



Caractéristiques techniques :

Tension nominale :	230 V/50 Hz
Nombre maximal de moteurs qui peuvent être raccordés	8 moteurs
Type de moteurs qui peuvent être raccordés	Moteur pour store vénitien SMI, moteur tubulaire SMI

	STOP!
	L'actionneur KNX SMI est uniquement prévu pour le raccordement de moteur SMI.

Pièces pour la mise en service

Pièces	Mode volets roulants	Mode store vénitien
Moteur pour volets roulants	x	
Moteur pour store vénitien		x
Câble de montage	x	x
Actionneur	x	x

Description

L'actionneur est le lien entre le moteur et la commande (par exemple LON, KNX, etc.)

L'actionneur KNX SMI pour 8 moteurs peut commander jusqu'à 8 moteurs SMI séparément et indépendamment. La commande des moteurs SMI raccordés s'effectue via le bus KNX. La pose de câbles des moteurs est parallèle. Grâce à l'affectation d'adresses individuelles, l'actionneur cherche automatiquement les moteurs raccordés. L'actionneur SMI permet de déclencher des instructions standard comme :

MONTÉE / DESCENTE / ARRÊT et de déterminer la position actuelle ainsi que l'état du moteur.

La combinaison des modes volets roulants et stores vénitiens est possible.

Le choix du tablier s'effectue au moyen des onglets dans le logiciel ETS.

Table des matières

	Page
Pièces pour la mise en service	1
Description	1
Consignes générales de sécurité	2
Configuration	3
Objets	4-5
Description des paramètres ETS	5-6
Révision / résolution de problèmes / réparation / mise au rebut	7
Déclaration du fabricant	8

Description / consignes générales de sécurité



AVERTISSEMENT !

Respectez les consignes de sécurité suivantes.

Le non-respect peut occasionner des blessures corporelles !

Généralités

- N'installez jamais et ne mettez jamais en service un produit endommagé.
- Ne travaillez jamais avec un marteau pour éviter d'endommager les paliers ou le boîtier.
- Utilisez exclusivement des pièces d'origine elero®.
- Toute ouverture impropre, mise en œuvre non conforme, installation incorrecte ou commande incorrecte de l'appareil entraîne un risque de dommages sur les personnes et de dommages matériels.
- L'appareil contient des petites pièces pouvant être avalées.

Installation

- Tous les travaux d'installation doivent être effectués par un électricien qualifié.
- Ce spécialiste doit disposer des qualifications requises.
- Lors de l'installation, respectez les prescriptions locales spécifiques.
- La commande de l'appareil ne peut être exécutée que par des personnes ayant pris connaissance des instructions d'utilisation.

Fonctionnement

- N'utilisez l'appareil qu'à l'intérieur (respectez la classe de protection spécifiée).
- Respectez la classe de protection spécifiée.
- Si l'installation est commandée par un ou plusieurs émetteurs, le rayon d'action de l'installation doit toujours rester visible lors du fonctionnement.
- Tenez les personnes à distance de l'installation tant que celle-ci n'est pas à l'arrêt.
- Gardez les enfants éloignés des (télé)commandes.

Exclusion de la responsabilité

Le respect des instructions d'utilisation est une condition préalable essentielle pour assurer le fonctionnement sûr d'un moteur SMI et de ses composants. Ce n'est qu'ainsi que vous profiterez pleinement des diverses propriétés et caractéristiques de performance du produit.

elero GmbH décline toute responsabilité pour les dommages sur les personnes, les dommages matériels et les dommages pécuniaires consécutifs à un non-respect des instructions d'utilisation. Dans de tels cas, toute garantie des vices matériels est exclue.



STOP!

Le respect des instructions d'utilisation est la condition de base pour un fonctionnement sans dérangement et la satisfaction de droits éventuels à la garantie pour les vices.

- C'est pourquoi, nous vous prions de lire au préalable ces instructions d'utilisation avant d'utiliser l'appareil !
- Assurez-vous que les instructions d'utilisation sont à la disposition de l'utilisateur sous une forme lisible.
- Assurez-vous que les instructions d'utilisation sont à la disposition de l'utilisateur sous une forme lisible.
- L'exploitant doit avoir lu et compris l'intégralité des instructions d'utilisation.

Groupe cible

Tous les travaux d'installation, de mise en service et de réparation doivent être effectués par un électricien qualifié. (Respectez les normes IEC 60364 ou CENELEC HD 384 ou DIN VDE 0100 et IEC 60664 ou DIN VDE 0110 et les directives nationales de prévention des accidents).

Un électricien qualifié au sens de ces consignes de sécurité fondamentales est une personne apte à réaliser le montage, l'installation et la mise en service du produit et qui dispose des qualifications requises.

Tous les travaux liés aux autres domaines, comme par exemple le fonctionnement et la mise au rebut, doivent être réalisés par des personnes qui disposent des qualifications nécessaires.

Utilisation conforme à la destination

Les actionneurs sont exclusivement prévus pour être utilisés avec des moteurs SMI.

La mise en service (c'est-à-dire l'établissement du fonctionnement conformément aux prescriptions) n'est autorisée que dans le respect des directives EMV en vigueur (89/336/EWG ou 2004/108/EU).

Les données techniques ainsi que les données relatives aux conditions de raccordement se trouvent sur la plaque signalétique et dans la présente documentation et doivent être respectées.

Objets de communication ETS

N° d'objet :	Nom d'objet	Fonction	Type	Indicateurs d'objet
0	Sécurité	Marche / Arrêt	1 bit	AKS/Récepteur
1	Blocage de l'instruction	Marche / Arrêt	1 bit	AKS/Récepteur
2	Déplacement Montée / Descente canal 1 (mode manuel)	Montée/descente	1 bit	AKS/Récepteur
3	Déplacement Arrêt / Étape, canal 1 (mode manuel)	Montée/descente	1 bit	AKS/Récepteur
4	Protection, canal 1 (mode automatique)	Montée/descente	1 bit	AKS/Récepteur
5	Mode automatique, canal 1	Marche / Arrêt	1 bit	AKS/Récepteur
6	Position protection contre le soleil en %, canal 1 (mode auto / manuel)	Valeur à 8 bits	8 bit	AKS/Récepteur
7	Position angle des lamelles en %, canal 1 (mode auto / manuel)	Valeur à 8 bits	8 bit	AKS/Récepteur
8	Objet d'état Position protection contre le soleil en %, canal 1	Valeur à 8 bits	8 bit	AKS/Récepteur
9	Objet d'état Position angle des lamelles en %, canal 1	Valeur à 8 bits	8 bit	AKS/Récepteur
10	Déplacer la scène en Pos 1 / Pos 2, canal 1	Pos 1 / Pos 2	1 bit	AKS/Récepteur
11	Sauvegarder la scène en Pos 1 / Pos 2, canal 1	Pos 1 / Pos 2	1 bit	AKS/Récepteur
12	État Erreur de moteur, canal 1	Marche / Arrêt	1 bit	AKS/Récepteur
...				
...				
79	Déplacement Montée / Descente canal 8 (mode manuel)	Montée/descente	1 bit	AKS/Récepteur
80	Déplacement Arrêt / Étape, canal 8 (mode manuel)	Montée/descente	1 bit	AKS/Récepteur
81	Protection, canal 8 (mode automatique)	Montée/descente	1 bit	AKS/Récepteur
82	Mode automatique, canal 8	Marche / Arrêt	1 bit	AKS/Récepteur
83	Position protection contre le soleil en %, canal 8 (mode auto / manuel)	Valeur à 8 bits	8 bit	AKS/Récepteur
84	Position angle des lamelles en %, canal 8 (mode auto / manuel)	Valeur à 8 bits	8 bit	AKS/Récepteur
85	Objet d'état Position protection contre le soleil en %, canal 8	Valeur à 8 bits	8 bit	AKS/Récepteur
86	Objet d'état Position angle des lamelles en %, canal 8	Valeur à 8 bits	8 bit	AKS/Récepteur
87	Déplacer la scène en Pos 1 / Pos 2, canal 8	Pos 1 / Pos 2	1 bit	AKS/Récepteur
88	Sauvegarder la scène en Pos 1 / Pos 2, canal 8	Pos 1 / Pos 2	1 bit	AKS/Récepteur
89	État Erreur de moteur, canal 8	Marche / Arrêt	1 bit	AKS/Récepteur

Objekte

Objet « Sécurité »

Cet objet vous permet d'activer et de désactiver la fonction de sécurité.

Vous pouvez par exemple relier cet objet à un capteur de vent. La fonction Paramètres vous permet de définir, pour chaque canal, si la fonction de sécurité est en service et comment le moteur individuel doit se comporter lorsque la fonction de sécurité est activée (**MONTÉE, DESCENTE** ou **aucune** instruction). Si la fonction de sécurité est enclenchée et mise en service via les paramètres, toutes les instructions passées sur ce canal seront bloquées. Le blocage des instructions ne sera levé que lorsque la fonction de sécurité aura été désactivée.

Valeur d'objet « 1 » Fonction de sécurité ACTIVÉE
Valeur d'objet « 0 » Fonction de sécurité DÉSACTIVÉE

Objet « Blocage d'instruction »

Cet objet vous permet d'activer et de désactiver le blocage d'instruction. La fonction Paramètres vous permet de définir, pour chaque canal, si le blocage d'instruction est mis en service ou pas. L'objet lui-même agit simultanément sur tous les canaux pour lesquels cette fonction est libérée. Si le blocage d'instruction est enclenché et mis en service via les paramètres, toutes les instructions passées sur ce canal seront bloquées.

Valeur d'objet « 0 » Blocage d'instructions DÉSACTIVÉ
Valeur d'objet « 1 » Blocage d'instructions ACTIVÉ

Objet « Déplacement Montée / Descente, canal x (mode manuel) »

Cet objet permet de déplacer le moteur vers la position finale supérieure ou inférieure.

Si le type de tablier « store vénitien » est programmé, un déplacement vers la position finale inférieure est ensuite suivi d'un relevage à la valeur de relevage en position inférieure programmée. Si le tablier est déjà en position inférieure, si bien qu'il ne reste qu'une étape pour fermer la lamelle, seul la lamelle est fermée et le relevage n'a pas lieu.

Valeur d'objet « 1 » Déplacement vers la position finale supérieure
Valeur d'objet « 0 » Déplacement vers la position finale inférieure

Objet « Déplacement Arrêt / Étape, canal x (mode manuel) »

Cet objet vous permet de stopper un déplacement ou d'amener le moteur à une étape programmée.

Valeur d'objet « 0 » Arrêt ou étape (Step)
Direction Position finale supérieure
Valeur d'objet « 1 » Arrêt ou étape (Step)
Direction Position finale inférieure

Objet « Protection, canal x (mode automatique) »

Cet objet vous permet de déplacer le moteur comme pour l'objet « Déplacement Montée / Descente, canal x » vers la position finale supérieure ou inférieure. De plus, lorsque la position finale inférieure est atteinte, le moteur est déplacé sur une course programmée en direction de la position finale supérieure (bascules).

Valeur d'objet « 0 » Déplacement vers la position finale supérieure
Valeur d'objet « 1 » Déplacement vers la position finale inférieure

Objet « Mode automatique, canal x »

Cet objet vous permet de faire fonctionner l'actionneur en mode Automatique ou Manuel.

Des changements correspondant du mode opérationnel peuvent être atteints en changeant la priorité du mode opérationnel d'autres objets.

Voir la gestion des états et le tableau d'états.

Valeur d'objet « 1 » Mode automatique DÉSACTIVÉ
Valeur d'objet « 0 » Mode automatique ACTIVÉ

Objet « Position Protection contre le soleil en %, canal x (mode automatique) »

Cet objet vous permet de positionner la hauteur du tablier sur une valeur de 1 octet échelonnée sur sa course maximale (0-255). Un angle des lamelles en % programmé automatiquement au préalable est ensuite rétabli.

Pour autant que le mode Automatique soit mis en service pour le canal, cet objet provoque un réglage uniquement qu'en mode Automatique.

Sinon, la valeur de l'objet est enregistrée dans l'actionneur et la position est amenée lorsque le mode Automatique est de nouveau activé. Si le mode Automatique est bloqué pour le canal, cela est interprété comme objet de fonctionnement manuel.

Valeur d'objet « 0 » (correspond à 0 %) :
Déplacement vers la position finale supérieure
Valeur d'objet « 255 » (correspond à 100 %) :
Déplacement vers la position finale inférieure
Des valeurs intermédiaires sont possibles.

Objet « Position Angle des lamelles en %, canal x (mode automatique) » (uniquement pour les stores vénitiens)

Cet objet vous permet de positionner l'angle des lamelles sur une valeur de 1 octet échelonnée sur sa course maximale (0-255). La hauteur du tablier reste alors inchangée.

Pour autant que le mode Automatique soit mis en service pour le canal, cet objet ne provoque un réglage qu'en mode Automatique.

Sinon, la valeur de l'objet est enregistrée dans l'actionneur et la position est amenée lorsque le mode Automatique est de nouveau activé. Si le mode Automatique est bloqué pour le canal, cela est interprété comme objet de fonctionnement manuel.

Cet objet n'est visible que lorsque le type de tablier paramétré est « store vénitien ».

Valeur d'objet « 0 » (correspond à 0 %) :
Lamelle horizontale / ouverte
Valeur d'objet « 255 » (correspond à 100 %) :
Lamelle fermée
Des valeurs intermédiaires sont possibles.

Objet « État Position Protection contre le soleil en %, canal x »

Cet objet vous permet de visualiser la hauteur actuelle du tablier en %. Cette hauteur est présentée de manière échelonnée sur une zone allant de 0 à 255 (1 octet). L'actionneur transmet l'état spontanément lorsque le paramètre général « Envoyer les objets d'état » est réglé sur « en cas de modification de l'état ».

Valeur d'objet « 0 » (correspond à 0 %) :
Emplacement Position finale supérieure
Valeur d'objet « 255 » (correspond à 100 %) :
Emplacement Position finale inférieure
Des valeurs intermédiaires sont possibles.

Objets / Description des paramètres ETS

Objet « État Position Angle des lamelles en %, canal x » (uniquement pour les stores vénitiens)

Cet objet vous permet de visualiser la position actuelle des lamelles en %. Cette hauteur est présentée de manière échelonnée sur une zone allant de 0 à 255 (1 octet). L'actionneur transmet l'état spontanément lorsque le paramètre général « Envoyer les objets d'état » est réglé sur « en cas de modification de l'état ».

Cet objet n'est visible que lorsque le type de tablier paramétré est « store vénitien ».

Valeur d'objet « 0 » (correspond à 0%) :
Emplacement Lamelle horizontale / ouverte
Valeur d'objet « 255 » (correspond à 100%) :
Emplacement Lamelle fermée
Des valeurs intermédiaires sont possibles.

Objet « Déplacer Scène Pos1 / Pos2, canal x (mode manuel) »

Cet objet vous permet d'atteindre les emplacements Pos1 ou Pos2 sauvegardés dans l'actionneur. Pour les stores vénitiens, la hauteur du tablier et l'angle des lamelles sont programmés. Pour les volets roulants, seule la hauteur du tablier est programmée. En fonction de la direction depuis laquelle le déplacement est effectué, l'actionneur assure, dans le cas de stores vénitiens, via les modes de déplacement correspondants que, au final, aussi bien la hauteur du tablier que l'angle des lamelles correspondent aux valeurs enregistrées au moment de la mémorisation de la scène.

Valeur d'objet « 0 » Déplacement Pos1
Valeur d'objet « 1 » Déplacement Pos2

Objet « Enregistrer Scène Pos1 / Pos2, canal x (mode manuel) »

Cet objet vous permet de sauvegarder la position actuelle de la hauteur du tablier et l'angle des lamelles (pour les stores vénitiens) dans l'actionneur à la Pos1 ou la Pos2. La sauvegarde ne s'effectue cependant que si le moteur est arrêté au moment de l'entrée du télégramme.

Valeur d'objet « 0 » Sauvegarder Pos1
Valeur d'objet « 1 » Sauvegarder Pos2

Objet « État Erreur de vérin »

Cet objet permet de visualiser une éventuelle erreur de moteur. L'actionneur transmet l'état spontanément lorsque le paramètre général « Envoyer les objets d'état » est réglé sur « en cas de modification de l'état ».

Valeur d'objet « 0 » pas d'erreur
Valeur d'objet « 1 » erreur

Description des paramètres ETS

(Les préreglage des paramètres sont en caractères gras)

Onglet « Généralités »

Paramètre	Réglage	Explication
Onglet « Généralités »		
Envoyer les objets d'état	uniquement via demande de lecture en cas de modification d'état	Ce paramètre permet de programmer si les objets d'état « Valeur » et « Erreur de moteur » de tous les canaux sont uniquement consultables ou s'ils doivent être envoyés après avoir atteint une nouvelle hauteur de tablier ou un nouvel angle de lamelles, ou en cas de survenue ou de suppression d'une erreur de moteur de la valeur correspondante. Si la sélection est sur « Modification de l'état », le paramètre « Envoyer l'objet d'état en cas de rétablissement de la tension du bus ou de rétablissement de la tension réseau » est introduit.
Envoyer l'objet d'état en cas de rétablissement de la tension du bus ou de rétablissement de la tension réseau	bloqué en service	Envoyer le paramètre qui dépend des objets d'état (= en cas de modification de l'état) Ce paramètre permet de programmer si l'envoi des objets d'état « Valeur » et « Erreur de moteur » de tous les canaux doit être mis en service ou bloqué après le rétablissement de la tension du bus ou le rétablissement de la tension réseau.
Surveillance du temps pour la sécurité	en service bloqué	Ce paramètre permet de régler si la réception cyclique de télégrammes doit être surveillée dans le temps avec l'objet de sécurité. Si la sélection est sur « en service », le paramètre « Temps de surveillance pour la sécurité » est introduit en plus.
Temps de surveillance pour la sécurité	1 minute 5 minutes 10 minutes 30 minutes	Dans le paramètre « Temporisation pour la sécurité », si le réglage « en service » est attribué, il est possible de programmer par ce paramètre les intervalles de temps maximaux dans lesquels des télégrammes avec un zéro logique doivent être reçus par l'objet de sécurité.
Mode Automatique	bloqué en service	Ce paramètre vous permet de déterminer si l'actionneur prend en charge le mode automatique. Lorsque le réglage est sur « en service », les objets « Position Protection contre le soleil » et « Position Angle des lamelles » ne fonctionnent qu'en mode automatique. Lorsque le réglage est sur « bloqué », ces objets sont interprétés comme objets en mode manuel.
Forcer nouvel adressage	bloqué en service	Ce paramètre permet d'exiger pour la mise en service une nouvelle détermination des identificateurs de clés de tous les moteurs ainsi qu'une répartition automatique des adresses esclaves paramétrées selon ETS sur ces moteurs.

Description des paramètres ETS

Onglet « Mécanique canal x »

Paramètre	Réglage	Explication
Onglet « Mécanique canal x »		
Type de tablier	Store vénitien Volets roulants	Ce paramètre permet de déterminer quel type de tablier est commandé sur chaque canal. La valeur du paramètre détermine également l'insertion des paramètres et de l'objet afin de régler les lamelles.
Facteur Nombre de niveaux d'angle pour l'instruction Étape (Base : 2°)	0-255 5	Ce paramètre permet de programmer le pas de l'étape pour une instruction Étape.
Facteur Nombre de niveaux d'angle pour le basculement déplacement de la position inférieure (Base: 2°)	0-255 30	Ce paramètre permet de déterminer l'angle pour le basculement dans la position de protection inférieure.
Facteur Nombre de niveaux d'angle pour la position des lamelles ouvertes au maximum (Base: 2°)	0-255 45	Ce paramètre n'est visible que pour programmer le type de tablier sur le store vénitien. Ce paramètre permet de déterminer l'angle depuis la position des lamelles complètement fermées à complètement ouvertes.
Facteur Nombre de niveaux d'angle pour la position des lamelles de ouverte jusqu'à modification des hauteurs du r tablie (Base: 2°)	0-255 30	Ce paramètre n'est visible que pour programmer le type de tablier sur le store vénitien. Ce paramètre permet de déterminer, pour des tabliers de mécanique correspondante, l'angle autour duquel les lamelles tournent pendant la remontée ou le relevage au-delà de la position complètement ouverte, avant de modifier la hauteur du tablier.

Onglet « Mécanique canal x »

Paramètre	Réglage	Explication
Onglet « Gestion canal x »		
Sécurité (p.ex. Alarme vent)	en service bloqué	Ce paramètre permet de déterminer si l'objet de sécurité et la fonction de sécurité sont actifs pour chaque canal.
Instruction en cas de sécurité	(aucune action) déplacer vers le haut déplacer vers le bas	Paramètre dépendant de la sécurité (= en service) Ce paramètre permet de déterminer vers quelle position finale le store vénitien doit se déplacer en cas d'alarme de sécurité. Ou si aucune instruction de déplacement ne doit être exécutée. Indépendamment de ce paramétrage, toutes les instructions passées via l'KNX sont bloquées lorsque la fonction de sécurité est en service et enclenchée.
Blocage de l'instruction Niveau d'angle pour	en service bloqué	Ce paramètre permet de programmer si le blocage de l'instruction est actif pour chaque canal. Si ce blocage est en service et enclenché, toutes les instructions passées sur ce canal via l'KNX seront bloquées.
Procédure en cas de coupure de la tension du bus	(aucune action) déplacer vers le haut déplacer vers le bas	Ce paramètre permet de déterminer dans quelle position finale le moteur doit se déplacer en cas de perte de la tension du bus ou s'il doit rester dans la position actuelle.
Procédure en cas de rétablissement de la tension du bus	(aucune action) déplacer vers le haut déplacer vers le bas	Ce paramètre permet de déterminer si, en cas de rétablissement de la tension du bus, chaque vérin doit, le cas échéant, se déplacer vers le haut ou vers le bas.
Adresse esclave Moteur	0, 1, ..., 7,8,.....15 non utilisé	Adresse esclave SMI qui doit être attribuée à ce moteur.
Identificateur de clé esclave Moteur	0, 1, 2, ...,4294967295	Si l'identificateur de clé SMI du moteur est connu, ce paramètre peut être utilisé pour le saisir afin d'attribuer formellement le moteur au canal. Autrement, « 0 » doit être introduit pour déterminer une affectation automatique.
Identificateur du fabricant Moteur	Alcatel/Dunker, Becker, elero, Selve, Stehle, Vestamatic, Warema, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15	Ce paramètre n'est visible qu'en cas de programmation de l'identificateur de clé du vérin sur une valeur différente de « 0 ». Fabricant ou identificateur du fabricant du moteur sur ce canal.

 Attention ! 	ATTENTION ! Respectez les consignes de sécurité suivantes. Le non-respect peut occasionner des blessures corporelles ! Danger de blessure par électrocution. • Mettez le moteur hors tension. • Ne pas ouvrir le boîtier de l'appareil.
---	---

Transport

Si malgré tout le soin que nous apportons au conditionnement de nos produits, l'actionneur devait être détérioré lorsque vous le recevez, celui-ci ne peut pas être mis en marche. Introduisez immédiatement une réclamation auprès de l'entreprise de transport pour les dégâts subis.

Toute ouverture impropre des couvercles, mise en œuvre non conforme, installation ou utilisation incorrecte de l'appareil entraîne un risque de dommages graves pour les personnes et de dommages matériels.

Indications pour la réparation

Si une erreur ne peut pas être résolue, adressez-vous à nos services. Lorsque vous prenez contact avec notre service après-vente, précisez toujours la désignation et le numéro de l'article qui se trouvent sur la plaque signalétique.

Si vous envoyez l'appareil en réparation, n'omettez pas de fournir les informations suivantes :

- Numéro de l'article
- Désignation de l'article
- Lieu d'utilisation de l'appareil
- Type de défauts
- Faits concomitants
- Cause possible
- Incidents inhabituels qui ont précédé l'erreur

Adresse de réparation :

elero GmbH
 Antriebstechnik
 Linsenhofer Straße 59-63
 D-72660 Beuren
 Telefon (0 70 25) 13-01
 Telefax (0 70 25) 13-212
www.elero.com

Si vous souhaitez vous adresser à un interlocuteur en dehors de l'Allemagne, visitez notre site Internet.

Mise au rebut

Veillez à respecter les prescriptions locales en vigueur. La mise au rebut doit se faire conformément aux dispositions prévues pour ce type d'appareil.

- Par exemple comme :
- Déchet électriques (plaquette de circuit imprimé)
 - Plastique (pièces du boîtier)

