	Ejecutar ángulo de lamas: 0 = Lamas abiertas al máximo 255 = Lamas cerradas al máximo	1 byte (5.001) (C-W- -)
Posición (altura/ángulo)	Sistema automático de persianas (Mn), posición final	Ejecutar posición objetivo establecida por altura de cuerpo de persiana y ángulo de lamas	3 bytes (240.800) (C-W- -)

Configurar Entradas del actuador

La vista Entradas del actuador permite editar y crear asignaciones entre las entradas locales del actuador de persianas KNX y los canales de motor, así como de la salida de bus.

Vista de Entradas del actuador

En la **vista de matriz** Entradas del actuador, es posible asignar las entradas (entrada física, por radio o por bus) a un canal de motor (M) y/o a la salida de bus.

La visualización en filas y columnas muestra qué entrada física con qué función (tesela) actúa sobre qué salida (canal de motor o bus). Esta vista no permite identificar las prioridades de las teselas (a diferencia con la **vista de pila** Canales de motor).

- Entradas de control local (E) del actuador de persianas como control directo en uno o varios canales de motor (M)
- Entradas de control local (E) del actuador de persianas a la salida de bus
- Entradas de control local (E) como entrada binaria (para varias teselas) a la salida de bus

- Entrada de control de grupo (G) del actuador de persianas a los canales de motor (M)
- Entrada de control de grupo (G) del actuador de persianas a la salida de bus

- Control de bus (B) a través de la entrada de bus a uno o varios canales de motor (M)

Vista

Tiles

Room templates

Diagnosis ▶

Device

Motor channels

M1 | reception

M2 | meeting room

M3 | office east

M4 | office south

M5 | office west

M6 | office north

Actuator inputs

	Contact inputs	M1	M2	M3	M4	M5	M6	Bus
Group input								KNX
Input 1	53							
Input 2			56	57				KNX
Input 3								KNX
Input 4					27			KNX
Input 5								KNX
Input 6						37	37	KNX

Asignación de una tesela a un canal de motor o a la salida de bus





- En el área **Resumen**, haga clic en la tesela deseada (Control, Iluminación, Entrada de comandos, Seguridad de entrada de comandos o Entrada universal) y arrástrela hasta la intersección deseada de las entradas E, G, F, K y la columna de salidas para el canal de motor o la columna de salida de bus.
- Al hacerlo así, la asignación es permanente, es decir, la tesela actúa con las variables de entrada (fila) sobre la salida correspondiente (columna)
- El área **Detalles** permite realizar ajustes detallados.

Si no es posible arrastrar una tesela hasta el punto de intersección deseado, se indica mediante un mensaje breve y el icono salta de nuevo a la barra.

Descripción de las teselas disponibles

Se refiere a todas las funciones y automatizaciones que son posibles con el actuador.

Teselas (aplicación)	Descripción
----------------------	-------------

 Control de las persianas	La entrada se utiliza para el control de las persianas. La entrada puede emitirse al canal y/o a la salida de bus.
 Entrada de comandos	La entrada se utiliza para recibir un contacto. La entrada puede emitirse al canal y/o a la salida de bus.
 Iluminación	La entrada se utiliza para el control de luminarias. La entrada solo puede emitirse a la salida de bus.
 Entrada universal	La entrada se utiliza para el uso universal de las entradas de contacto en la salida de bus. La entrada solo puede emitirse a la salida de bus.



Iluminación

La tesela **Iluminación** permite controlar la iluminación de la sala. Se utiliza un pulsador externo para la entrada de contacto del actuador de persianas. La tesela solo puede asignarse en la columna **Bus**.

Nota: El pulsador no puede utilizarse para la iluminación y una persiana al mismo tiempo.

Ajustes

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Descripción	Texto libre	Breve descripción de la función de esta Iluminación.
Filosofía de mando	<ul style="list-style-type: none"> ■ KNX estándar ■ Ajuste propio 	Comportamiento básico de las entradas
Pulsación prolongada de tecla mín.	100 ms... 1 s	Si la entrada de contacto está cerrada durante al menos el tiempo establecido, se evalúa un impulso largo. Un tiempo de cierre más corto se considera un impulso corto.
Configuración de contacto - x¹		x = Arriba, Abajo, Abajo1
pulsación de tecla prolongada pulsación breve de tecla Doble clic	<ul style="list-style-type: none"> ■ Ninguna reacción ■ On ■ Off 	Comportamiento con pulsación larga Comportamiento con pulsación corta Comportamiento con 2 pulsaciones cortas

	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Atenuación más clara ² ▪ Atenuación más oscura ³ ▪ Valor de claridad ▪ Escenas 	
Valor de claridad	<ul style="list-style-type: none"> ▪ 0... 100 % ⁴ 	
Número de escena	<ul style="list-style-type: none"> ▪ 1... 64 ⁵ 	
Regular 100 % ⁶	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Atenuación con parada 	

Objetos de comunicación

Abreviaturas utilizadas:

OC Objeto de comunicación

Tipo Tipo de datos (longitud de bits del OC)

C R W T [Objekt-Flags](#) preajustado

U (C - W - -) significa, por ejemplo: C y W están activados, pero R, T y U no

DPT "Tipo de punto de datos" según el estándar KNX

(Mn) Canal de motor n.º n

...(En) Entrada de contacto n.º o entrada de grupo

(EGx) Entrada de contacto o entrada de grupo, borne de conexión Arriba, Abajo o Abajo1

Función	Nombre	Descripción	Tipo (DPT)
On / Off	Entrada (En), conmutación	Encendido o apagado con accionamiento configurado del pulsador	1 bit (1.001) (C-W- -)
Regular 100 %	Entrada (En), atenuación	Con accionamiento configurado del pulsador Atenuación más clara o Atenuación más oscura (con ancho de paso fijo del 100 %) y parada de la regulación al abrir el contacto	4 bits (3.007) (C-W- -)
Valor de claridad	Entrada (En), valor	Enviar un valor de luminosidad predefinido (0...100 %) al mantener pulsado el pulsador	1 byte (5.001) (C-W- -)
Consultar escena	Entrada (En), escena	Con accionamiento configurado del pulsador, abrir el número de escena preconfigurado	1 byte (18.001) (C-W- -)

¹La selección es visible cuando se selecciona Filosofía de mando Ajuste propio.

²El parámetro Atenuación más clara es visible si se selecciona pulsación de tecla prolongada.

³El parámetro Atenuación más oscura es visible si se selecciona pulsación de tecla prolongada.

⁴El parámetro Valor de claridad es visible si se selecciona Valor de claridad.

⁵El parámetro Número de escena es visible si se selecciona Escenas.

⁶El parámetro Regular 100 % es visible si se selecciona Atenuación más clara o Atenuación más oscura



Entrada universal

Con la tesela **Entrada universal**, la apertura y el cierre de las Entradas de contacto en el actuador de persianas pueden evaluarse en forma de eventos libremente configurables y transmitirse al bus con los objetos de comunicación correspondientes.

En sentido contrario, es posible activar objetos de comunicación para controlar las salidas de LED del actuador de persianas desde el bus.

La tesela **Entrada universal** solo puede utilizarse en la columna **Bus** y puede asignarse a cualquier fila de la columna **Entradas de contacto** que no contenga otros enlaces.

Ajustes

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Descripción	Texto libre	Breve descripción de la función de este Entrada universal.
Ajuste de contacto x2 / x3		x = 1...9 para entrada de canal de motor o G para entrada de grupo
Evaluación de entrada	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Impulso corto / largo 	Ajustar el comportamiento para el cierre corto y largo de la entrada de contacto. Se crean dos objetos de comunicación (corto / largo).
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Abrir / cerrar contacto 	Determine el comportamiento al abrirse y cerrarse la entrada de contacto. Se crean dos objetos de comunicación (abrir / cerrar).
Impulso corto Impulso largo Doble clic Abrir contacto Cerrar contacto	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Objeto de 1 bit ▪ Objeto de 2 bits ▪ Objeto de 1 byte ▪ Objeto de 2 bytes ▪ Activar escena de 1 byte ▪ Memorizar escena de 1 byte 	Objeto de comunicación para impulso corto Objeto de comunicación para impulso largo Objeto de comunicación para 2 impulsos cortos Objeto de comunicación para la apertura Objeto de comunicación para el cierre
Reacción	<ul style="list-style-type: none"> ▪ On 	Envía un telegrama "1" con cada pulsación (Solo ajustable para "Valor de 1 bit")
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Off 	Envía un telegrama "0" con cada pulsación (Solo ajustable para "Valor de 1 bit")
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Conmutar 	Alterna entre "0" y "1" con cada pulsación. (Solo ajustable para "Valor de 1 bit")
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Sistema automático 	Sin guiado forzado activo (Solo ajustable para "Valor de 2 bits")
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Encendido (obligatorio) 	Guiado forzado activado "1": activo. (Solo ajustable para "Valor de 2 bits")
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Apagado (obligatorio) 	Guiado forzado desactivado "0": activo.

		(Solo ajustable para "Valor de 2 bits")
	<ul style="list-style-type: none"> ■ 0... 255 	Solo ajustable para "Valor de 1 byte"
	<ul style="list-style-type: none"> ■ 0...65.535 	Solo ajustable para "Valor de 2 bytes"
	<ul style="list-style-type: none"> ■ 1... 64 	Solo ajustable para "Escenas de 1 byte"
Enviar cíclicamente	<ul style="list-style-type: none"> ■ Sí ■ No 	Si "Enviar cíclicamente" = "No", el actuador envía el valor del objeto definido en "Reacción" a la dirección de grupo de este OC cada vez que se produce el evento asignado a un OC (y solo en ese caso). Si "Enviar cíclicamente" = "Sí", el actuador envía repetidamente el valor de objeto escrito más recientemente en esta dirección de grupo con el intervalo establecido en "Tiempo de ciclo".
Tiempo de ciclo	10 s... 3 d	
Impulso largo mín. 1	100 ms... 10 s	Si la entrada de contacto está cerrada durante al menos el tiempo establecido, se evalúa un impulso largo. Un tiempo de cierre más corto se considera un impulso corto.

Nota de aplicación: Si los dos OC "Abrir contacto" y "Cerrar contacto" se programan con valores de objeto distintos con el parámetro "Reacción" y se asignan a la **misma dirección de grupo**, la apertura y el cierre de la entrada de contacto pueden transmitirse al bus como un evento binario con cualquier polaridad:

- polaridad normal: Valor del objeto "On" al cerrar y valor del objeto "Off" al abrir el contacto
- polaridad invertida: Valor del objeto "Off" al cerrar y valor del objeto "On" al abrir el contacto

Si también se activa "Enviar cíclicamente", el actuador envía repetidamente el último evento que se haya producido (abrir o cerrar) con la polaridad deseada.

Objetos de comunicación

Abreviaturas utilizadas:

OC Objeto de comunicación

Tipo Tipo de datos (longitud de bits del OC)

C R W T [Objekt-Flags](#) preajustado

U (C - W - -) significa, por ejemplo: C y W están activados, pero R, T y U no

DPT "Tipo de punto de datos" según el estándar KNX

(Mn) Canal de motor n.º n

...(En) Entrada de contacto n.º o entrada de grupo

(EGx) Entrada de contacto o entrada de grupo, borne de conexión Arriba, Abajo o Abajo1

Función	Nombre	Descripción	Tipo (DPT)
On / Off	Entrada (En), conmutación (EGx)	0 = Entrada de contacto abierta 1 = Entrada de contacto cerrada	1 bit (1.001) (C-TW -)
Guiado forzado	Entrada (En), conmutación (EGx)		2 bits (2.001) (C-TW -)

¹El parámetro es visible si "Evaluación de entrada" tiene el valor "Impulso corto / largo"

Valor	Entrada (En), conmutación (EGx)		1 byte (5.001) (C-TW -)
Escenas	Entrada (En), conmutación (EGx)		1 byte (18.001) (C-TW -)
Valor	Entrada (En), conmutación (EGx)		2 bytes (7.001) (C-TW -)

LED de control local a través de bus

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Parpadeo rápido		Comportamiento de parpadeo del LED en la entrada de contacto seleccionada. El orden de prioridad es fijo, es decir, "parpadeo rápido" precede a "parpadeo lento", que va seguido a su vez de "encendido" y "apagado".
	▪ -- (ninguna indicación)	El parpadeo rápido nunca se muestra.
	▪ Mostrar un objeto	Se muestra un objeto de comunicación para el control.
	▪ Mostrar dos objetos	Se muestran dos objetos de comunicación para el control. Los objetos están enlazados en OR para el control del LED.
	▪ Mostrar tres objetos	Se muestran tres objetos de comunicación para el control. Los objetos están enlazados en OR para el control del LED.
	▪ Mostrar cuatro objetos	Se muestran cuatro objetos de comunicación para el control. Los objetos están enlazados en OR para el control del LED.
Parpadeo lento	ídem	
Siempre encendido	ídem	

Objetos de comunicación

Abreviaturas utilizadas:

OC Objeto de comunicación

Tipo Tipo de datos (longitud de bits del OC)

C R W T [Objekt-Flags](#) preajustado

U (C - W - -) significa, por ejemplo: C y W están activados, pero R, T y U no

DPT "Tipo de punto de datos" según el estándar KNX

(Mn) Canal de motor n.º n

...(En) Entrada de contacto n.º o entrada de grupo

(EGx) Entrada de contacto o entrada de grupo, borne de conexión Arriba, Abajo o Abajo1

Función	Nombre	Descripción	Tipo (DPT)
Parpadeo rápido	Entrada (En), LED de control	1 = Encender LED con parpadeo rápido	1 bit (1.001)

		0 = Apagar LED con parpadeo rápido	(C-W- -)
Parpadeo lento	Entrada (En), LED de control	1 = Encender LED con parpadeo lento 0 = Apagar LED con parpadeo lento	1 bit (1.001) (C-W- -)
Siempre encendido	Entrada (En), LED de control	1 = Encender LED permanentemente 0 = Apagar LED	1 bit (1.001) (C-W- -)

Funciones generales de los dispositivos

El área DCA Dispositivo abarca funciones generales del KNX actuador de persianas y ajustes comunes a todos los canales de motor. En la selección de zona, la dirección física se indica a continuación de la denominación "Dispositivo".

Ajustes de los dispositivos



En esta área se pueden realizar ajustes que se aplican a todo el dispositivo y a todos los canales de motor en conjunto.

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
Descripción	Texto libre	Breve descripción del dispositivo o de la Ajustes de los dispositivos.
Control		
LED de canal de motor	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Siempre activado 	Los LED de canal de motor están permanentemente activos y presentan el siguiente patrón de parpadeo: Oscuro: Funcionamiento normal, sin bloqueo Encendido: Comando automático bloqueado, control posible Parpadea: Control bloqueado, función de alarma disparada Parpadea 2 veces: Se detectó un corte de corriente. Parpadea 4 veces: Se detecta sobrecorriente, el canal se desactiva Véase la documentación para más detalles.
Pulsadores de prueba	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Siempre posible 	Los pulsadores de prueba están en la parte superior de la pila (invisibles) y tienen la máxima prioridad. Al controlar con los pulsadores de prueba, el canal queda completamente anulado (¡incluidas las teselas de seguridad!).
Filosofía de mando		Una pulsación breve del botón provoca un comportamiento diferente en función del ajuste: <ul style="list-style-type: none"> ▪ Griesser: Parada en movimiento; basculamiento en parado; sombreado inmediatamente después de una pulsación larga del botón

	<ul style="list-style-type: none"> ▪ KNX estándar: Basculamiento en movimiento; basculamiento en parado
<ul style="list-style-type: none"> ▪ Griesser 	Prolongada Arriba / Abajo Prolongada + breve Sombreado Breve Parada / basculamiento ¹
<ul style="list-style-type: none"> ▪ KNX estándar 	Prolongada Arriba / Abajo Breve Basculamiento ²
General	
Modo de funcionamiento de ahorro	El modo de funcionamiento de ahorro reduce el consumo de energía del dispositivo. Para ello, se desconecta la función de diagnóstico, que escribe continuamente toda la información en la memoria.
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Desactivado ▪ Activado












Control de prueba

Esta área permite enviar comandos de movimiento a un canal de motor o a un grupo de canales de motor.

Símbolo	Función	Descripción
	Conectar... Desconectar	Establecer o desconectar una conexión de comunicación con el dispositivo.
<input type="checkbox"/> Todos <input checked="" type="checkbox"/> Todos	Todos los canales	Selección o desactivación de todos los canales de motor que deban recibir los comandos de movimiento del Control de prueba.
<input type="checkbox"/> M1 <input checked="" type="checkbox"/> M2 ...	Selección de canales	Selección de los canales de motor que deban recibir los comandos de movimiento del Control de prueba.
	Arriba (Posición final arriba – Relé arriba)	El relé de subida se activa.
	Posición de sombreado	Se ejecuta la posición de som-


¹Parada en movimiento; basculamiento en parado

²Basculamiento durante la marcha y la parada (el tiempo de basculamiento se prolonga en caso de comando de basculamiento), corresponde a DPT 1.007

	Abajo (Posición final abajo – Relé abajo)	breado. El relé de bajada se activa.
  	Bascular Arriba PARADA Bascular Abajo	Comando de basculamiento según el parámetro cargado "Duración de basculamiento" en dirección a la posición final superior. El relé actualmente activado se libera. Comando de basculamiento según el parámetro cargado "Duración de basculamiento" en dirección a la posición final inferior.
   	P1 P2 P3 P4	Ejecutar Posiciones de sombreado P1...P4
  	Altura...% Ejecutar Ángulo... % Ejecutar Ejecutar la posición	Ejecución de la altura de cuerpo de persiana y el ángulo de las lamas, individualmente o en un comando de movimiento.
	Iniciar calibración	Calibrar el tiempo de funcionamiento de los canales de motor seleccionados. Véase también el capítulo Medición del tiempo de funcionamiento en el anexo.

Firmware

En esta área se puede leer la Versión de software, Número de serie y Versión de hardware del dispositivo.

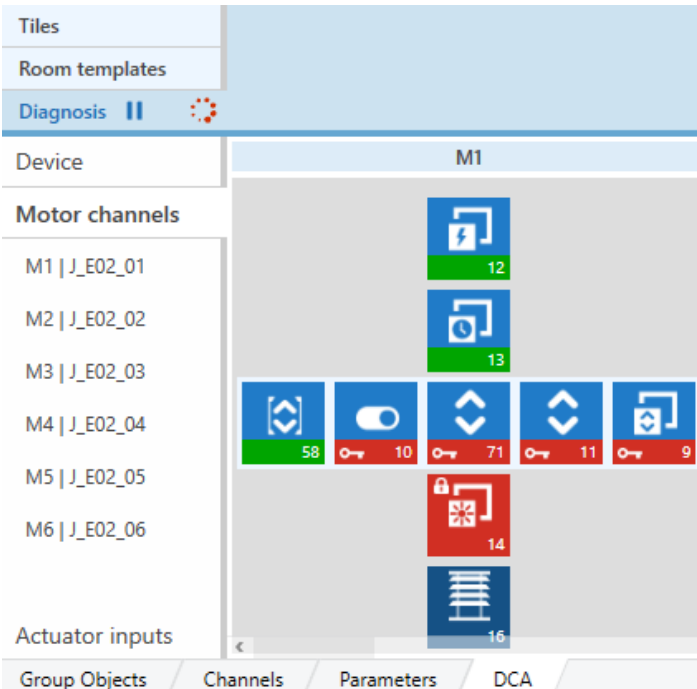
Indicación / botón	Descripción
Versión	Versión de software del dispositivo
Validación <ul style="list-style-type: none"> ▪ Según la versión leída ▪ según versión de la lista 	Comprobar si la configuración creada funciona con la versión de software seleccionada. Si la configuración no coincide con la versión seleccionada, se muestra una barra roja. A continuación, podrá elegir entre dos medidas: - Ajustar la función de teselas para que sea compatible con la versión del firmware. - Realizar el proceso de Actualización del firmware del dispositivo.
Número de serie	Número de serie del dispositivo
Versión de hardware	Versión de hardware del dispositivo o "desconocido" si el dispositivo aún no admite esta indicación.
Leído el	Fecha y hora de la última lectura de Versión de software, Número de serie y Versión de hardware.
	Leer la Versión de software, Número de serie y la Versión de hardware del dispositivo.

Diagnóstico

En la vista de diagnóstico, los estados de bloqueo de las teselas individuales pueden identificarse mediante un código de colores en la pila de teselas.

Debe existir una conexión con el actuador para visualizar los datos de diagnóstico. Si se leyeron datos de registro del actuador en un momento anterior, estos datos de lectura también pueden recuperarse sin conexión de bus. Al iniciar el diagnóstico, aparece el mensaje "Cargando los datos de registro leídos más recientemente...".

Pila de teselas con estados de bloqueo



Campo	Contenido	Descripción
Diagnóstico		La DCA no lee ningún dato del actuador de persianas. Acción al pulsar el icono: Iniciar lectura de datos de actuador
		La DCA lee continuamente los datos del actuador de persianas y muestra la información. Representado por una "ruleta" roja giratoria. Acción al pulsar el icono: Detener lectura de datos de actuador

Las siguientes funciones (especialmente Past View Diagnose) requieren una versión de firmware 1.6, así como una versión 10 o superior de la DCA.

Con el diagnóstico, se dispone de dos opciones para una visión temporal de los estados:

Live View Diagnose

Se muestran continuamente la pila actual y los últimos comandos ejecutados. Se leen continuamente nuevos datos y la vista se actualiza. Aunque también se pueden analizar los comandos ejecutados más recientemente, la cronología se rellena con los datos más actuales aun así.

Este tipo de diagnóstico se utiliza principalmente para la puesta en servicio.

Past View Diagnose

Se cargan y visualizan los datos anteriores del actuador (o un archivo). No se muestran los estados y comandos del instante actual. Este tipo de diagnóstico se utiliza para analizar eventos pasados, por ejemplo, cuestiones sobre el comportamiento en un momento determinado. Durante el uso habitual, el contenido de "Past View Diagnose" se remonta a cerca de 4 meses. Dependiendo de la frecuencia de los comandos recibidos y de las acciones ejecutadas, la duración varía considerablemente.

La vista de diagnóstico se divide en una cronología para seleccionar el tiempo de diagnóstico (que se muestra en el encabezado, con el área de ajuste de tiempo a la derecha) y la pila para mostrar las prioridades y los últimos comandos (en la zona inferior).

Cronología

La cronología ofrece la representación concisa de la pila de un canal seleccionado en cada momento. Se muestra el porcentaje de la altura de la pila (número de teselas) que estaba completamente funcional (verde), bloqueada (rojo) o restringida (amarillo). Es posible seleccionar una hora con el control deslizante y la pila correspondiente aparece en la zona inferior.





Los eventos individuales se muestran sobre la cronología:

Evento	Descripción
Punto (gris)	Comando - Recepción de un comando - Ejecución de un comando de movimiento - Ejecución retardada de un comando de movimiento (repetición del comando tras la función de bloqueo, tras un tiempo de retardo, etc.) - Posición objetivo alcanzada
Rombo (azul)	Cambio de las condiciones de funcionamiento, como: - Cambio de modo de funcionamiento (por ejemplo, modo automático a modo manual) - rebasamiento de los valores límite (número de conmutaciones u horas de funcionamiento) - Indicaciones de uso (Cambio del tiempo de funcionamiento - Cambio del producto de fachada, Limitador de par, etc.)
Triángulo (rojo)	Eventos de sistema, como - Caída y retorno de la tensión (bus y red): el actuador no tuvo comunicación con el bus durante cierto tiempo. Durante este intervalo, no se producen registros. - Fallo del motor (línea de alimentación o protección térmica) - Problema del actuador (contactos de relé soldados, sobrecorriente, Protección térmica etc.)

- Modificación manual del canal del actuador ([control de los dispositivos en el actuador](#) o [control de prueba con la DCA](#))
- **Modo de pánico**

Si se producen varios eventos al mismo tiempo, se aplica lo siguiente al resumen: Triángulo antes que rombo antes que punto.

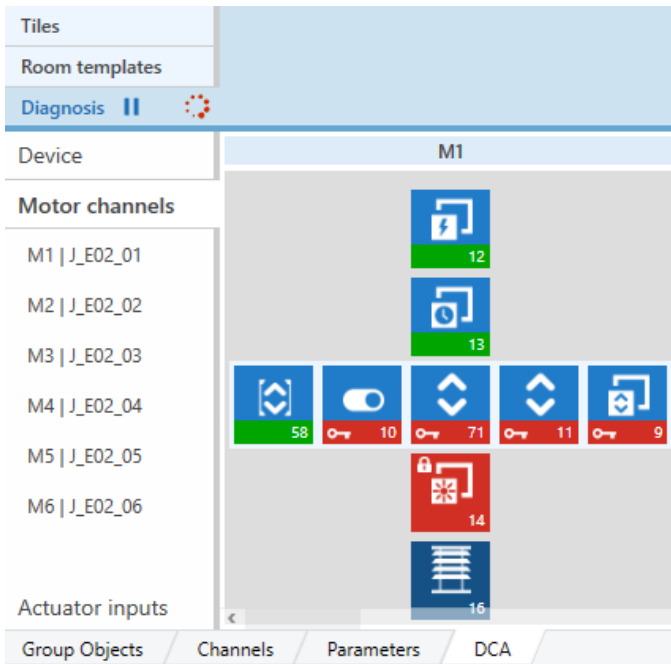
A la derecha de la pila reducida están los elementos de manipulación:

Elemento	Descripción
En directo	Con la vista en directo, los estados actuales se cargan continuamente desde el actuador y se muestran.
de 1. 	Hora a partir de la cual se cargan los datos del actuador. Accionamiento de  : Leer la hora más temprana disponible en el dispositivo.
a 2. 	Hora hasta la cual se cargan los datos del actuador. Accionamiento de  : Seleccionar hora actual.
Zoom	El control deslizante muestra la sección de la pila reducida (se puede cambiar desplazando el control). La sección que se muestra en la cronología puede "ampliarse" directamente en la cronología utilizando el botón derecho del ratón con "hacer clic y seleccionar". Como alternativa, el control deslizante de zoom puede ampliarse en anchura (para mostrar más datos) o reducirse (para mostrar menos datos) y colocarse en la posición deseada. Las teclas de flecha de cursor permiten seleccionar el evento siguiente o el anterior.
INICIO / PARADA	Iniciar y detener el diagnóstico. Este botón está presente a ambos lados de la cronología. El funcionamiento de ambos botones es idéntico (acoplados/sincronizados).

El comportamiento de la vista de diagnóstico es el siguiente:

- Si se cambia a la vista de diagnóstico, aparece la última cronología visualizada (Past View Diagnose).
- Si nunca se ha leído una pila del actuador, la cronología se muestra vacía.

Pila de teselas



En la pila de teselas, las teselas están coloreadas acorde con las funciones de bloqueo.

En la vista de canales, las teselas contienen más información:

Línea 1: comando de movimiento y bloqueo/restricción

Línea 2: recibido o ejecutado en fecha/hora

Burbuja de comando

Para hacer reconocible la secuencia cronológica por tiempo de análisis, los tres últimos disparos de teselas se muestran con una burbuja de comando.







La burbuja de comando representa tres aspectos: comando, situación de bloqueo, ejecución:










Bloqueos y restricciones

Ejecución

Símbolo Comando	Descripción
↕	Comando de movimiento - Bascular Arriba
↕	Comando de movimiento - Bascular Abajo
▲	Comando de movimiento - Arriba (Posición final arriba – Relé arriba)
●	Comando de movimiento - Parada
▼	Comando de movimiento - Abajo 1
▼	Comando de movimiento - Abajo (Posición final abajo – Relé abajo)
1	Posición de sombreado Comando de movimiento - P1

	Comando de movimiento - P2
	Comando de movimiento - P3
	Comando de movimiento - P4
	Comando de movimiento - Altura: ...%
	Comando de movimiento - Ángulo: ... %
	Comando de movimiento - Posición:
1	Encender
0	Apagar
1...n	Valor (número de escena, ruta de conmutador)
	Eventos relativos a los ciclos de conmutación del motor/periodos de cuerpo de persiana

	Descripción
	Activar bloqueo (las teselas subordinadas se bloquean)
	Desactivar bloqueo (sin bloqueos en las teselas subordinadas)
	Activar restricción (o modificar)
	Desactivar restricción (sin restricciones)

	Descripción
	Comando ejecutado (sin retardo).
	El comando no se ha podido ejecutar (aún) (por ejemplo, porque la tesela está bloqueada). Si un comando aún no se ha ejecutado, el icono del comando también se vuelve gris.
	El comando se ejecutó con demora (por ejemplo, tras suprimirse un bloqueo superior).

Burbuja	Descripción
	Último comando
	Penúltimo comando
	Antepenúltimo comando

Visualización de la tesela Protección solar

La tesela Protección solar cambia al color rojo en caso de peligro o al naranja en caso de avería. Véase al respecto [Conexión del motor](#).

Visualización de eventos de sistema de todo el dispositivo

En el caso de los eventos que afectan a todo el dispositivo, se muestra una barra roja.

Los eventos de sistema son



- Corte de tensión de bus:
- Corte de tensión de red
- Restablecer actuador (manualmente mediante el ETS, tensión de alimentación demasiado baja, otra causa)

¹ Información sobre la hora más temprana disponible (desde que los datos están en el actuador, es decir, desde la hora de descarga o últimos datos sobrescritos)

²Visible sin la marca de verificación en En directo.

Diagnóstico Protección solar

Si se selecciona la tesela "Protección solar" en la vista Diagnóstico, es posible leer y visualizar los estados de control y los eventos de los canales de motor.

Las indicaciones de la sección **Estados actuales** se actualizan continuamente; en la sección **Datos de funcionamiento**, la actualización tiene lugar cuando se pulsa el botón Cargar datos de funcionamiento.

Estados actuales y Datos de funcionamiento

Campo	Contenido	Descripción
Ciclo de diagnóstico Campo de entrada	hh:mm:ss	Lectura continua en segundo plano (una vez inicial, luego en función del ciclo o la pulsación de tecla seleccionados)
Diagnóstico		
Número de canal	N.º	
Estados actuales		
Hora	Fecha / hora	
Posición (real) Altura de cuerpo de persiana	0...255 (0...100 %)	
Ángulo de lamas	0...255 (0...100 %)	
Área de sombreado	Sí / No	
Posición objetivo alcanzada	Sí / No/ Desconocido	Si no hay datos disponibles, aparece "desconocido".
Posición objetivo (nominal) Altura de cuerpo de persiana	0...255 (0...100 %)	
Ángulo de lamas	0...255 (0...100 %)	Se emite el ángulo efectivo de las lamas. El ángulo de lamas devuelto puede desviarse de la posición nominal si, por ejemplo, existe una restricción o un factor de corrección.
Disparador	Descripción N.º de tesela	
Fecha / hora	Fecha / hora	
Restricción activa Restricción de tesela	Sí / No N.º / nombre N.º / nombre ... (otros)	
Factor de corrección ¹		El factor de corrección provoca el ajuste de un ángulo de lama especificado y de las posiciones de sombreado P1...P4
Total	50 % *25 %... 150 % *225 %	El total se compone del factor de corrección de la unidad central y del factor de corrección del canal

Central	25 ... 225 %	de motor. El factor de corrección "Central" se recibe a través del objeto Griesser.
Canal de motor	0... 200 %	El factor de corrección "Canal de motor" puede configurarse de forma específica para cada canal en el actuador de persianas .
Tiempos de funcionamiento		
Arriba – Abajo2 s / desconocido	
Abajo 2 – Arriba s / desconocido	
Abajo1 – Abajo2 ² s / desconocido	
Conexión del motor ¹ .	comprobar / ok	Fecha / hora
Peligro 	<ul style="list-style-type: none"> ■ Contacto de relé soldado ■ Sobrecorriente 	<p>Contacto de relé soldado, es decir, hay corriente en un contacto de relé, aunque el relé esté abierto. En este caso, se debe sustituir el dispositivo.</p> <p>Sobrecorriente, es decir, fluye una corriente superior a 5 A (la corriente admisible es de 2,5 A); el actuador puede haber sufrido daños.</p>
Perturbación 	<ul style="list-style-type: none"> ■ No hay ningún motor disponible ■ Protección térmica ■ Rotura de línea 	<p>No hay ningún motor disponible: No hay ningún motor conectado o el conductor de neutro está interrumpido.</p> <p>Protección térmica, es decir, el accionamiento a motor está sobrecalentado y no se puede accionar. El tiempo de enfriamiento varía en función de la temperatura ambiente.</p> <p>Rotura de línea, es decir, una de las líneas de control (Arriba/Abajo2/Abajo1) está interrumpida; el recorrido de otra línea del motor está funcionando.</p>
Indicaciones de uso 	<ul style="list-style-type: none"> ■ Cambio del tiempo de funcionamiento - Cambio del producto de fachada ■ Limitador de par 	<p>Cambio del tiempo de funcionamiento - Cambio del producto de fachada: Un cambio de producto es una posible causa de un cambio del tiempo de funcionamiento.</p> <p>Limitador de par: El motor electrónico ha detectado un obstáculo y el accionamiento se ha anulado desde el motor.</p>
Avería	Causa (Fecha / hora)	Las posibles causas son: <ul style="list-style-type: none"> ■ Corte de tensión de bus:

¹Un fallo pendiente en el canal se señala con una tesela de producto roja en la pila

		<ul style="list-style-type: none"> ■ Corte de tensión de red Si no hay datos disponibles, aparece "Desconocido".
Reinicio del dispositivo	Causa (Fecha / hora)	Las posibles causas del reinicio del dispositivo son: <ul style="list-style-type: none"> ■ Reinicio previsto ■ Corte de tensión de red Si no hay datos disponibles, aparece "Desconocido".
Datos de funcionamiento		
Cargar datos de funcionamiento		Provoca la actualización de las indicaciones de esta sección
Hora	Fecha / hora	
Tiempo de funcionamiento del dispositivo	Duración	Suma de los periodos de tiempo durante los cuales el actuador estuvo en funcionamiento.
Sobrecorriente Última sobrecorriente	Fecha / hora	Tiempo de aparición Detección de sobreintensidad (o contacto de relé soldado). Los contactos de relé pueden haber sufrido daños por sobrecorriente. El funcionamiento correcto (por ejemplo, las funciones de seguridad) ya no está garantizado; el canal de motor ya no puede utilizarse.
Número de sobrecorrientes	Número	Número de paradas del canal debidas a un flujo de corriente no permitido (> 5 A) en el canal de motor.
Motor Ciclos de conmutación de motor	Número	Número de ciclos de conmutación del motor controlado sometido a carga (solo si la detección de corriente está activada; de lo contrario, se cuenta el número de ciclos de conmutación del relé). Este contador se puede poner a cero.
Valor límite superado en ³	Fecha / hora	Si se ha fijado un valor límite y se ha superado, se muestra la hora a la que se superó.
Tiempo de funcionamiento del motor	Duración	Suma de los periodos de tiempo durante los cuales el motor estuvo en marcha. Este contador se puede poner a cero.
Valor límite superado en ⁴	Fecha / hora	Si se ha fijado un valor límite y se ha superado, se muestra la hora a la que se superó.
Contador de motor puesto a cero	Número	Número de puestas a cero de los contadores "Ciclos de conmutación"

Poner a cero contador de motor		de motor" y "Tiempo de funcionamiento del motor"
		Provoca la puesta a cero de los contadores "Ciclos de conmutación de motor" y "Tiempo de funcionamiento del motor", por lo que debe efectuarse después de cambiar el motor. La activación del proceso de reinicio debe confirmarse de nuevo tras el mensaje de advertencia "¡El restablecimiento de los contadores no se puede deshacer!".
Último reinicio el ⁵	Fecha / hora	Los datos de diagnóstico se restablecieron por última vez en la fecha indicada. Si la línea no es visible, nunca se ha producido un reinicio
Producto de fachada		
Tiempo de funcionamiento de cuerpo de persiana	Duración	Suma de los periodos de tiempo durante los cuales el cuerpo de persiana estuvo en estado extendido (y expuesto a la intemperie). Este contador se puede poner a cero.
Valor límite superado en ⁶	Fecha / hora	Si se ha fijado un valor límite y se ha superado, se muestra la hora a la que se superó.
Contador de cuerpo de persiana puesto a cero	Número	Número de reinicios del contador "Tiempo de funcionamiento de cuerpo de persiana"
Poner a cero contador de cuerpo de persiana		Provoca la puesta a cero del contador "Tiempo de funcionamiento de cuerpo de persiana", por lo que debe efectuarse después de cambiar el cuerpo de persiana. La activación del proceso de reinicio debe confirmarse de nuevo tras el mensaje de advertencia "¡El restablecimiento de los contadores no se puede deshacer!".
Último reinicio el ⁷	Fecha / hora	Los datos de diagnóstico se restablecieron por última vez en la fecha indicada. Si la línea no es visible, nunca se ha producido un reinicio

Últimos eventos (firmware de actuador hasta la versión 1.5)

#	Date / Time	Tile No.Designation	Target positionHeight / Angle	Lock-out
16	30.08.2021 / 16:36:13	Griesser object - Safety command #12		No limitation
15	30.08.2021 / 16:35:30	Griesser object - Safety command #12		No limitation
14	30.08.2021 / 16:29:44	Bedienung Bus #11	216 / 0 85 / 0 %	
13	30.08.2021 / 16:29:44	Bedienung Bus #11		Locks out
12	30.08.2021 / 16:29:39	Bedienung Bus #11	Up position	

Se almacenan los 10 últimos eventos de cada canal, que pueden leerse a través de la DCA. Si el diagnóstico permanece abierto con una conexión de bus activa, las entradas se añaden continuamente a la lista, lo que permite listas de eventos más largas (registros).

¹Solo visible con productos de lamas

²Solo visible con los motores con 3 interruptores terminales

³Solo visible si se ha superado el valor límite

⁴Solo visible si se ha superado el valor límite

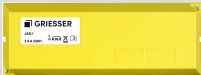



⁵Solo visible si se ha puesto a cero el contador del motor

⁶Solo visible si se ha superado el valor límite

⁷Solo visible si se ha puesto a cero el contador del cuerpo de persiana

Anexo

Resumen de dispositivos de los actuadores de persianas JAX

Característica	Tipo			
	JAX-1 	JAX-3 	JAX-6 	JAX-9 
Tensión de conexión del motor	CA 230 V			
Canales (motores)	1	3	6	9
Para motores con	2 o 3 interruptores terminales			2 interruptores terminales
Detección de posición final	Sí, automática			
Forma constructiva, carcasa	Montaje / AP		Carcasa para montaje en serie REG	
Dimensiones	190 x 70 x 52 mm (An. x Al. x F.)	250 x 70 x 50 mm (An. x Al. x F.)	158 x 90 x 58 mm (An. x Al. x F.)	
Entradas / controles de grupo ¹	3 / 1			
Otras entradas / controles ²	2 / 1	6 / 3	12 / 6	18 / 9
LED de canal de motor	1 ³	3	6	9
Pulsadores de prueba	Sí			

Encontrará más información en las fichas técnicas complementarias.

Productos de fachada

A continuación, encontrará en la pestaña "Producto" una descripción de los productos de fachada enumerados, clasificados por:

- Productos en general
- Productos GRIESSER

Productos en general

Nombre	Aplicación / Propiedad	Imagen
--------	------------------------	--------

¹El primer número indica el número de entradas de contacto individuales (configurables universalmente); el segundo indica el número de puntos de mando que pueden realizarse con estas entradas de contacto.

²El primer número indica el número de entradas de contacto individuales (configurables universalmente); el segundo indica el número de puntos de mando que pueden realizarse con estas entradas de contacto.


³LED n.º 1 para el canal de motor y dos LED adicionales n.º 2+3 para las indicaciones de la luz de funcionamiento; véase Control de los dispositivos

<p>Persiana graduable abierta</p>	<p>También conocidas como persianas graduables, persianas venecianas exteriores, persianas venecianas compactas o persianas venecianas. Las lamas están abiertas durante el movimiento hacia abajo. El ángulo está fijado mecánicamente y no puede cambiarse con el control.</p> <p>Ventajas de la persiana graduable que se mueve abierta:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Posición de sombreado definida en posición de bajada para obtener un aspecto uniforme en la fachada - Reducida fase oscura - Ideal para la protección solar, antideslumbrante, contra el calor y protección de la privacidad <p>Notas:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Pueden usarse motores con 3 interruptores terminales (¡téngase en cuenta!). - Las persianas graduables automatizadas tienen que protegerse contra el viento y eventualmente contra las heladas. 	
<p>Persiana graduable cerrada</p>	<p>También conocidas como persianas graduables, persianas venecianas exteriores, persianas venecianas compactas o persianas venecianas. Las lamas están cerradas durante el movimiento hacia abajo.</p> <p>Ventajas de la persiana graduable que se mueve cerrada:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Las lamas pueden cerrarse en cualquier posición. - Ideal para la protección solar, antideslumbrante, contra el calor y protección de la privacidad. <p>Notas:</p> <ul style="list-style-type: none"> - No pueden usarse motores con 3 interruptores terminales. - Las persianas graduables automatizadas tienen que protegerse contra el viento y eventualmente contra las heladas. 	
<p>Persiana enrollable</p>	<p>El cuerpo de persiana enrollable se enrolla en el cajón alrededor del motor.</p> <p>Ventajas de las persianas enrollables:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Ideal para protección contra robo y contra la intemperie - Buen oscurecimiento del interior <p>Notas:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Los motores tubulares pueden montarse a la izquierda y derecha por lo que no es siempre el mismo hilo de conexión para arriba (Auf) y para abajo (Ab). - No apropiada como protección solar en el puesto de trabajo. 	

<p>Toldo vertical</p>	<p>La tela de los toldos verticales se enrolla alrededor del rodillo.</p> <p>Ventajas del toldo vertical:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Elemento decorativo para fachadas <p>Notas:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Los motores tubulares pueden montarse a la izquierda y derecha por lo que no es siempre el mismo hilo de conexión para arriba (Auf) y para abajo (Ab). - Los toldos automatizados tienen que protegerse contra el viento y eventualmente contra la lluvia y las heladas. 	
<p>Toldo de brazo proyectante</p>	<p>El toldo de brazo proyectante se desplaza primero en vertical hacia abajo y a una determinada altura saca el brazo.</p> <p>Ventajas del toldo de brazo proyectante:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Mejor visibilidad hacia el exterior y protección solar que los toldos verticales <p>Notas:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Los motores tubulares pueden montarse a la izquierda y derecha por lo que no es siempre el mismo hilo de conexión para arriba (Auf) y para abajo (Ab). - Los toldos automatizados tienen que protegerse contra el viento y eventualmente contra la lluvia y las heladas. 	
<p>Toldo de punto recto</p>	<p>El toldo de punto recto, al contrario que el toldo de brazo proyectante, se extiende ya durante el movimiento hacia abajo.</p> <p>Ventajas del toldo de punto recto:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Mejor visibilidad hacia el exterior y protección solar que los toldos verticales <p>Notas:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Los motores tubulares pueden montarse a la izquierda y derecha por lo que no es siempre el mismo hilo de conexión para arriba (Auf) y para abajo (Ab). - Los toldos automatizados tienen que protegerse contra el viento y eventualmente contra la lluvia y las heladas. 	
<p>Toldo de terraza</p>	<p>También conocido como toldo de zona de asientos o de brazos articulados. La tela del toldo de terraza articulados se enrolla alrededor del rodillo.</p> <p>Ventajas del toldo con brazos articulados:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Puede sombrear una gran superficie <p>Notas:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Los motores tubulares pueden montarse a la izquierda y derecha por lo que no es siempre el mismo hilo de conexión para arriba (Auf) y para abajo (Ab). 	

- Los toldos de terraza automatizados tienen que protegerse contra el viento y eventualmente contra la lluvia y las heladas.

Productos GRIESSER

Nombre	Aplicación / Propiedad	Imagen
Lamisol®	<p>Lamisol es un nombre de marca de Griesser AG (tipo: persiana graduable con lama estanca). Las lamas están abiertas o cerradas durante el movimiento hacia abajo. Las lamas van conducidas por cintas de elevación. Es posible regular el ángulo sin problemas "basculando".</p> <p>Características de Lamisol:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Cinta de elevación en el centro de la lama - Cintas de regulación en la parte exterior de las lamas - Lamas en forma de "Z" <p>Ventajas de Lamisol:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Posición de sombreado definida en posición de bajada para obtener un aspecto uniforme en la fachada moviendo la persiana Lamisol abierta - Reducida fase oscura - Ideal para la protección solar, antideslumbrante, contra el calor y protección de la privacidad. <p>Notas:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Pueden usarse motores con 3 interruptores terminales (¡téngase en cuenta!). - Las persianas graduables automatizadas tienen que protegerse contra el viento y eventualmente contra las heladas. 	
Solomatic®	<p>Solomatic es un nombre de marca de Griesser AG (tipo: persiana graduable con lama estanca). Las lamas están abiertas o cerradas durante el movimiento hacia abajo. Las lamas suben por cintas de elevación. Es posible regular el ángulo sin problemas "basculando".</p> <p>Características de Solomatic:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Cinta de elevación en el centro de la lama - Cintas en la parte exterior de las lamas - Lamas en forma de "C" <p>Ventajas de Solomatic:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Ideal para la protección solar, antideslumbrante, contra el calor y protección de la privacidad <p>Notas:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Pueden usarse motores con 3 interruptores terminales (¡téngase en cuenta!). - Sin oscurecimiento (las lamas no cierran por completo). - Las persianas graduables automatizadas tienen que protegerse contra el viento y eventualmente contra las heladas. 	

<p>Grinotex®</p>	<p>Grinotex es un nombre de marca de Griesser AG (tipo: persiana graduable con lama estanca). Las lamas están abiertas o cerradas durante el movimiento hacia abajo y suben con cadenas ubicadas en el riel guía. No es posible regular el ángulo "basculando" si tiene que lograrse un aspecto uniforme en la fachada. La cadena hace que haya juego mecánico.</p> <p>Características de Grinotex:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Sin cinta de elevación en el centro - Cable de acero en la parte exterior de las lamas - Lamas en forma de "Z" <p>Ventajas de Grinotex:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Posición de sombreado definida en posición de bajada para obtener un aspecto uniforme en la fachada - Reducida fase oscura - Ideal para la protección solar, antideslumbrante, contra el calor y protección de la privacidad - ¡Producto robusto, a prueba de choques! <p>Notas:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Pueden usarse motores con 3 interruptores terminales (¡téngase en cuenta!). - Las persianas graduables automatizadas tienen que protegerse contra el viento y eventualmente contra las heladas. 	
<p>Metalunic®</p>	<p>Metalunic es un nombre de marca de Griesser AG (tipo: persiana completamente metálica). Las lamas están abiertas o cerradas durante el movimiento hacia abajo y suben con cadenas ubicadas en el riel guía. No es posible regular el ángulo "basculando" si tiene que lograrse un aspecto uniforme en la fachada.</p> <p>Características de Metalunic:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Las lamas solo están fijadas lateralmente (sin cintas) - Lamas en forma de "U" <p>Ventajas de Metalunic:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Posición de sombreado definida en posición de bajada para obtener un aspecto uniforme en la fachada - Reducida fase oscura - Ideal para la protección solar, antideslumbrante, contra el calor y protección de la privacidad - ¡Producto robusto, a prueba de choques! <p>Notas:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Pueden usarse motores con 3 interruptores terminales (¡téngase en cuenta!). - Las persianas graduables automatizadas tienen que protegerse contra el viento y eventualmente contra las heladas. 	

<p>Aluflex®</p>	<p>Aluflex es un nombre de marca de Griesser AG (tipo: persiana graduable). Las lamas están abiertas o cerradas durante el movimiento hacia abajo. Las lamas suben por cintas de elevación. Es posible regular el ángulo sin problemas "basculando".</p> <p>Características de Aluflex:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Lamas planas con una ligera convexidad - Cinta de elevación en el centro de la lama - Cintas de regulación en la parte exterior de las lamas - Lamas individuales "orladas" con cintas de regulación <p>Ventajas de Aluflex:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Ideal para la protección solar, antideslumbrante y contra el calor. <p>Notas:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Pueden usarse motores con 3 interruptores terminales (¡téngase en cuenta!). 	
<p>Lamistar®</p>	<p>Lamistar es un nombre de marca de Griesser AG (tipo: persiana graduable). Al contrario que las otras persianas graduables, Lamistar va de abajo hacia arriba. Las lamas están cerradas durante el movimiento y suben con cadenas ubicadas en el riel guía. No es posible regular fácilmente el ángulo "bascular" si tiene que lograrse un aspecto uniforme en la fachada.</p> <p>Característica de Lamistar:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Va de abajo hacia arriba <p>Ventajas de Lamistar:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Posición de sombreado definida en posición de bajada para obtener un aspecto uniforme en la fachada - Reducida fase oscura - Ideal para la protección solar, antideslumbrante, contra el calor y protección de la privacidad así como aprovechamiento de la luz diurna - ¡Producto robusto, a prueba de choques! <p>Notas:</p> <ul style="list-style-type: none"> - No pueden usarse motores con 3 interruptores terminales. - Las persianas graduables automatizadas tienen que protegerse contra el viento y eventualmente contra las heladas. 	

Solomatic® R

Solomatic R es un nombre de marca de Griesser AG (tipo: persianas enrollables). Al contrario que las otras persianas graduables, Solomatic-R se enrolla como una persiana enrollable en el cajón. Solo se puede activar con una estrategia de movimiento especial debido a que las lamas están abiertas en la posición final y sólo cierran basculando.

Características de Solomatic R:

- Cinta metálica en la parte posterior de la lama
- Lamas en forma Solomatic

Ventajas de Solomatic R:

- Para reequipar edificios con persianas enrollables
- Ideal para la protección solar, antideslumbrante, contra el calor y protección de la privacidad

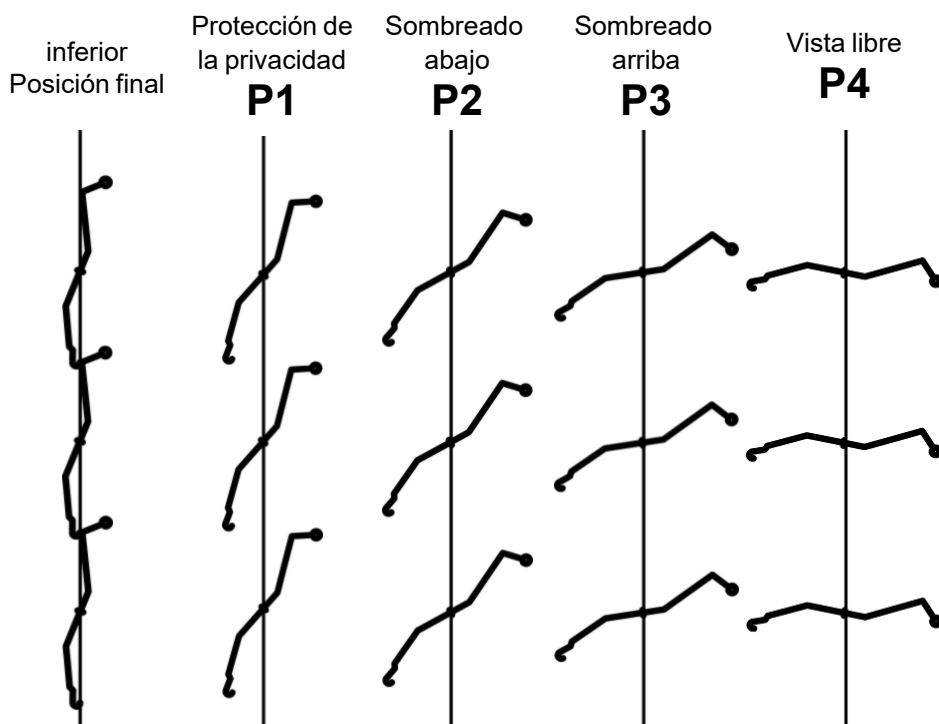
Notas:

- Pueden usarse motores con 3 interruptores terminales (¡téngase en cuenta!).
- Las persianas graduables automatizadas tienen que protegerse contra el viento y eventualmente contra las heladas.



Posiciones de sombreado P1...P4

Con el actuador de persianas, es posible controlar cuatro Posiciones de sombreado P1, P2, P3 y P4 predefinidos. Para las persianas graduables, las posiciones P1...P4 corresponden a diferentes aperturas de las lamas cuando el cuerpo de persiana está totalmente extendido (en la zona de la posición final inferior). Los preajustes están dimensionados de forma que haya una gradación uniforme de la apertura de lamas de P1 a P4: P1 = sin visibilidad al exterior P2 = poca visibilidad al exterior P3 = visibilidad media al exterior P4 = máxima visibilidad al exterior



Para otros [productos de fachada](#), pueden utilizarse los Posiciones de sombreado P1...P4 como posiciones de memoria de libre configuración.

Lista de compatibilidad de actuadores de persianas

Dónde está qué

La siguiente tabla muestra qué funciones de los actuadores Griesser MSX/MGX están disponibles en la vista de parámetros de los actuadores de persianas JAX y qué funciones de los actuadores Griesser MSX/MGX están disponibles en la Device Configuration App (DCA) de los controles de motores de persianas JAX.

"-" significa que la función no está disponible (en esta forma)

"[Enlace](#)" significa que la función se describe (disponible) en el enlace especificado.

Parámetros de "General"

MSX / MGX	JAX vista de parámetros	JAX DCA
Mostrar/ocultar y etiquetar canales	Canales de motor	Canal de motor
Asignar entradas de pulsadores	-	Entrada de contacto de configuración
Diagnóstico	-	-
Prioridades	-	Pila

Parámetros de "Canal – Ajustes"

MSX / MGX	JAX vista de parámetros	JAX DCA
Dirección de sector de objeto Griesser	Ajustes básicos	Teselas Objeto Griesser
Monitorizar cíclicamente	-	Tesela Objeto Griesser, Seguridad
Tipo de producto	Ajustes básicos	Tesela Protección solar, producto de fachada
Tipo de motor	Ajustes básicos	Tesela Protección solar, ajustes de motor
Interruptor terminal	Ajustes básicos	Tesela Protección solar, ajustes de motor
Posición de sombreado	Ajustes básicos	" Posiciones de sombreado " auf Seite 61
Corrección de posición	Ajustes básicos	Tesela Protección solar, posiciones de sombreado
Comportamiento en caso de interrupción del bus	Ajustes básicos	Tesela Protección solar, comportamiento inicial
Comportamiento en retorno de la red	-	Tesela Protección solar, comportamiento inicial

Parámetros de "Canal – Funciones de bloqueo"

MSX / MGX	JAX vista de parámetros	JAX DCA
Seguridad 1 ... 3	Función de alarma	Tesela Seguridad de entrada de comandos
Función de reinicio	-	En cada tesela, véase: Tratamiento de prioridades

Bloqueo automático	Ajustes básicos	En cada tesela de entrada de control o comandos, véase: Tratamiento de prioridades Tesela Control
---------------------------	---------------------------------	---

Parámetros de "Canal – Entradas"

MSX / MGX	JAX vista de parámetros	JAX DCA
Comando central	–	Tesela Control
Comando local	Ajustes básicos	Tesela Control
Recibir objeto de BMS	–	Tesela Control de BMS
Entradas del actuador	-	Entradas de contacto LED de control

Parámetros de "Canal – Teleindicación"

MSX / MGX	JAX vista de parámetros	JAX DCA
Altura/ángulo	Teleindicaciones	Tesela Protección solar, teleindicación
Mensajes de estado	Teleindicaciones	Tesela Protección solar, teleindicación
Teleindicación de BMS	Teleindicaciones	Tesela Protección solar, teleindicación

Parámetros de "Canal – Producto"

MSX / MGX	JAX vista de parámetros	JAX DCA
Duración de basculamiento	Ajustes básicos	Tesela Protección solar, producto de fachada
P1...P4	Ajustes básicos	Tesela Protección solar, posición de sombreado
Tiempo de conmutación de relé	Ajustes básicos	Tesela Protección solar, motor
Marcha de inercia del motor Arriba y abajo	–	Tesela Protección solar, motor
Detección de posición final	–	Tesela Protección solar, motor
Tiempo de funcionamiento Arriba/Abajo	Ajustes básicos	Tesela Protección solar, motor
Entrada de pulsador girar	-	-
Salida de motor girar	–	Tesela Protección solar, motor
Estrategia de movimiento	–	–
Tiempos de giro de las lamas	Ajustes básicos	Tesela Protección solar, producto de fachada
Juegos	–	Tesela Protección solar, producto de fachada
Tiempos de desplazamiento adicional	–	–

Parámetros de "Canal – Escenas"

MSX / MGX	JAX vista de parámetros	JAX DCA
Escena activa	–	Tesela Escena
Escena 1-16	–	Tesela Escena

Parámetros de "Canal – Lógica"

MSX / MGX	JAX vista de parámetros	JAX DCA
Función lógica	–	Tesela Conmutador

Parámetros de "Canal – Análisis"

MSX / MGX	JAX vista de parámetros	JAX DCA
Lógica	-	Diagnóstico de pila
Comandos del actuador	–	Control de prueba
Estados internos	–	Tesela Protección solar, diagnóstico
Prioridades	-	Diagnóstico de pila

Hardware

La tabla muestra lo que debe observarse cuando se sustituye un dispositivo existente (filo) por uno nuevo (columna). Por ejemplo, se sustituye un MSX-2 por un JAX-3. El campo marcado en verde describe lo que debe observarse.

		Existente		
		MSX-2	MSX-6	MGX-9
Se sustituye por	JAX-3	Tamaño idéntico en anchura y altura. Sin embargo, el JAX-3 es más largo	-	-
	JAX-6	-	mismo formato	-
	JAX-9	-	-	mismo formato

Diferencias funcionales detalladas entre el MSX/MGX y el JAX

	MSX / MGX	JAX-n
Comando de movimiento "Altura" (no para Arriba/Abajo, Bas-	Si el cuerpo de persiana no se encuentra aún a la altura objetivo, se retrae o se extiende hasta	Si el cuerpo de persiana no se encuentra aún a la altura objetivo, se retrae o se extiende hasta

culamiento, Ángulo, Posición)	<p>alcanzarla.</p> <p>En el caso de las persianas graduables, las lamas permanecen abiertas en posición subida o cerradas en posición bajada. Es decir, las lamas no se ajustan al ángulo inicial antes del cambio de altura de cuerpo de persiana.</p>	<p>alcanzarla.</p> <p>En el caso de las persianas graduables, las lamas se reajustan al ángulo inicial antes del cambio de altura de cuerpo de persiana, si es necesario.</p> <p>Casos especiales: Altura objetivo=0 hace que se ejecute la posición final superior, Altura objetivo=100 % hace que se ejecute la posición final inferior (independientemente de la posición inicial).</p>
Comandos de movimiento "Bascular arriba/abajo" vía objeto Griesser	El parámetro de duración de basculamiento se evalúa según la especificación	El parámetro de duración de basculamiento no se evalúa (el actuador siempre utiliza "su propia" duración de basculamiento preprogramada independientemente del parámetro recibido)
Comandos de movimiento "Bascular arriba/abajo" vía objeto de GMS	El parámetro de duración de basculamiento se evalúa según la especificación	El parámetro de duración de basculamiento no se evalúa (el actuador siempre utiliza "su propia" duración de basculamiento preprogramada independientemente del parámetro recibido)
Cambio del parámetro producto de fachada "Lamas cerradas" a "Lamas abiertas"	Sin cambios	El motor pasa automáticamente de 2ES a 3 ES y se ajustan las Posiciones de sombreado P1...P4 (P2 = Abajo1).
Aplicación del factor de corrección a Posiciones de sombreado P1..P4	Corrección del tiempo de movimiento según la especificación .	Corrección del ángulo de lama asignado para los productos de lamas. Sin correcciones en los demás productos de fachada.
Intervalo de ajuste del canal específico del motor Factor de corrección	0... 200 %	0... 200 %
Monitorización cíclica de objeto Griesser	La monitorización cíclica debe encenderse de forma activa.	La monitorización cíclica siempre está encendida (pero no activada). La monitorización cíclica solo se activa cuando se recibe una orden de monitorización correspondiente del objeto Griesser. Si es necesario, la monitorización se puede desactivar selectivamente en la DCA (por ejemplo, la monitorización está siempre activa, pero es necesario desactivarla en un canal).

Teleindicación Bloqueo automático	Activa, solo si se ha activado un Bloqueo automático. Los sistemas automáticos bloqueados por un bloqueo de seguridad no se visualizan.	Comportamiento con base de datos de productos < 2.1 o la DCA < 2.1: Activo si el sistema automático está bloqueado. Independientemente del bloqueo (bloqueo de seguridad o Bloqueo automático), la teleindicación se emite. Comportamiento con base de datos de productos ≥ 2.1 o la DCA ≥ 2.1: El comportamiento es análogo al del MSX/MGX.
Entrada de BMS	El objeto de BMS consta de un comando de movimiento y un bloqueo. El bloqueo se ejecuta con prioridad alta como bloqueo de seguridad, pero los comandos de movimiento se ejecutan con prioridad baja. Encontrará más información sobre las prioridades en la ayuda del plugin MSX.	Como representación de la entrada de BMS, la DCA presenta una única tesela Control de BMS. A través de ella, es posible configurar diversas combinaciones para activar el bloqueo. No es posible configurar teselas de seguridad con un objeto de BMS como entrada. En consecuencia, no es posible configurar el bloqueo de seguridad de BMS.
Referencia negativa de Abajo1 para P1...P4	Intervalo ajustable: -327...327 s	Solo se pueden referenciar los valores positivos de Abajo1. Intervalo ajustable: 0... 10 min

Objeto de BMS

Telegramas de comandos y teleindicación en comunicación con un dispositivo del sistema de gestión de edificios o un sistema central de visualización

Telegrama de entrada de objeto de BMS

La evaluación del telegrama de entrada para un canal de motor específico se define mediante la tesela [Control BMS](#) en la DCA.

Estructura

El telegrama de entrada abarca los 4 bytes siguientes:

Byte 0								Byte 1								Byte 2								Byte 3							
7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	3	2	1	0
Control Flags								Command								Argument 1								Argument 2							
8 bit								8 bit								8 bit								8 bit							
7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	3	2	1	0

Indicadores de control

Bit	Valor	Significado
0	0	Ejecutar comando como comando local
	1	Ejecutar comando como comando central

1	0 1	
2	0 1	
3	0 1	
4	0 1	
5	0 1	
6	0 1	
7	0 1	Desactivar bloqueo de BMS Activar bloqueo de BMS

Comandos y argumentos

Comando		Significado	Argumento 1	Argumento 2
decimal	hexadecimal			
0	0x00	Ningún comando		
1	0x01	Arriba		
2	0x02	Abajo		
3	0x03	Sombreado		
4	0x04	P1		
5	0x05	P2		
6	0x06	P3		
7	0x07	P4		
8	0x08	Paso hacia arriba	Se utiliza independientemente del valor de comando del parámetro del actuador como ancho de paso.	
9	0x09	Paso hacia abajo	Se utiliza independientemente del valor de comando del parámetro del actuador como ancho de paso.	
10	0x0A	Altura	0...255 correspondiente al 0...100 % de la altura de cuerpo de persiana.	
11	0x0B	Ángulo	0...255 correspondiente a 0...100 % del ángulo del cuerpo de persiana.	
12	0x0C	Posición	0...255 correspondiente al 0...100 % de la altura de cuerpo de persiana.	0...255 correspondiente a 0...100 % del ángulo del cuerpo de persiana.
13	0x0D	Posición de noche		
14	0x0E			

15	0x0F			
16	0x10			
17	0x11			
18	0x12			
19	0x13			
20	0x14			

Notas

- "100 %" equivale a la altura / el ángulo con el cuerpo de persiana cerrado.
- Por el momento, la "posición de noche" hace que siempre se ejecute la posición final superior, independientemente del producto de fachada.

Telegrama de salida de objeto de BMS

El telegrama de salida suministra teleindicaciones sobre el estado del actuador y la posición actual del cuerpo de persiana.

El envío del telegrama de salida para un canal de motor específico se define en la sección Teleindicaciones de la tesela Protección solar de la DCA.

Para la codificación, existen dos ajustes:

[Griesser](#) Definición de Griesser utilizada en los productos MSX y MGX a partir de 2005

[KNX](#) Especificación KNX según DPT 241.800, que se define a partir de 2015

Las dos codificaciones difieren en los **indicadores de estado** (byte 2 y 3 en el telegrama)

Codificación de Griesser

Estructura

El telegrama de salida abarca los 4 bytes siguientes:

Byte 0								Byte 1								Byte 2								Byte 3							
7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	3	2	1	0
Height								Angle								Status Flags															
8 bit								8 bit								16 bit															
7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	3	2	1	0	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Altura y ángulo

En los campos "Altura" y "Ángulo", se usan los valores 0...255, equivalentes a 0...100 % de la altura / del ángulo del cuerpo de persiana.

"100 %" equivale a la altura / el ángulo con el cuerpo de persiana cerrado.

Indicadores de estado

Bit	Valor	Significado
0	0	-

	1	Posición final superior
1	0	-
	1	Posición final inferior
2	0	Posición fuera del área de sombreado
	1	Posición en el área de sombreado
3	0	No se ha llegado a la posición de destino / en movimiento
	1	Se ha llegado a la posición de destino
4	0	Posición conocida
	1	Posición desconocida
5	0	-
	1	No es posible ejecutar a la altura (restricción)
6	0	-
	1	No es posible ejecutar al ángulo (restricción)
7	0	No hay ningún bloqueo de seguridad activo
	1	Al menos un bloqueo de seguridad está activo
8	0	Bloqueo automático inactivo
	1	Bloqueo automático activo
9	0	Bloqueo de control inactivo
	1	Bloqueo de control activo
10	0	Ningún control restringido
	1	Intervalo de control restringido
11	0	-
	1	Comprobar la línea de alimentación y el motor: - Ningún motor conectado - Rotura de línea - Protección térmica
12	0	-
	1	Dispositivo defectuoso
13	0	
	1	
14	0	
	1	
15	0	
	1	

Codificación de KNX

Estructura

El telegrama de salida abarca los 4 bytes siguientes:

Byte 0								Byte 1								Byte 2								Byte 3							
7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	3	2	1	0
Height								Angle								Status Flags															
8 bit								8 bit								16 bit															
7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	3	2	1	0	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Altura y ángulo

En los campos "Altura" y "Ángulo", se usan los valores 0...255, equivalentes a 0...100 % de la altura / del ángulo del cuerpo de persiana.

"100 %" equivale a la altura / el ángulo con el cuerpo de persiana cerrado.

Indicadores de estado

Bit	Valor	Significado
0	0	-
	1	Posición final superior alcanzada
1	0	-
	1	Posición final inferior alcanzada
2	0	Posición fuera del área de sombreado
	1	Posición en el área de sombreado
3	0	Motor en movimiento
	1	Se ha llegado a la posición de destino
4	0	-
	1	No es posible ejecutar a la altura (restricción)
5	0	-
	1	No es posible ejecutar al ángulo (restricción)
6	0	No hay alerta meteorológica
	1	Alarma meteorológica activada (seguridad de objeto Gries- ser)
7	0	No hay ningún bloqueo de seguridad activo
	1	Al menos un bloqueo de seguridad está activo
8	0	Ningún bloqueo activo
	1	Bloqueo activo
9	0	
	1	
10	0	-
	1	Dispositivo defectuoso o compruebe la línea de alimentación del motor
11	0	
	1	
12	0	
	1	
13	0	
	1	
14	0	Altura no válida
	1	Altura válida
15	0	Ángulo no válido
	1	Ángulo válido

Medición del tiempo de funcionamiento

La ejecución de una determinada altura de cuerpo de persiana desde el 0 % (cuerpo de persiana recogido) hasta el 100 % (cuerpo de persiana extendido) se produce en función de los tiempos de funcionamiento entre las posiciones finales superior e inferior almacenados en el actuador de persianas.

Se pueden utilizar los Ajustes básicos (vista de parámetros) o los ajustes de la sección Motor de la DCA para determinar en cada canal de motor si el dispositivo debe calibrar los tiempos de funcionamiento por sí mismo o utilizar los tiempos de funcionamiento especificados por el usuario:

Nombre de parámetro	Selección	Descripción
---------------------	-----------	-------------

Medición del tiempo de funcionamiento	<ul style="list-style-type: none"> ▪ On 	<p>El tiempo de funcionamiento se determina y se memoriza automáticamente. Véase también el capítulo Medición del tiempo de funcionamiento en el anexo.</p> <p><i>Ventaja:</i> Gracias a la detección inmediata de la posición final, las persianas graduables pueden bascularse hasta la posición de sombreado sin una fase oscura desagradable en cuanto se alcanza la posición final inferior (es decir, a diferencia del funcionamiento con la medición del tiempo de funcionamiento desactivada, no es necesario esperar un tiempo de funcionamiento dimensionado para el caso extremo).</p>
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Off 	<p>El tiempo de funcionamiento no se determina automáticamente, sino que debe ajustarse manualmente.</p> <p><i>Nota:</i> Los cambios debidos al envejecimiento y a las diferencias térmicas ya se tienen en cuenta en el actuador. Por tanto, es posible establecer el tiempo de funcionamiento medido manualmente sin reserva de seguridad.</p> <p><i>Ventaja:</i> Las posiciones objetivo entre las posiciones finales también pueden abordarse en el caso de las constelaciones eléctricas en las que no es aplicable la medición automática del tiempo de funcionamiento (por ejemplo, motores acoplados mediante relés seccionadores).</p>

Calibración automática del Tiempo de funcionamiento

Si se ha configurado "**Medición del tiempo de funcionamiento**" = "**On**" y no se ha medido y guardado desde entonces ningún tiempo de funcionamiento entre la posición final superior y la inferior, se realizará una **calibración automática** en cuanto se requiera el tiempo de ejecución para calcular y ejecutar una determinada posición objetivo. Este es el caso **durante la primera ejecución de una altura de cuerpo de persiana entre la posición final superior y la inferior** o un valor superior al 0 % e inferior al 100 %.

Para ello, primero **se realiza primero la ejecución de la altura de cuerpo de persiana deseada de la posición final inferior a la superior** antes de ejecutar la altura de cuerpo de persiana deseada y se almacena el Tiempo de funcionamiento medido (se supone que el Tiempo de funcionamiento de la posición final superior a la inferior es idéntico mientras no se registre un Tiempo de funcionamiento diferente en el canal de motor durante el funcionamiento).

Nota: El Tiempo de funcionamiento solo es necesario para ejecutar una altura de cuerpo de persiana. La ejecución de un ángulo de lama específico de los productos de persiana graduable se basa en el tiempo de giro configurado y no requiere ningún valor de Medición del tiempo de funcionamiento.

Recuerde:

La Medición del tiempo de funcionamiento puede dar lugar a un resultado erróneo si el recorrido de calibración se ha interrumpido por un evento excepcional que el actuador de persianas interpreta como que se ha alcanzado la

posición final (es decir, no por una parada controlada por el control del dispositivo o la detección de la posición final del motor, sino como resultado de una interrupción del circuito del motor debida a otra causa). Un indicio de que la calibración es incorrecta es **la aparición de diferencias notables entre el tiempo de funcionamiento de un comando de basculamiento hacia arriba y un comando de basculamiento hacia abajo**. En estos casos, realice la Medición del tiempo de funcionamiento manualmente a través del Control de los dispositivos o del Control de prueba de la DCA.

Flags von Kommunikationsobjekten

ETS Sprache			
deutsch		andere	
K	Kommunikation	C	Communication
L	Lesen	R	Read
S	Schreiben	W	Write
Ü	Übertragen	T	Transmit
A	Aktualisieren	U	Update
I	Initialisierung	I	Initialisation

Beschreibung der Objekt-Flags s. <https://support.knx.org/hc/de/articles/115003188089-Flags>

Versiones

Archivo de ayuda

Número de documento / versión / fecha de publicación: 013909.721 / 2V21 / 22.01.2025 / ES

Resumen

	HW JAX-1	HW JAX-3 JAX-6 JAX-9	FW	PDB	DCA
Marzo de 2025			2.1	2.1	2.1
Agosto de 2024					2.0
Enero de 2024			1.13		1.14.4
Septiembre de 2023			1.11		1.14.3
Agosto de 2023			1.10		
Julio de 2023					1.14.2
Mayo de 2023					1.14.1
Marzo de 2023					1.14
Agosto de 2022		1.6	1.8		
Marzo de 2022					1.13
Enero de 2022		1.5	1.7		
Diciembre de 2021		1.4			
Noviembre de 2021					1.12
Septiembre de 2021			1.6		1.11
Octubre de 2020					1.8.9.5
Agosto de 2020			1.5		
Septiembre de 2019					1.8.1.4
Agosto de 2019					1.8.1.3
Julio de 2019					1.7.1.2
Abril de 2019			1.4		
Marzo de 2019			1.3		
Febrero de 2019				1.1	1.7.1.1
Octubre de 2018			1.2		
Septiembre de 2018		1.3	1.1	1.0	1.7.1.0

Hardware (HW)

actuadores de persianas JAX-1

Revisión	Descripción
1.0	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Versión de mercado inicial

actuadores de persianas JAX-3, JAX-6, JAX-9

Revisión	Descripción
1.6	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Adaptación de circuitos impresos
1.4	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Distintas optimizaciones

1.3	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Versión de mercado inicial
-----	--

Firmware (FW)

Versión	Descripción
2.1	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Nuevas funciones con la Base de datos de productos 2.1 ▪ El diagnóstico de motores detecta la protección térmica; rotura de línea de cada conductor de conexión; desconexión de cargas ▪ Tras salir del modo de control de dispositivos, no se repite el último comando de movimiento ▪ Teleindicación Bloqueo automático: Los sistemas automáticos bloqueados por un bloqueo de seguridad no se visualizan.
1.11 - 1.13	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Mejoras de rendimiento y corrección de errores ▪ Modo de funcionamiento de ahorro
1.7 - 1.10	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Mejoras de rendimiento y corrección de errores
1.6	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Mejoras de rendimiento y corrección de errores ▪ Los eventos (Live / Past View Diagnose) se memorizan en el actuador. ▪ Las escenas memorizadas por el usuario pueden sobrescribirse.
1.5	<ul style="list-style-type: none"> ▪ La entrada de comando Seguridad libera el bloqueo si se vuelve a recibir una señal después de una monitorización cíclica activada. ▪ En la DCA, en el área de visualización Dispositivo, se muestra la revisión del hardware del dispositivo. ▪ Es posible ejecutar los números de escena 33 a 64. ▪ La teleindicación del estado "Posición final abajo" funciona para todos los productos. ▪ La salida LED parpadea durante el control restringido. ▪ Se implementa la teleindicación de 1 bit de las restricciones. ▪ Se implementa la teleindicación RGB.
1.4	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Mejoras de rendimiento y corrección de errores
1.3	<ul style="list-style-type: none"> ▪ El LED del control local se puede controlar a través del bus. ▪ Los parámetros de funcionamiento están disponibles en el diagnóstico y pueden transmitirse al bus. ▪ Permite seleccionar como producto de fachada la persiana graduable enrollable.
1.2	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Mejoras de rendimiento y corrección de errores
1.1	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Versión de mercado inicial

Base de datos de productos (PDB)

Versión	Descripción
2.1	<ul style="list-style-type: none"> ▪ 8 objetos de seguridad en lugar de 3 ▪ Control de prueba integrado ▪ Funciones de diagnóstico ▪ Posiciones de sombreado P1...P4 y duración de basculamiento configurables ▪ Productos de fachada Griesser integrados ▪ Objetos de teleindicación para restricciones y objeto BMS ▪ Ayuda contextual introducida

	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Español introducido ▪ Los sistemas automáticos bloqueados por un bloqueo de seguridad no se visualizan en la teleindicación de bloqueo automático
1.1	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Las configuraciones incompletas y defectuosas se muestran en el vista de parámetros y en la DCA.
1.0	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Versión de mercado inicial

Device Configuration App (DCA)

Versión	Descripción
2.1	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Mejoras de rendimiento y corrección de errores ▪ Teleindicación Bloqueo automático: Los sistemas automáticos bloqueados por un bloqueo de seguridad no se visualizan.
2.0	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Mejoras de rendimiento y corrección de errores ▪ Diagnóstico ampliado para la conexión del motor, averías y reinicio del dispositivo ▪ El bloqueo de canal puede activarse/desactivarse en el control de prueba con la DCA
1.14.4	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Mejoras de rendimiento y corrección de errores
1.14.3	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Modo de funcionamiento de ahorro
1.14 - 1.14.2	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Mejoras de rendimiento y corrección de errores ▪ Parámetros más claros en la tesela de protección solar ▪ Se introduce el español como nuevo idioma en la DCA ▪ Posibilidad de ajustar de forma simplificada la asignación de la dirección de sector para las teselas de objeto Griesser
1.13	<ul style="list-style-type: none"> ▪ En la vista de matriz, se crea un OC Arriba / Sombreado para un comando en la entrada de bus. ▪ La dirección física se indica en la interfaz. ▪ Se registra la monitorización de bus ejecutada.
1.12	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Mejoras de rendimiento y corrección de errores
1.11	<ul style="list-style-type: none"> ▪ La tesela Entrada de comandos se completó con la selección Función / Aplicación. ▪ Se ha ajustado el versionado de la DCA. ▪ Se ha añadido la tesela Sistema automático de persianas. ▪ Las escenas memorizadas por el usuario pueden sobrescribirse. ▪ En el diagnóstico, se emite el posible caso de fallo ante los fallos de conexión del motor. ▪ En el diagnóstico, la tesela Protección solar cambia al color rojo en caso de error. ▪ En el diagnóstico, los eventos precedentes (Past View Diagnose) se pueden representar en el eje temporal. ▪ En el diagnóstico, los eventos del sistema que afectan a todo el dispositivo se muestran con una barra roja. ▪ En el diagnóstico, todos los datos de registro de lectura se almacenan en la DCA. ▪ En el diagnóstico, los bloqueos de nivel superior se muestran en la tesela Conmutador. ▪ Se ha añadido la nueva caja de herramientas de la DCA para la selección múltiple de los mismos tipos de dispositivos.
1.8.9.5	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Se ajusta el tiempo de conmutación del relé para los motores ECM.

	<ul style="list-style-type: none">▪ En la DCA, en el área de visualización Dispositivo, se muestra la revisión del hardware del dispositivo.▪ Es posible ejecutar los números de escena 33 a 64.▪ Al abrir la DCA, los indicadores de programación "Par" y "Grp" permanecen en el ETS.▪ Las Posiciones de sombreado P1...P4 del vista de parámetros y la DCA se han coordinado.▪ En control restringido, el LED del canal de motor correspondiente parpadea.▪ Se implementa la teleindicación de 1 bit de las restricciones.
1.8.1.4	<ul style="list-style-type: none">▪ Objeto Griesser - Tesela Seguridad, función: Supervisar cíclicamente con un valor predeterminado diferente.
1.8.1.3	<ul style="list-style-type: none">▪ Advertencia en el canal de motor: La configuración de la pila podría llegar a rebasar los recursos del dispositivo si esta pila se copia en todos los canales.▪ Las configuraciones incompletas y defectuosas se muestran en el vista de parámetros y en la DCA.
1.7.1.1 - 1.7.1.2	<ul style="list-style-type: none">▪ Mejoras de rendimiento y corrección de errores
1.7.1.0	<ul style="list-style-type: none">▪ Versión de mercado inicial