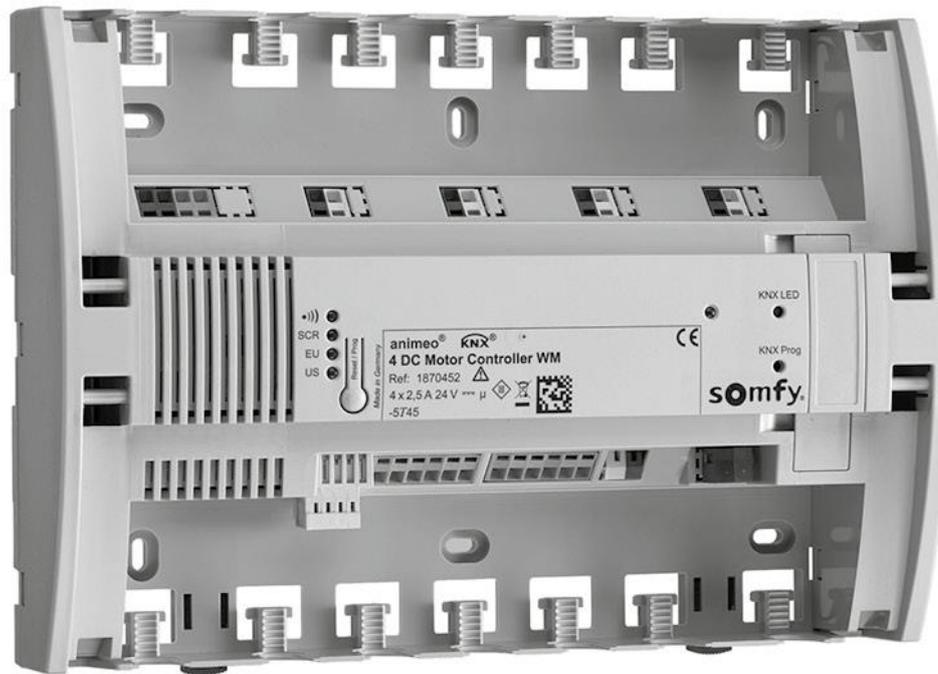




**animeo**

KNX 4 DC Motor Controller WM

# Bedienungsanleitung



Ref. 1870452

## Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Definitionen.....</b>	<b>4</b>
1.1	Manuellbefehl .....	4
1.2	Automatikbefehl.....	4
1.3	US Taster-Ergonomie.....	4
1.4	EU Taster-Ergonomie.....	4
1.5	Screen Taster-Ergonomie .....	4
1.6	Ein/Aus/Toggle (Um).....	4
1.7	Lamellenposition .....	5
<b>2</b>	<b>Installation .....</b>	<b>6</b>
<b>3</b>	<b>Anschlussplan.....</b>	<b>7</b>
<b>4</b>	<b>Voreinstellungen bei Auslieferung.....</b>	<b>8</b>
4.1	Funktion der Reset/Prog-Taste .....	8
4.2	Auswahl der Benutzer-Ergonomie .....	9
4.3	Änderung der Ergonomie .....	9
4.4	Manuelles Einlernen der Lauf- und Wendezeiten .....	10
4.5	Manuelles Einlernen der Zwischenposition 1.....	10
4.6	In den Auslieferungszustand zurücksetzen.....	11
<b>5</b>	<b>Kommunikationsobjekte.....</b>	<b>12</b>
5.1	Überblick über die Objekte.....	12
<b>6</b>	<b>Parameter .....</b>	<b>23</b>
6.1	Menüindexkarte „Allgemein“ .....	23
6.2	Menüindexkarte „Konfiguration für Motor 1...4“ .....	26
6.3	Menüindexkarte „Funktionen für Motor 1...4“ .....	29
6.4	Allgemeine Informationen über Binäreingänge.....	32
6.5	Menüindexkarte „Binäreingänge – Jalousie Auf/Ab“.....	33
6.6	Menüindexkarte „Binäreingänge – Schalten/potentialfreier Kontakt“ .....	34
6.7	Menüindexkarte „Binäreingänge – 8-Bit-Wert (steigende Flanke)“.....	36
6.8	Menüindexkarte „Binäreingänge – Dimmen“ .....	37
6.9	Menüindexkarte „Allgemein: Binäreingänge“ .....	40
6.10	Menüindexkarte „Elektronische Motoren“ .....	41
6.11	Menüindexkarte „Bussicherheit“ .....	42
6.12	Menüindexkarte „Rückmeldung Motor Positionen“ .....	44
6.13	Menüindexkarte „Allgemein: Funk Binäreingänge“ .....	46
6.14	Allgemeine Informationen über Funkeingänge .....	46
6.15	Menüindexkarte „Funk Binäreingänge – Jalousie Auf/Ab“ .....	47
6.16	Menüindexkarte „Funk Binäreingänge – Schalten“ .....	49
6.17	Menüindexkarte „Funk Binäreingänge – 8-Bit-Wert“.....	51
6.18	Menüindexkarte „Funk Binäreingänge – Dimmen“ .....	52
6.19	Menüindexkarte „Funk Binäreingänge – Jalousie langsam wenden“ .....	54
<b>7</b>	<b>Technische Daten.....</b>	<b>56</b>



Vor Beginn jeder Tätigkeit sind die Sicherheitshinweise in dieser Anleitung zu berücksichtigen. SOMFY übernimmt keinerlei Verantwortung für Schäden und Defekte, die aufgrund von Nichtbeachtung der Anleitung entstehen (fehlerhafte Installation, Wartung, Reparatur etc.). Installation, Prüfung und Inbetriebnahme der Anlage darf nur von einer Fachkraft (gemäß VDE 0100) durchgeführt werden! Schalten Sie alle zu montierenden Leitungen spannungslos. Ergreifen Sie geeignete Maßnahmen, um ein unbeabsichtigtes Einschalten der Anlage zu vermeiden.

Somfy Produkte sind stets an leicht zugänglichen Orten zu installieren. Wenn der Zugang für Wartung und Reparatur beschränkt ist (z. B. verklebte oder großflächig verklebte Böden, Installation hinter Lampen oder Blenden), werden hierdurch entstehende zusätzliche Kosten nicht vom Verkäufer getragen. Technische Änderungen vorbehalten.

Der animeo KNX 4 DC Motor Controller WM ist für die Ansteuerung von bis zu vier individuell konfigurierbaren Motoren für Jalousien, Rollläden, Markisen und Fenster geeignet. Die lokalen Tastereingänge können als konventionelle Taster oder als universelle KNX Binäreingänge genutzt werden.

### Funktionen und Vorteile

- Die einfache Installation spart Zeit, zum Beispiel durch Federklemmen, Kabelbinder mit Zugentlastung und ausreichend Platz für Klemmen.
- Ein Gruppeneingang kann zur Steuerung aller vier Motoren unabhängig von der ETS-Programmierung genutzt werden.
- Die Laufrichtung der Motoren kann ohne die ETS-Software getestet werden.
- Das Gerät ist auch ohne Programmierung mit der ETS-Software mit der Auslieferung betriebsfähig.
- Vier lokale Tastereingänge können zum Anschluss von maximal acht universellen KNX Binäreingängen (beispielsweise Fensterkontakte, Temperaturfühler oder Präsenzmelder) genutzt werden. Mit Hilfe konventioneller Taster kann zudem die Beleuchtung gesteuert und gedimmt werden.
- Die Parameter lassen sich über die ETS-Software einfach und benutzerfreundlich einstellen.
- Der intelligente Wechsel zwischen manuellem und automatischem Betrieb gewährleistet hervorragende Benutzerfreundlichkeit und spart Energie.
- Die Position der Motoren wird während der Fahrt und beim Erreichen der oberen oder unteren Endlage übermittelt.
- Für jeden individuellen Motorausgang können zwei verschiedene Sicherheitspositionen frei festgelegt werden.
- Die Sicherheitsposition bei Spannungswiederkehr ist frei definierbar, die Rückmeldung erfolgt über das Objekt.
- Die automatische Kaskadierung der Ausgänge bei Wiederkehr der Spannung und die Bussicherheitsfunktionen minimieren Leistungsspitzen.
- Plug and Play! Eine Erweiterung mit dem animeo RTS Funkmodul (Artikel-Nr. 1860105) oder dem animeo EnOcean Funkmodul (Artikel-Nr. 1860220) ist jederzeit möglich. Die vier Motoren können mit der RTS-Technologie von Somfy ohne weitere Verkabelung individuell per Funk gesteuert werden.
- Alternativ können der animeo KNX RTS Receiver (Artikel-Nr. 1860191) oder der animeo KNX EnOcean Receiver (Artikel-Nr. 1860229) zum Einsatz kommen. Hiermit lassen sich ohne zusätzlichen Verdrahtungsaufwand bis zu 5 universelle KNX Funk-Binäreingänge gewinnen (z. B. Beleuchtung Ein/Aus mit Dimmen).



Die vollständige Inbetriebnahme ist möglich, wenn der KNX Motor Controller an den KNX Bus angeschlossen und von diesem mit Strom versorgt wird.

# 1 Definitionen

## 1.1 Manuellbefehl

Ein Manuellbefehl wird über lokale konventionelle Taster oder einen Somfy RTS Funkhandsender abgegeben. Ein Telegramm, das auf den Objekten 1–12 (Bitbefehle) eingeht, wird auch als manueller Fahrbefehl verstanden.

## 1.2 Automatikbefehl

Ein Telegramm, das auf den Objekten 13–20 (Byte-Befehle) eingeht, wird als Automatikbefehl verstanden.

## 1.3 US Taster-Ergonomie

Mit diesem Parameter wird festgelegt, dass die Jalousie in US Ergonomie über die lokalen Tastereingänge oder über RTS Funkhandsender von Somfy angesteuert wird.

Kurzer Tastendruck (< 0,5 s): Ein Fahrbefehl wird ausgeführt.

Langer Tastendruck (> 0,5 s): Während der Taster gedrückt bleibt, wird eine Wendung ausgeführt. Wenn der Taster losgelassen wird, wird der Wendebefehl gestoppt.

Wenn die aktuelle Position der Jalousie keine Wendung mehr zulässt, wird bei gedrücktem Taster ein Fahrbefehl ausgeführt.

## 1.4 EU Taster-Ergonomie

Mit diesem Parameter wird festgelegt, dass die Jalousie in EU Ergonomie über die lokalen Tastereingänge oder über den RTS Funkhandsender von Somfy angesteuert wird.

Kurzer Tastendruck (< 0,5 s): Ein Wendeschritt wird durchgeführt.

Langer Tastendruck (> 0,5 s): Während der Taster gedrückt bleibt, wird eine Wendung ausgeführt.

Wenn die aktuelle Position der Jalousie keine Wendung mehr zulässt, wird ein Fahrbefehl ausgeführt.

## 1.5 Screen Taster-Ergonomie

Mit diesem Parameter wird festgelegt, dass das Endprodukt über die lokalen Tastereingänge oder über den RTS-Funkhandsender von Somfy angesteuert wird.

Kurzer Tastendruck, während das Endprodukt sich bewegt: Ein Stoppbefehl wird ausgeführt.

Langer Tastendruck, während das Endprodukt sich nicht bewegt: Ein Fahrbefehl wird ausgeführt.

## 1.6 Ein/Aus/Toggle (Um)

### 1.6.1 Ein

Wenn ein „Ein“-Telegramm generiert wird, wird der Wert „1“ an die entsprechende KNX-Gruppenadresse übermittelt.

### 1.6.2 Aus

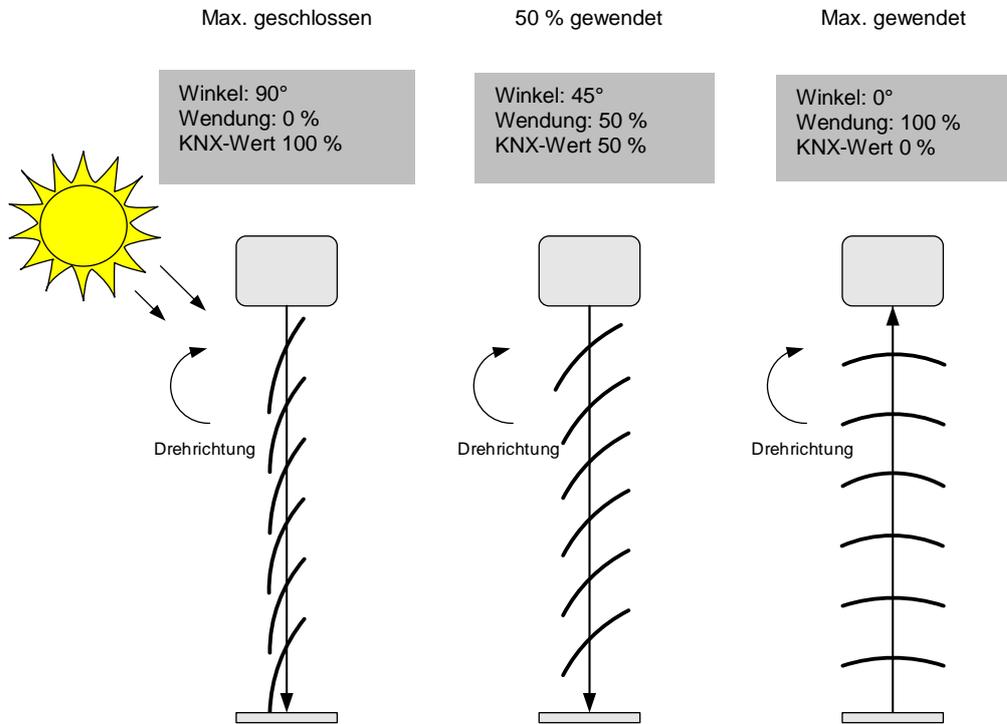
Wenn ein „Aus“-Telegramm generiert wird, wird der Wert „0“ an die entsprechende KNX-Gruppenadresse übermittelt.

### 1.6.3 Toggle

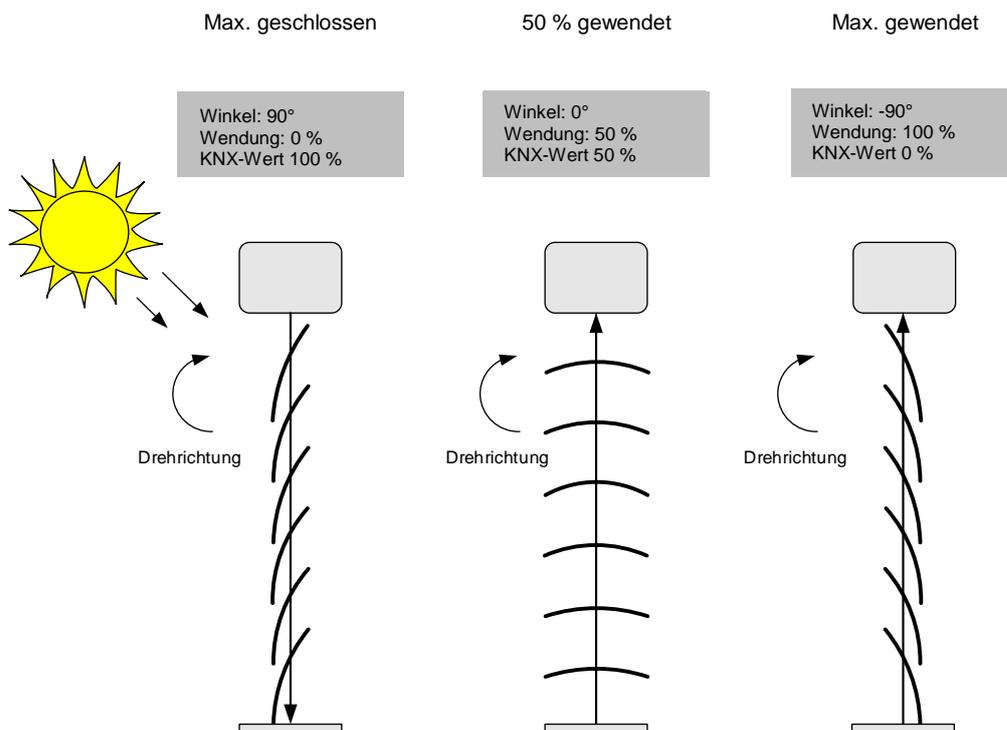
Wenn ein „Toggle (Um)“-Telegramm generiert wird, wird der Wert zunächst umgekehrt und dann an die entsprechende KNX-Gruppenadresse übermittelt.

## 1.7 Lamellenposition

### 1.7.1 90°/0° Jalousie

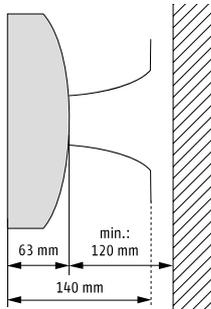


### 1.7.2 90°/-90° Jalousie

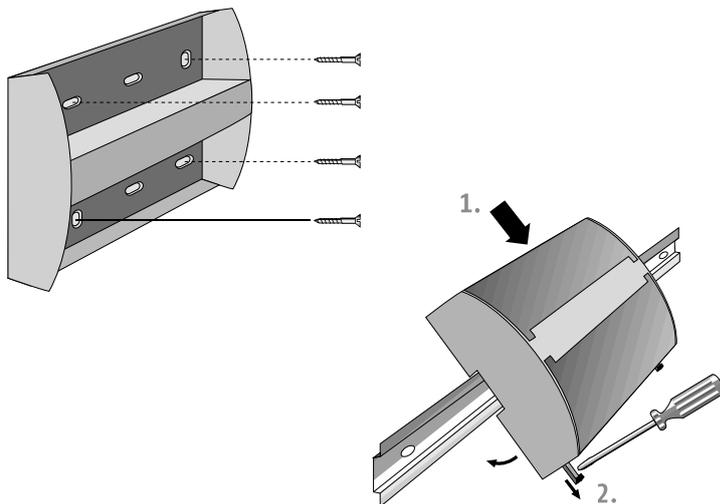


## 2 Installation

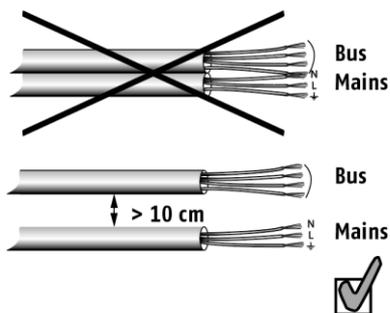
**Wahl des richtigen Montageorts:** Flache Oberfläche mit ausreichendem Platz



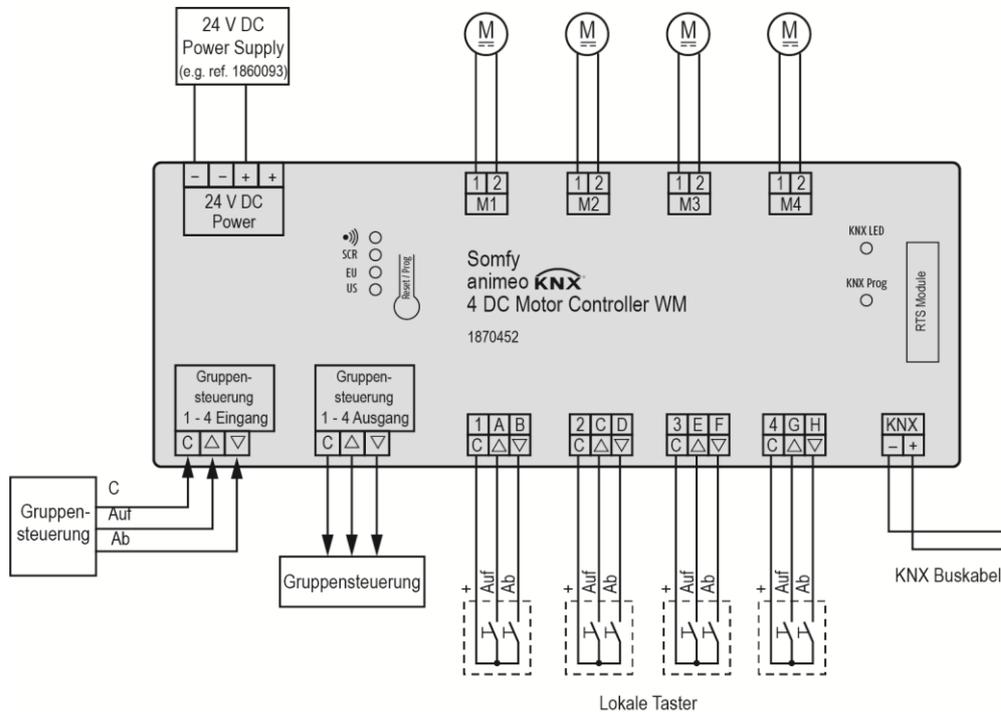
**Montage des KNX 4 DC Motor Controller WM**



**Fertig verdrahten und Spannungsversorgung einschalten**



### 3 Anschlussplan



Die „US“-LED blinkt gleichmäßig, wenn die Spannung (24 V) und die KNX Busspannung aktiv am Gerät anliegen. Das Gerät ist betriebsbereit, wenn die „US“-LED blinkt.

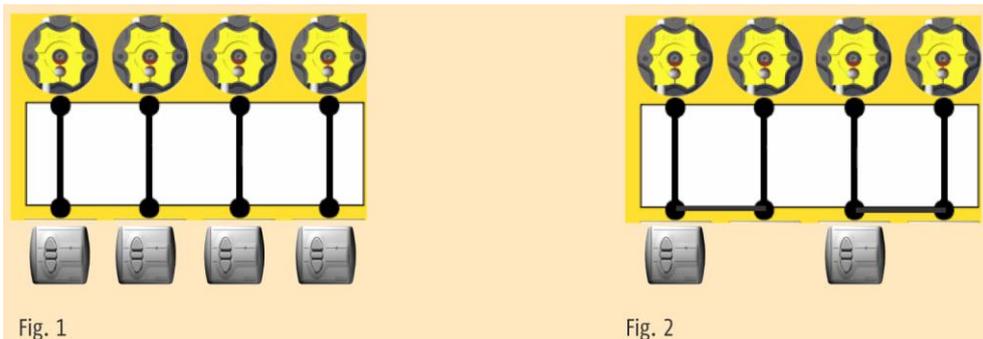
Angeschlossen an ...	Kabel	Verdrilltes Adernpaar	Max. Länge	Abisolierlänge
<b>Motoren</b>	Min.: 2 x 0.6 mm/22 AWG Max.: 2 x 2.5 mm <sup>2</sup> /13 AWG	-		6 mm
<b>Taster</b>	Min.: 3 x 0.6 mm/22 AWG Max.: 3 x 2.5 mm <sup>2</sup> /13 AWG	Empfohlen	100 m	6 mm
<b>Gruppensteuerung</b>	Min.: 3 x 0.6 mm/22 AWG Max.: 3 x 1.5 mm <sup>2</sup> /15 AWG	Empfohlen	100 m	6 mm
<b>KNX-Bus</b>	2 x 0.8 mm/20 AWG	Erforderlich gemäß KNX-Richtlinien		6 mm
<b>24 V DC</b>	Min.: 2 x 1.5 mm <sup>2</sup> /15 AWG Max.: 2 x 2.5 mm <sup>2</sup> /13 AWG	-	10 m	6 mm

## 4 Voreinstellungen bei Auslieferung

Der KNX Motor Controller kann im Lieferzustand auch ohne vorherige Programmierung mit der ETS-Software verwendet werden. Das Gerät ist mit praktischen Standardeinstellungen vorprogrammiert. Diese Einstellungen gelten für alle vier Motorengänge.

- Fahrzeit Auf/Ab, Zu/Auf = 5 Minuten
- Anschluss lokaler konventioneller Taster ist möglich.

Die lokalen Tastereingänge sind direkt den Motorausgängen zugeordnet: Tastereingang 1 steuert Motorausgang 1 (Abb. 1). Die Motorausgänge können nach Bedarf durch Überbrückung der Drähte an den Tastereingängen gesteuert werden (Abb. 2).



### 4.1 Funktion der Reset/Prog-Taste

**⚠** Die Basiseinstellungen am KNX Motor Controller können mit dieser Taste vorgenommen werden. Diese Basiseinstellungen sind nur im Auslieferungszustand möglich, bevor das Gerät mit der ETS-Software programmiert wird, oder nachdem das Gerät mit der ETS-Software entladen wurde. Die Grundeinstellungen werden durch die Einstellungen in der ETS-Software überschrieben.

## 4.2 Auswahl der Benutzer-Ergonomie

Verwenden Sie die Reset/Prog-Taste, um die Benutzer-Ergonomie für die lokalen Tastereingänge oder den RTS Funkhandsender von Somfy auszuwählen. Diese Einstellungen sind nur im Auslieferungszustand möglich, bevor das Gerät mit der ETS-Software programmiert wird, oder nachdem das Gerät aus der ETS-Software gelöscht ist.

Sobald das Gerät mit der ETS-Software programmiert ist, kann die Benutzer-Ergonomie nicht mehr über die Reset/Prog-Taste eingestellt werden. Wenn das Gerät aus der ETS-Software gelöscht ist, kann die Benutzer-Ergonomie wieder über die Reset/Prog-Taste eingestellt werden.

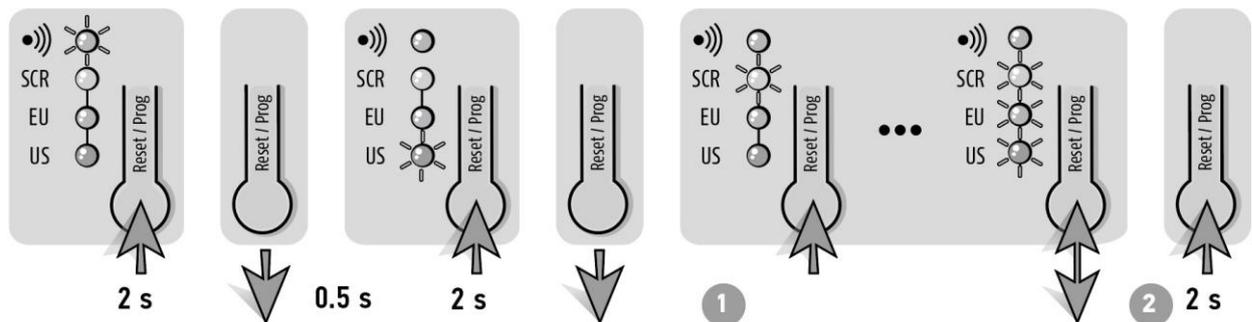
**⚠** Die gewählte Benutzer-Ergonomie muss zum entsprechenden Endprodukt passen.



- = Einlernen des animeo RTS Funkmoduls
- SCR = Screen Ergonomie\*
- EU = Jalousie mit EU-Ergonomie\*
- US = Jalousie mit US-Ergonomie\*

\* Siehe Kapitel 1 „Definitionen“

## 4.3 Änderung der Ergonomie



Der Auslieferungszustand ist Jalousie mit US-Ergonomie.

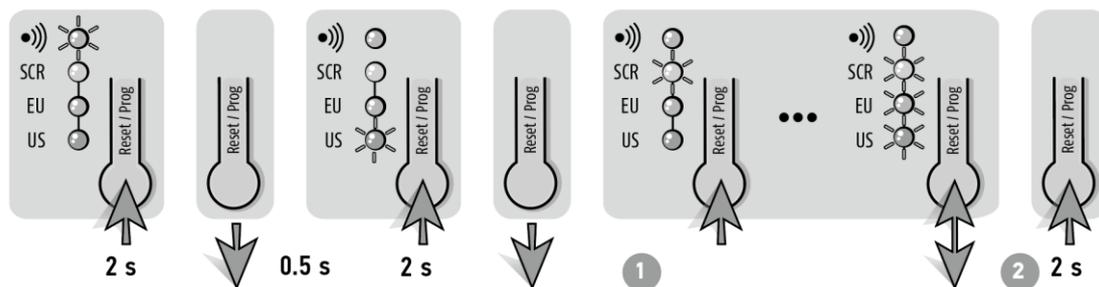
Drücken Sie kurz die Reset/Prog-Taste, um auf eine andere Ergonomie zu wechseln. Wiederholen Sie diesen Vorgang, bis die gewünschte LED aufleuchtet.

Speichern und verlassen Sie den Einstellmodus.

## 4.4 Manuelles Einlernen der Lauf- und Wendezeiten

Über lokale konventionelle Taster können die Lauf- und Wendezeiten pro Motorausgang eingestellt werden. Diese Einstellungen sind nur im Auslieferungszustand möglich, bevor das Gerät mit der ETS programmiert wurde. Sobald das Gerät mit der ETS programmiert wurde, können die Lauf- und Wendezeiten nicht mehr über die lokalen konventionellen Taster eingestellt werden. Wenn das Gerät durch die ETS entladen wurde, ist das Einstellen der Lauf- und Wendezeiten über die lokalen konventionellen Taster wieder möglich.

⚠ Alternativ zum konventionellen Taster können die Einstellungen auch mittels Somfy RTS Sender und animeo RTS Funkmodul (Ref. 1860105) durchgeführt werden. Eine Einstellung mittels animeo KNX RTS Receiver (Ref. 1860191) und Somfy RTS Sender bzw. animeo EnOcean Funkmodul (Ref. 1860220) oder animeo KNX EnOcean Funkmodul (Ref. 1860229) und EnOcean Sender ist nicht möglich!

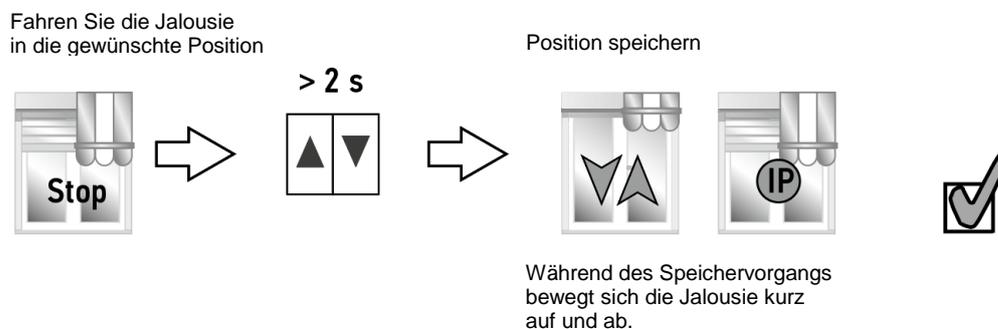


## 4.5 Manuelles Einlernen der Zwischenposition 1

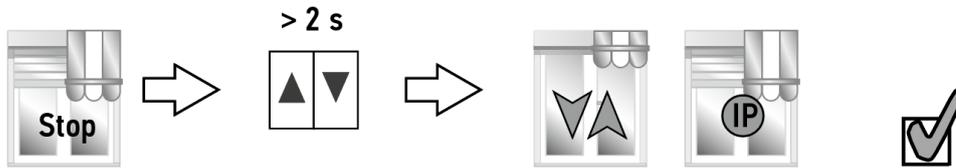
Die Zwischenposition 1 kann individuell über die konventionellen lokalen Taster gemäß Motorausgang eingelernt werden. Gleichzeitig kann die Zwischenposition 1 über die Einstellungen in den ETS-Parametern konfiguriert werden. Zuvor müssen jedoch die Lauf- und Wendezeiten eingelernt werden!

⚠ Alternativ zu den konventionellen Tastern kann die Einstellung auch über den Somfy RTS Sender und das animeo RTS Funkmodul (Artikel-Nr. 1860105) oder über EnOcean Sender und animeo EnOcean Receiver (Artikel-Nr. 1860220) erfolgen. Das Einlernen per animeo KNX RTS Receiver (Artikel-Nr. 1860191) und Somfy RTS Sender oder animeo KNX EnOcean Receiver (Artikel-Nr. 1860229) und EnOcean Sender erfolgt über die Objekte 64–67.

### 4.5.1 Zwischenposition 1 (IP1) speichern



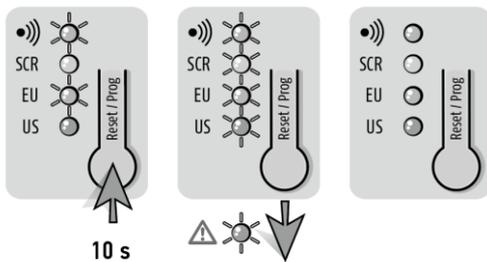
### 4.5.2 Zwischenposition 1 (IP1) aufrufen



⚠ Die Jalousie fährt in die gespeicherte Position.

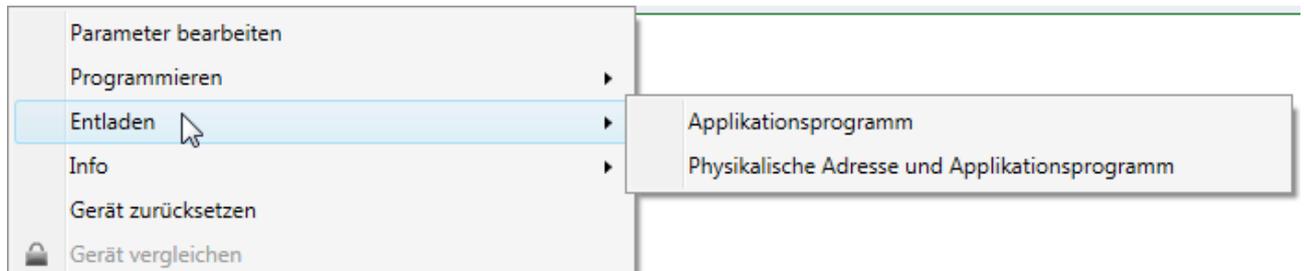
### 4.6 In den Auslieferungszustand zurücksetzen

1. Wenn das Gerät nicht mit der ETS-Software programmiert ist:



Die Einstellungen, die über die Reset/Prog-Taste vorgenommen wurden, können wieder in den Auslieferungszustand zurückgesetzt werden, indem die Reset/Prog-Taste 10 Sekunden lang gehalten wird.

2. Wenn das Gerät mit der ETS-Software programmiert ist:



Wenn das Gerät mit der ETS-Software programmiert ist, kann die Zurücksetzung in den Auslieferungszustand nicht mehr über die Reset/Prog-Taste erfolgen. Mit der Funktion „Entladen“ in der ETS-Software lassen sich alle Einstellungen des Geräts in den Auslieferungszustand zurücksetzen. Dann ist die Reset/Prog-Taste wieder frei verwendbar.

## 5 Kommunikationsobjekte

### 5.1 Überblick über die Objekte

Maximal stehen 177 Kommunikationsobjekte zur Verfügung: Sie können jedoch nicht alle gleichzeitig verwendet werden. Insgesamt können maximal 250 Gruppenadressen angeschlossen werden.

#### 5.1.1 Objektliste

Nr.	Objektbezeichnung	Typ	DPT_ID	Beschreibung
1	Motor 1 Auf/Ab, Schließen/Öffnen	1 Bit	1.008	Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf diesem Kommunikationsobjekt wird die entsprechende Jalousie nach oben gefahren oder das Fenster schließt. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ wird die entsprechende Jalousie nach unten gefahren oder das Fenster öffnet. Bei Ablauf der eingestellten Fahrzeit für die Richtung Auf und Ab werden die Relais der Ausgänge deaktiviert.
2	Motor 2 Auf/Ab, Schließen/Öffnen	1 Bit	1.008	
3	Motor 3 Auf/Ab, Schließen/Öffnen	1 Bit	1.008	
4	Motor 4 Auf/Ab, Schließen/Öffnen	1 Bit	1.008	
9	Motor 1 Wendeschritt/Stop	1 Bit	1.008	<b>Bei Jalousien:</b> Wenn eine Jalousie sich bewegt, wird bei Eingang eines Telegramms auf einem dieser Kommunikationsobjekte die Fahrt gestoppt, unabhängig davon ob „0“ oder „1“ eingeht. Wenn die Jalousie sich nicht bewegt, wird eine Wendung durchgeführt. Darüber hinaus schließen sich die Lamellen, wenn ein Telegramm mit dem Wert „1“ eingeht und bewegen sich nach oben, wenn ein Telegramm mit dem Wert „0“ eingeht. Die Wendeschrittdauer wird in den Parametereinstellungen festgelegt. <b>Bei Senkrechtmarkisen, Rollläden, Markisen und Fenster:</b> Wenn eines der Endgeräte sich bewegt, wird bei Eingang eines Telegramms bei einem dieser Kommunikationsobjekte die Fahrt gestoppt, unabhängig davon ob „0“ oder „1“ eingeht. Wenn eines der Endgeräte sich nicht bewegt und ein Telegramm auf einem dieser Kommunikationsobjekte eingeht, wird kein Vorgang ausgeführt.
10	Motor 2 Wendeschritt/Stop	1 Bit	1.008	
11	Motor 3 Wendeschritt/Stop	1 Bit	1.008	
12	Motor 4 Wendeschritt/Stop	1 Bit	1.008	
13	Motor 1 Position Auf/Ab	1 Byte	5.001	Bei Eingang eines Telegramms auf einem dieser Kommunikationsobjekte bewegt sich die entsprechende Jalousie in die Position, die vom empfangenen Wert abhängig ist: „0“ = obere Endlage, „100“ = untere Endlage. Bei Jalousien: Wenn die Position erreicht ist, werden die Lamellen in dieselbe Stellung gewendet, in der sie zuvor waren.
14	Motor 2 Position Auf/Ab	1 Byte	5.001	
15	Motor 3 Position Auf/Ab	1 Byte	5.001	
16	Motor 4 Position Auf/Ab	1 Byte	5.001	
17	Motor 1 Position Lamelle	1 Byte	5.001	Bei Jalousien: Bei Eingang eines Telegramms auf einem dieser Kommunikationsobjekte bewegen sich die entsprechenden Lamellen in die Position, die vom empfangenen Wert vorgegeben
18	Motor 2 Position Lamelle	1 Byte	5.001	
19	Motor 3 Position Lamelle	1 Byte	5.001	

Nr.	Objektbezeichnung	Typ	DPT_ID	Beschreibung
20	Motor 4 Position Lamelle	1 Byte	5.001	<p>ist. Wenn eine Jalousie sich bewegt und einen Wert am entsprechenden Objekt erhält, wird die Position der Lamellen erst eingestellt, nachdem die Bewegung abgeschlossen ist. Je nach den Parametereinstellungen auf der Indexkarte „Allgemein“ ist die Position wie folgt definiert:</p> <p>„100“ = Lamellen maximal geschlossen/                      „0“ = Lamellen maximal gewendet                      oder                      „0“ = Lamellen maximal geschlossen/                      „100“ = Lamellen maximal gewendet</p>
25	Motor 1 Zwischenposition 1 (IP1)	1 Bit	1.008	<p>Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte bewegt sich die entsprechende Jalousie in die Zwischenposition 1, die in der ETS-Software konfiguriert oder per lokalem Taster oder Funksender eingelernt wurde, wenn die eingelernte Position gültig ist. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte bewegt sich die entsprechende Jalousie in die obere Endlage.</p>
26	Motor 2 Zwischenposition 1 (IP1)	1 Bit	1.008	
27	Motor 3 Zwischenposition 1 (IP1)	1 Bit	1.008	
28	Motor 4 Zwischenposition 1 (IP1)	1 Bit	1.008	
29	Motor 1–4 Zwischenposition 1 (IP1)	1 Bit	1.008	<p>Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ auf diesem Kommunikationsobjekt bewegen sich die Jalousien 1–4 in die Zwischenposition 1, die in der ETS-Software konfiguriert oder per lokalem Taster oder Funksender eingelernt wurde, wenn die eingelernte Position gültig ist. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf diesem Kommunikationsobjekt bewegen sich die Jalousien 1–4 in die obere Endlage.</p>
30	Motor 1 Zwischenposition 2 (IP2)	1 Bit	1.008	<p>Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte bewegt sich die entsprechende Jalousie in die Zwischenposition 2, die in der ETS-Software konfiguriert ist. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte bewegt sich die entsprechende Jalousie in die obere Endlage.</p>
31	Motor 2 Zwischenposition 2 (IP2)	1 Bit	1.008	
32	Motor 3 Zwischenposition 2 (IP2)	1 Bit	1.008	
33	Motor 4 Zwischenposition 2 (IP2)	1 Bit	1.008	
34	Motor 1–4 Zwischenposition 2 (IP2)	1 Bit	1.008	<p>Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ auf diesem Kommunikationsobjekt bewegen sich die Jalousien in die Zwischenposition 2, die in der ETS-Software konfiguriert ist. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf diesem Kommunikationsobjekt bewegen sich die Jalousien 1–4 in die obere Endlage.</p>
40	Motor 1 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	<p>Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte bewegt sich die entsprechende Jalousie in die Position,</p>
41	Motor 2 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	
42	Motor 3 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	

Nr.	Objektbezeichnung	Typ	DPT_ID	Beschreibung
43	Motor 4 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	die in der ETS-Software konfiguriert ist (Sicherheit, niedrige Priorität). Alle weiteren Fahrbefehle werden gesperrt. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte wird die Sicherheit deaktiviert und Fahrbefehle wieder angenommen. Wenn in den ETS-Parametern „Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen (Ja)“ ausgewählt ist, bewegt sich die Jalousie in die Position, in der sie sich vor Aktivierung der Sicherheitsfunktion befand. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte 45–48 (Sicherheit, hohe Priorität) bewegt sich die entsprechende Jalousie in die Position, die in der ETS-Software konfiguriert ist (Sicherheit, hohe Priorität).
44	Motor 1–4 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ auf diesem Kommunikationsobjekt bewegen sich die Jalousien 1–4 in die Position, die in der ETS-Software konfiguriert ist (Sicherheit, niedrige Priorität). Alle weiteren Fahrbefehle werden gesperrt. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf diesem Kommunikationsobjekt wird die Sicherheit deaktiviert und Fahrbefehle wieder angenommen. Wenn in den ETS-Parametern „Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen (Ja)“ ausgewählt ist, bewegen sich die Jalousien in die Position, in der sie sich vor Aktivierung der Sicherheitsfunktion befanden. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ auf dem Kommunikationsobjekt 49 (Sicherheit, hohe Priorität) bewegen sich die Jalousien 1–4 in die Position, die in der ETS-Software konfiguriert ist (Sicherheit, hohe Priorität).
45	Motor 1 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte bewegt sich die entsprechende Jalousie in die Position, die in der ETS-Software konfiguriert ist (Sicherheit, hohe Priorität). Alle weiteren Fahrbefehle werden gesperrt. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte wird die Sicherheit deaktiviert und Fahrbefehle wieder angenommen, wenn das entsprechende Objekt 40–43 (Sicherheit, niedrige Priorität) den Wert „0“ hat. Andernfalls wird die konfigurierte Maßnahme für niedrige Sicherheit ausgeführt. Wenn in den ETS-Parametern „Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen (Ja)“ ausgewählt ist und beide Sicherheitseinstellungen für den entsprechenden Kanal den Wert „0“ haben, bewegt sich die Jalousie in die Position, in der sie sich vor Aktivierung der Sicherheitsfunktion befand.
46	Motor 2 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	
47	Motor 3 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	
48	Motor 4 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	

Nr.	Objektbezeichnung	Typ	DPT_ID	Beschreibung
49	Motor 1–4 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ auf diesem Kommunikationsobjekt bewegen sich die Jalousien 1–4 in die Position, die in der ETS-Software konfiguriert ist (Sicherheit, hohe Priorität), und alle weiteren Fahrbefehle werden gesperrt. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf diesem Kommunikationsobjekt wird die Sicherheit deaktiviert und Fahrbefehle wieder angenommen, wenn das Objekt 44 (Sicherheit, niedrige Priorität) den Wert „0“ hat. Andernfalls wird die konfigurierte Maßnahme für niedrige Sicherheit ausgeführt. Wenn in den ETS-Parametern „Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen (Ja)“ ausgewählt ist und beide Sicherheitseinstellungen den Wert „0“ haben, bewegen sich die Jalousien in die Position, in der sie sich vor Aktivierung der Sicherheitsfunktion befanden.
50	Motor 1–4 Status Positionen	1 Bit	1.001	Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ oder „0“ auf diesem Kommunikationsobjekt wird der aktuelle Status der Positionen der entsprechenden Jalousien an den Bus gesendet (Objekte 73–80).
51	Motor 1 Funktionen sperren	1 Bit	1.001	Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte werden die Funktionen, die in der ETS-Software für die entsprechende Jalousie konfiguriert sind, gesperrt. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte werden die Funktionen, die in der ETS-Software für die entsprechende Jalousie konfiguriert sind, nicht mehr gesperrt und sind wieder freigegeben.
52	Motor 2 Funktionen sperren	1 Bit	1.001	
53	Motor 3 Funktionen sperren	1 Bit	1.001	
54	Motor 4 Funktionen sperren	1 Bit	1.001	
55	Motor 1–4 Funktionen sperren	1 Bit	1.001	Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ auf diesem Kommunikationsobjekt werden die Funktionen, die in der ETS-Software für die Jalousien 1–4 konfiguriert sind, gesperrt. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf diesem Kommunikationsobjekt werden die Funktionen, die in der ETS-Software für die Jalousien 1–4 konfiguriert sind, nicht mehr gesperrt und sind wieder freigegeben.
56	Motor 1 Vorrang Automatik/Manuell	1 Bit	1.003	Mit diesen Kommunikationsobjekten kann der Vorrang von automatischer und manueller Funktion umgeschaltet werden. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte werden die automatischen Funktionen für die entsprechende Jalousie vorrangig aktiviert. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte werden die manuellen Funktionen für die entsprechende Jalousie vorrangig aktiviert.
57	Motor 2 Vorrang Automatik/Manuell	1 Bit	1.003	
58	Motor 3 Vorrang Automatik/Manuell	1 Bit	1.003	
59	Motor 4 Vorrang Automatik/Manuell	1 Bit	1.003	
60	Motor 1 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.001	Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ oder „0“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte wird die Umschaltung des Vorrangs für die
61	Motor 2 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.001	
62	Motor 3 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.001	

Nr.	Objektbezeichnung	Typ	DPT_ID	Beschreibung
63	Motor 4 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.001	entsprechende Jalousie zurückgesetzt. Automatische Funktionen oder manuelle Funktionen werden dann wieder auf vorrangig aktiv umgeschaltet. Welcher Vorrang aktiv ist, ist vom Status der Kommunikationsobjekte 62–65 bzw. dem in der ETS-Software konfigurierten Vorrang abhängig.
64	Motor 1 IP1 Speichern/Löschen	1 Bit	1.002	Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte wird die aktuelle Position der entsprechenden Jalousie als Zwischenposition 1 eingelernt. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte wird die Zwischenposition 1 gelöscht.
65	Motor 2 IP1 Speichern/Löschen	1 Bit	1.002	
66	Motor 3 IP1 Speichern/Löschen	1 Bit	1.002	
67	Motor 4 IP1 Speichern/Löschen	1 Bit	1.002	
68	Spannungsausfall (24 V)	1 Bit	1.002	Mit diesem Kommunikationsobjekt wird ein Ausfall der Spannung angezeigt. 20 Sekunden nach Erkennen des Spannungsausfalls wird ein Telegramm mit dem Wert „1“ an den Bus gesendet. Bei Wiederkehr der Spannung versendet dieses Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“.
73	Motor 1 Rückmeldung Auf/Ab	1 Byte	5.001	Mit diesen Kommunikationsobjekten wird basierend auf der eingelernten Fahrzeit (Richtung Auf/Ab) der entsprechenden Jalousie die Ist-Position an den Bus gesendet. Diese Art von Mitteilungen (Anfordern, bei Positionswechsel oder zyklisch) wird in den ETS-Parametern konfiguriert. „0“ = obere/„100“ = untere Endlage.
74	Motor 2 Rückmeldung Auf/Ab	1 Byte	5.001	
75	Motor 3 Rückmeldung Auf/Ab	1 Byte	5.001	
76	Motor 4 Rückmeldung Auf/Ab	1 Byte	5.001	
77	Motor 1 Rückmeldung Lamelle	1 Byte	5.001	Mit diesen Kommunikationsobjekten wird basierend auf der eingelernten Wendezeit die Ist-Position der Lamellen an den Bus gesendet. Diese Art von Mitteilungen (auf Anfrage, bei Positionswechsel oder zyklisch) wird in den ETS-Parametern konfiguriert. Je nach den Parametereinstellungen auf der Indexkarte „Allgemein“ ist die Position wie folgt definiert: „100“ = Lamellen maximal geschlossen/ „0“ = Lamellen maximal gewendet oder „0“ = Lamellen maximal geschlossen/ „100“ = Lamellen maximal gewendet
78	Motor 2 Rückmeldung Lamelle	1 Byte	5.001	
79	Motor 3 Rückmeldung Lamelle	1 Byte	5.001	
80	Motor 4 Rückmeldung Lamelle	1 Byte	5.001	
81	Motor 1 obere Endposition	1 Bit	1.002	Über dieses Kommunikationsobjekt wird ein Telegramm mit dem Wert „1“ für die entsprechende Jalousie versendet, wenn die obere Endlage erreicht ist. Wenn die obere Endlage der entsprechenden Jalousie verlassen wird, wird ein Telegramm mit dem Wert „0“ versendet. Die obere und untere Endlage wird durch die konfigurierten Laufzeiten festgelegt.
82	Motor 2 obere Endposition	1 Bit	1.002	
83	Motor 3 obere Endposition	1 Bit	1.002	
84	Motor 4 obere Endposition	1 Bit	1.002	
85	Motor 1–4 obere Endposition	1 Bit	1.002	Über dieses Kommunikationsobjekt wird ein Telegramm mit dem Wert „1“ für die Jalousien 1–4 versendet, wenn alle vier Jalousien die obere Endlage erreicht haben. Wenn alle 4 Jalousien die obere Endlage verlassen, wird ein Telegramm mit dem Wert „0“ versendet. Die obere und untere Endlage wird durch die konfigurierten Laufzeiten festgelegt.

Nr.	Objektbezeichnung	Typ	DPT_ID	Beschreibung
91	Motor 1 untere Endposition	1 Bit	1.002	Über dieses Kommunikationsobjekt wird ein Telegramm mit dem Wert „1“ für die entsprechende Jalousie versendet, wenn alle vier Jalousien die untere Endlage erreicht haben. Wenn die untere Endlage des entsprechenden Motors verlassen wird, wird ein Telegramm mit dem Wert „0“ versendet. Die obere und untere Endlage wird durch die konfigurierten Laufzeiten festgelegt.
92	Motor 2 untere Endposition	1 Bit	1.002	
93	Motor 3 untere Endposition	1 Bit	1.002	
94	Motor 4 untere Endposition	1 Bit	1.002	
95	Motor 1–4 untere Endposition	1 Bit	1.002	Über dieses Kommunikationsobjekt wird ein Telegramm mit dem Wert „1“ für die Jalousien 1–4 versendet, wenn alle vier Jalousien die untere Endlage erreicht haben. Wenn die entsprechenden Jalousien die untere Endlage verlassen, wird ein Telegramm mit dem Wert „0“ versendet. Die obere und untere Endlage wird durch die konfigurierten Laufzeiten festgelegt.
96	Tastereingang 1: Auf/Ab	1 Bit	1.008	Ein langer Tastendruck am Eingang A erzeugt auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“. Die Jalousie bewegt sich nach oben. Ein langer Tastendruck am Eingang B erzeugt auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“. Die Jalousie bewegt sich nach unten.
97	Tastereingang 1: Wendschritt/Stop	1 Bit	1.008	Ein kurzer Tastendruck am Eingang A erzeugt auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“. Die Lamellen wenden sich nach oben. Wenn die Jalousien sich bewegen, erzeugt ein kurzer Tastendruck einen Stoppbefehl am Eingang A. Ein kurzer Tastendruck am Eingang B erzeugt ein Telegramm mit dem Wert „1“. Die Lamellen schließen sich. Wenn die Jalousien sich bewegen, erzeugt ein kurzer Tastendruck einen Stoppbefehl am Eingang B.
98	Eingang 1: A, Schalten	1 Bit	1.001	Gemäß den Parametereinstellungen und dem Zustand an Eingang 1, Kontakt A, wird ein Schalttelegramm mit dem Wert „1“ oder „0“ über dieses Kommunikationsobjekt gesendet.
99	Eingang 1: B, Schalten	1 Bit	1.001	Gemäß den Parametereinstellungen und dem Zustand an Eingang 1, Kontakt B, wird ein Schalttelegramm mit dem Wert „1“ oder „0“ über dieses Kommunikationsobjekt gesendet.
100	Tastereingang 1: A, 8-Bit-Wert	1 Byte	5.010	Gemäß den Parametereinstellungen wird mit einer steigenden Flanke an Eingang 1, Kontakt A, der konfigurierte Wert (0–255) gesendet.
101	Tastereingang 1: B, 8-Bit-Wert	1 Byte	5.010	Gemäß den Parametereinstellungen wird mit einer steigenden Flanke an Eingang 1, Kontakt B, der konfigurierte Wert (0–255) gesendet.
102	Tastereingang 1: A/B, Dimmen	1 Bit	1.001	<b>Ein/Aus:</b> Gemäß den Parametereinstellungen wird mit einem kurzen Druck am Eingang 1, Kontakt A/B, ein Telegramm mit dem Wert „1“ oder „0“ generiert. <b>Um/Um:</b> Gemäß den Parametereinstellungen wird mit einem kurzen Druck am Eingang 1, Kontakt A/B,

Nr.	Objektbezeichnung	Typ	DPT_ID	Beschreibung
				ein Telegramm mit dem Wert „1“ oder „0“ generiert.
103	Tastereingang 1: A/B, Dimmen, Wert	4 Bit	3.007	<p><b>Heller/dunkler Dimmen:</b> Gemäß den Parametereinstellungen wird mit langem Tastendruck am Eingang 1, Kontakt A hellere gedimmt. Gemäß den Parametereinstellungen wird mit langem Tastendruck am Eingang 1, Kontakt B dunkler gedimmt.</p> <p><b>Heller/dunkler Dimmen, Um:</b> Gemäß den Parametereinstellungen wird über Eingang 1, Kontakt A, mit langem Tastendruck 100 % gedimmt. Bei Freigabe des entsprechenden Schalters am Eingang A wird ein Stoppbefehl erzeugt. Der letzte aktivierte Dimmschritt wird umgekehrt. Gemäß den Parametereinstellungen wird über Eingang 1, Kontakt A, mit langem Tastendruck 100 % gedimmt. Bei Freigabe des entsprechenden Schalters am Eingang B wird ein Stoppbefehl erzeugt. Der letzte aktivierte Dimmschritt wird umgekehrt.</p>
104	Tastereingang 2: Auf/Ab	1 Bit	1.008	Siehe Beschreibung von Objekt 96, C/D statt A/B
105	Tastereingang 2: Schritt/Stopp	1 Bit	1.008	Siehe Beschreibung von Objekt 97, C/D statt A/B
106	Tastereingang 2: C, Schalten	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 98, C statt A
107	Tastereingang 2: D, Schalten	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 99, D statt B
108	Tastereingang 2: C, 8-Bit-Wert	1 Bit	5.010	Siehe Beschreibung von Objekt 100, C statt A
109	Tastereingang 2: D, 8-Bit-Wert	1 Bit	5.010	Siehe Beschreibung von Objekt 101, D statt B
110	Tastereingang 2: C/D, Dimmen	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 102, C/D statt A/B
111	Tastereingang 2: C/D, Dimmen, Wert	4 Bit	3.007	Siehe Beschreibung von Objekt 103, C/D statt A/B
112	Tastereingang 3: Auf/Ab	1 Bit	1.008	Siehe Beschreibung von Objekt 96, E/F statt A/B
113	Tastereingang 3: Wendeschritt/Stopp	1 Bit	1.008	Siehe Beschreibung von Objekt 97, E/F statt A/B
114	Tastereingang 3: E, Schalten	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 98, E statt A
115	Tastereingang 3: F, Schalten	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 99, F statt B
116	Tastereingang 3: E, 8-Bit-Wert	1 Bit	5.010	Siehe Beschreibung von Objekt 100, E statt A
117	Tastereingang 3: F, 8-Bit-Wert	1 Bit	5.010	Siehe Beschreibung von Objekt 101, F statt B
118	Tastereingang 3: E/F, Dimmen	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 102, E/F statt A/B
119	Tastereingang 3: E/F, Dimmen, Wert	4 Bit	3.007	Siehe Beschreibung von Objekt 103, E/F statt A/B
120	Tastereingang 4: Auf/Ab	1 Bit	1.008	Siehe Beschreibung von Objekt 96, G/H statt A/B
121	Tastereingang 4: Wendeschritt/Stopp	1 Bit	1.008	Siehe Beschreibung von Objekt 97, G/H statt A/B
122	Tastereingang 4: G, Schalten	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 98, G statt A
123	Tastereingang 4: H, Schalten	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 99, H statt B
124	Tastereingang 4: G, 8-Bit-Wert	1 Bit	5.010	Siehe Beschreibung von Objekt 100, G statt A
125	Tastereingang 4: H, 8-Bit-Wert	1 Bit	5.010	Siehe Beschreibung von Objekt 101, H statt B
126	Tastereingang 4: G/H, Dimmen	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 102, G/H statt A/B

Nr.	Objektbezeichnung	Typ	DPT_ID	Beschreibung
127	Tastereingang 4: G/H, Dimmen, Wert	4 Bit	3.007	Siehe Beschreibung von Objekt 103, G/H statt A/B
128	Funkeingang 1: Auf/Ab	1 Bit	1.008	Ein langer Druck der Taste „Auf“ an Kanal 1 des eingelernten Funksenders erzeugt auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“. Die Jalousie bewegt sich nach oben. Ein langer Druck der Taste „Ab“ an Kanal 1 des eingelernten Funksenders erzeugt auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“. Die Jalousie bewegt sich nach unten.
129	Funkeingang 1: Wendeschritt/ Stopp	1 Bit	1.008	Ein kurzer Druck der Taste „Auf“ an Kanal 1 des eingelernten Funksenders erzeugt auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“. Die Richtung der Lamellen dreht sich um (offen). Wenn die Jalousie sich gerade bewegt, erzeugt ein kurzer Druck der Taste „Auf“ an Kanal 1 des eingelernten Funksenders einen Stoppbefehl. Ein kurzer Druck der Taste „Ab“ an Kanal 1 des eingelernten Funksenders erzeugt auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“. Die Lamellen drehen sich zum Schließen. Wenn die Jalousie sich gerade bewegt, erzeugt ein kurzer Druck der Taste „Ab“ an Kanal 1 des eingelernten Funksenders einen Stoppbefehl.
130	Funkeingang 1: Schalten my Taste	1 Bit	1.001	Gemäß den Parametereinstellungen erzeugt ein Druck der „my“-Taste an Kanal 1 des eingelernten Funksenders auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ oder „0“.
131	Funkeingang 1: 8-Bit-Wert my Taste	1 Byte	5.010	Gemäß den Parametereinstellungen versendet ein Druck der „my“-Taste an Kanal 1 des eingelernten Funksenders den konfigurierten Wert (0–255).
132	Funkeingang 1: Schalter Auf Taste	1 Bit	1.001	Gemäß den Parametereinstellungen erzeugt ein Druck der Taste „Auf“ an Kanal 1 des eingelernten Funksenders auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ oder „0“.
133	Funkeingang 1: Schalter Ab Taste	1 Bit	1.001	Gemäß den Parametereinstellungen erzeugt ein Druck der Taste „Ab“ an Kanal 1 des eingelernten Funksenders auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ oder „0“.
134	Funkeingang 1: 8-Bit-Wert Auf Taste	1 Byte	5.010	Gemäß den Parametereinstellungen versendet ein Druck der Taste „Auf“ an Kanal 1 des eingelernten Funksenders den konfigurierten Wert (0–255).
135	Funkeingang 1: 8-Bit-Wert Ab Taste	1 Byte	5.010	Gemäß den Parametereinstellungen versendet ein Druck der Taste „Ab“ an Kanal 1 des eingelernten Funksenders den konfigurierten Wert (0–255).

Nr.	Objektbezeichnung	Typ	DPT_ID	Beschreibung
136	Funkeingang 1: Dimmen Ein/Aus oder Langsam wenden Auf/Ab	1 Bit	1.001	<p><b>Ein/Auf:</b> Gemäß den Parametereinstellungen erzeugt ein kurzer Druck der Taste „Auf“ an Kanal 1 des eingelernten Funksenders auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“. Das Licht wird eingeschaltet oder die Jalousien bewegen sich nach oben.</p> <p><b>Aus/Ab:</b> Gemäß den Parametereinstellungen erzeugt ein kurzer Druck der Taste „Ab“ an Kanal 1 des eingelernten Funksenders auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“. Das Licht wird ausgeschaltet oder die Jalousien bewegen sich nach unten.</p> <p><b>Um/Um:</b> Gemäß den Parametereinstellungen erzeugt ein kurzer Druck der Taste „Auf“ oder „Ab“ an Kanal 1 des eingelernten Funksenders auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ und/oder „0“. Das Licht wird aus- oder eingeschaltet oder die Jalousien bewegen sich nach oben oder unten.</p>
137	Funkeingang 1: Dimmen Heller/Dunkler oder Langsam wenden Öffnen/Schließen	4 Bit	3.007 3.008	<p><b>Heller/dunkler Dimmen:</b> Gemäß den Parametereinstellungen wird über Eingang 1, Kontakt A, mit langem Tastendruck heller gedimmt. Gemäß den Parametereinstellungen wird über Eingang 1, Kontakt B, mit langem Tastendruck dunkler gedimmt.</p> <p><b>Heller/dunkler Dimmen, Um:</b> Gemäß den Parametereinstellungen wird über Eingang 1, Kontakt A, mit langem Tastendruck 100 % gedimmt. Bei Freigabe des entsprechenden Schalters am Eingang A wird ein Stoppbefehl erzeugt. Die letzte Dimmfunktion wird hierdurch umgekehrt. Gemäß den Parametereinstellungen wird über Eingang 1, Kontakt B, mit langem Tastendruck 100 % gedimmt. Bei Freigabe des entsprechenden Schalters am Eingang B wird ein Stoppbefehl erzeugt. Die letzte Dimmfunktion wird hierdurch umgekehrt.</p>
138	Funkeingang 2: Auf/Ab	1 Bit	1.008	Siehe Beschreibung von Objekt 128, Kanal 2 statt Kanal 1
139	Funkeingang 2: Schritt/Stopp	1 Bit	1.008	Siehe Beschreibung von Objekt 129, Kanal 2 statt Kanal 1
140	Funkeingang 2: Schalten „my“-Taste	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 130, Kanal 2 statt Kanal 1
141	Funkeingang 2: 8-Bit-Wert „my“-Taste	1 Byte	5.010	Siehe Beschreibung von Objekt 131, Kanal 2 statt Kanal 1
142	Funkeingang 2: Schalten „Auf“-Taste	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 132, Kanal 2 statt Kanal 1
143	Funkeingang 2: Schalten „Ab“-Taste	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 133, Kanal 2 statt Kanal 1
144	Funkeingang 2: 8-Bit-Wert „Auf“-Taste	1 Byte	5.010	Siehe Beschreibung von Objekt 134, Kanal 2 statt Kanal 1
145	Funkeingang 2: 8-Bit-Wert „Ab“-Taste	1 Byte	5.010	Siehe Beschreibung von Objekt 135, Kanal 2 statt Kanal 1

Nr.	Objektbezeichnung	Typ	DPT_ID	Beschreibung
	Funkeingang 2: Dimmen	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 136, Kanal 2 statt Kanal 1
147	Funkeingang 2: Dimmen/ langsames Wenden	4 Bit	3.007 3.008	Siehe Beschreibung von Objekt 137, Kanal 2 statt Kanal 1
148	Funkeingang 3: Auf/Ab	1 Bit	1.008	Siehe Beschreibung von Objekt 128, Kanal 3 statt Kanal 1
149	Funkeingang 3: Schritt/Stopp	1 Bit	1.008	Siehe Beschreibung von Objekt 129, Kanal 3 statt Kanal 1
150	Funkeingang 3: Schalter „my“- Taste	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 130, Kanal 3 statt Kanal 1
151	Funkeingang 3: 8-Bit-Wert „my“- Taste	1 Byte	5.010	Siehe Beschreibung von Objekt 131, Kanal 3 statt Kanal 1
152	Funkeingang 3: Schalten „Auf“- Taste	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 132, Kanal 3 statt Kanal 1
153	Funkeingang 3: Schalten „Ab“- Taste	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 133, Kanal 3 statt Kanal 1
154	Funkeingang 3: 8-Bit-Wert „Auf“- Taste	1 Byte	5.010	Siehe Beschreibung von Objekt 134, Kanal 3 statt Kanal 1
155	Funkeingang 3: 8-Bit-Wert „Ab“- Taste	1 Byte	5.010	Siehe Beschreibung von Objekt 135, Kanal 3 statt Kanal 1
156	Funkeingang 3: Dimmen	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 136, Kanal 3 statt Kanal 1
157	Funkeingang 3: Dimmen/ langsames Wenden	4 Bit	3.007 3.008	Siehe Beschreibung von Objekt 137, Kanal 3 statt Kanal 1
158	Funkeingang 4: Auf/Ab	1 Bit	1.008	Siehe Beschreibung von Objekt 128, Kanal 4 statt Kanal 1
159	Funkeingang 4: Schritt/Stopp	1 Bit	1.008	Siehe Beschreibung von Objekt 129, Kanal 4 statt Kanal 1
160	Funkeingang 4: Schalten „my“- Taste	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 130, Kanal 4 statt Kanal 1
161	Funkeingang 4: 8-Bit-Wert „my“- Taste	1 Byte	5.010	Siehe Beschreibung von Objekt 131, Kanal 4 statt Kanal 1
162	Funkeingang 4: Schalten „Auf“- Taste	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 132, Kanal 4 statt Kanal 1
163	Funkeingang 4: Schalten „Ab“- Taste	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 133, Kanal 4 statt Kanal 1
164	Funkeingang 4: 8-Bit-Wert „Auf“- Taste	1 Byte	5.010	Siehe Beschreibung von Objekt 134, Kanal 4 statt Kanal 1
165	Funkeingang 4: 8-Bit-Wert „Ab“- Taste	1 Byte	5.010	Siehe Beschreibung von Objekt 135, Kanal 4 statt Kanal 1
166	Funkeingang 4: Dimmen	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 136, Kanal 4 statt Kanal 1
167	Funkeingang 4: Dimmen/ Langsames Wenden	4 Bit	3.007 3.008	Siehe Beschreibung von Objekt 137, Kanal 4 statt Kanal 1
168	Funkeingang 5: Auf/Ab	1 Bit	1.008	Siehe Beschreibung von Objekt 128, Kanal 5 statt Kanal 1

Nr.	Objektbezeichnung	Typ	DPT_ID	Beschreibung
169	Funkeingang 5: Schritt/Stopp	1 Bit	1.008	Siehe Beschreibung von Objekt 129, Kanal 5 statt Kanal 1
170	Funkeingang 5: Schalten „my“-Taste	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 130, Kanal 5 statt Kanal 1
171	Funkeingang 5: 8-Bit-Wert „my“-Taste	1 Byte	5.010	Siehe Beschreibung von Objekt 131, Kanal 5 statt Kanal 1
172	Funkeingang 5: Schalten „Auf“-Taste	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 132, Kanal 5 statt Kanal 1
173	Funkeingang 5: Schalten „Ab“-Taste	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 133, Kanal 5 statt Kanal 1
	Funkeingang 5: 8-Bit-Wert „Auf“-Taste	1 Byte	5.010	Siehe Beschreibung von Objekt 134, Kanal 5 statt Kanal 1
175	Funkeingang 5: 8-Bit-Wert „Ab“-Taste	1 Byte	5.010	Siehe Beschreibung von Objekt 135, Kanal 5 statt Kanal 1
176	Funkeingang 5: Dimmen	1 Bit	1.001	Siehe Beschreibung von Objekt 136, Kanal 5 statt Kanal 1
177	Funkeingang 5: Dimmen/Langsameres Wenden	4 Bit	3.007 3.008	Siehe Beschreibung von Objekt 137, Kanal 5 statt Kanal 1

## 6 Parameter

Die Auswahloptionen für die einzelnen Parameter werden fallweise erläutert. Die Standardeinstellungen sind kursiv gedruckt. In den folgenden Abbildungen der verschiedenen Parameterkarten sind möglichst viele Parameter dargestellt. Darüber hinaus sind je nach den Parametereinstellungen nicht erforderliche Objekte ausgeblendet.

### 6.1 Menüindexkarte „Allgemein“

1.1.1 animeo KNX 4 DC Motor Controller WM > Allgemein		
<b>Allgemein</b>	Grundeinstellung der Motoren	<input checked="" type="radio"/> Gemeinsam <input type="radio"/> Einzeln
Motor 1-4	Auswahl Vorrang Automatik/Manuell	<input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja
Funktionen Motor 1-4	Taster Binäreingänge nutzen	<input type="radio"/> Nein <input checked="" type="radio"/> Ja
Binäreingang 1, A/B	Funk Binäreingänge nutzen (nur mit 1860191/1860229) <small>schneiden</small>	<input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja
Binäreingang 2, C/D	Eingang Gruppensteuerung	<input checked="" type="radio"/> Freigegeben <input type="radio"/> Gesperrt
Binäreingang 3, E/F	Lamellenwendung geschlossen/gewendet NUR BEI JALOUSIE	<input checked="" type="radio"/> Max. geschlossen (100)/Max. gewendet (0) <input type="radio"/> Max. geschlossen (0)/Max. gewendet (100)
Binäreingang 4, G/H		
Allgemein: Binäreingänge 1-4		
Elektronische Motoren		
Bussicherheit		
Rückmeldung Motor Positionen		

#### 6.1.1 Grundeinstellung der Motoren

- Standardwert:
  - Gemeinsam
- Wahlmöglichkeiten:
  - Gemeinsam
  - Einzeln

Mit diesem Parameter wird festgelegt, ob die Konfiguration der Motorausgänge „Gemeinsam“ oder „Einzeln“ erfolgt. Wenn der Parameter „Gemeinsam“ gewählt wird, ist nur eine Menüindexkarte für die Grundeinstellung aller vier Motorausgänge (Motor 1–4) sichtbar.

**⚠** Die Option „Gemeinsam“ empfiehlt sich für Vorhaben, bei denen die Konfiguration der Motorausgänge gleich ist.

Wenn der Parameter „Einzeln“ gewählt wird, werden vier einzelne Menüindexkarten für die Konfiguration der Motorausgänge (Motor 1, Motor 2 etc.) sichtbar.

#### 6.1.2 Auswahl Vorrang Automatik/Manuell

- Standardwert:
  - Nein
- Wahlmöglichkeiten:
  - Nein
  - Ja

Mit dem Parameter „Ja“ werden die Einstellungen für die Vorrang Funktionen sichtbar. Gleichzeitig erscheinen die erforderlichen Objekte.

### 6.1.3 Motor 1...4 Automatik/Manuell Funktionen

- Standardwert: • Keine
- Wahlmöglichkeiten: • Keine
- Vorrang Automatik Funktionen
  - Vorrang Manuell Funktionen

- **Keine**

Die Fahrbefehle werden in der Reihenfolge durchgeführt, in der sie eintreffen.

- **Vorrang Automatik Funktionen**

Wenn ein Automatikbefehl (1-Byte-Fahrbehl) vor einem manuellen Befehl (1-Bit-Befehl) eintrifft, werden alle manuellen Befehle deaktiviert. Die Objekte bei Start der Zwischenpositionen 1 und 2 (Objekte 25–34) werden ebenfalls deaktiviert. Ein Manuellbefehl wird zudem über die lokalen Tastereingänge oder den Funksender generiert. Innerhalb der konfigurierten Wendezeit kann jedoch jederzeit ein Wendebefehl (1 Bit) erfolgen. Eine Zurücksetzung von Vorrang Automatik Funktionen erfolgt, wenn „Vorrang zurücksetzen“ (60–63) am entsprechenden Objekt „1“ oder „0“ empfängt. Der Wechsel zwischen Vorrang Manuell Funktionen (Wert „0“) und Vorrang Automatik Funktionen (Wert „1“) erfolgt über die entsprechenden Objekte (56–59). Nach Umschaltung auf den entsprechenden Vorrang befindet sich die Funktion wieder im zurückgesetzten Status. Dies bedeutet für den Vorrang der Automatik-Funktionen, dass manuelle Befehle erst mit dem nächsten Automatik-Befehl blockiert werden.

△ Siehe Kapitel 1 Definitionen.

- **Vorrang Manuell Funktion**

Wenn ein Manuellbefehl (1 Bit) vor einem Automatik-Befehl (1 Byte) eintrifft, werden alle Automatik-Befehle deaktiviert. Ein Manuellbefehl wird zudem über die lokalen Tastereingänge oder den Funksender generiert. Eine Zurücksetzung von Vorrang Manuell Funktionen erfolgt, wenn „Vorrang zurücksetzen“ (60–63) am entsprechenden Objekt „1“ oder „0“ empfängt. Der Wechsel zwischen Vorrang Manuell Funktionen (Wert „0“) und Vorrang Automatik Funktionen (Wert „1“) erfolgt über die entsprechenden Objekte (56–59). Nach Umschaltung auf den entsprechenden Vorrang befindet sich die Funktion wieder im zurückgesetzten Status. Dies bedeutet für den Vorrang der Automatik-Funktion, dass manuelle Befehle erst mit dem nächsten Automatik-Befehl blockiert werden.

△ Siehe Kapitel 1 Definitionen.

△ Mithilfe von Vorrang Manuell Funktion kann der Benutzer Automatik-Funktionen abschalten. So lässt sich beispielsweise der Benutzerkomfort mit einer Zeitschaltung festlegen. Um 8:00 Uhr wird Vorrang Manuell Funktion über das entsprechende Objekt (56–59) aktiviert und der Benutzer kann mit den manuellen Funktionen die gewünschte Position wählen, bis etwa um 17:00 Uhr die Vorrang Automatik Funktion aktiviert wird. Über das entsprechende Objekt (56–59) kann jederzeit zwischen Vorrang Automatik und Manuell gewechselt werden.

△ Siehe Kapitel 1 Definitionen.



Zur Einstellung des Timers verwenden Sie idealerweise die Steuerungen animeo KNX Master Control W2 (Art.-Nr. 1860187) oder animeo KNX Master Control W8 (Art.-Nr. 1860193).

### 6.1.4 Taster Binäreingänge nutzen

- Standardwert: • Nein  
 Wahlmöglichkeiten: • Nein  
 • Ja

Mit dem Parameter „Ja“ werden fünf weitere Menüindexkarten geöffnet (Allgemein: Binäreingänge und Binäreingang 1...4). Jetzt können die lokalen Tastereingänge über die entsprechenden Objekte (96–127) angeschlossen werden. Konventionelle Taster können für viele verschiedene Funktionen verwendet werden. Zum Beispiel Umschalten, Jalousiefunktionen, Dimmen oder Senden eines Werts.

### 6.1.5 Funk Binäreingänge nutzen

- Standardwert: • Nein  
 Wahlmöglichkeiten: • Nein  
 • Ja

Mit dem Parameter „Ja“ öffnet sich eine Menüindexkarte (Allgemein: Funk Binäreingänge) über die fünf weitere Menüindexkarten aktiviert werden können (Funk Binäreingang 1...5). Jetzt können die Funkkanäle über die entsprechenden Objekte (128–177) angeschlossen werden. Dann kann ein Funksender für viele verschiedene Funktionen verwendet werden.

### 6.1.6 Eingang Gruppensteuerung

- Standardwert: • Gesperrt  
 Wahlmöglichkeiten: • Freigegeben  
 • Gesperrt

Mit diesem Parameter wird festgelegt, ob der Eingang zur Gruppensteuerung blockiert oder freigegeben ist. Mit diesem Eingang werden alle vier Motoren gleichzeitig angesteuert. Unabhängig von der Konfiguration haben die Sicherheitseinstellungen (Objekte 40–49) Vorrang. Wenn eines der Sicherheitsobjekte aktiv ist, ist der Eingang zur Gruppensteuerung blockiert.

⚠ Bei Ausfall der Bussspannung wird dieser Eingang freigegeben. Selbst wenn er in der Konfiguration blockiert ist, kann er als Notfalldienst verwendet werden. Wenn die Busspannung wieder hergestellt ist, wird der Eingang gemäß Konfiguration wieder blockiert oder freigegeben.

### 6.1.7 Lamellenwendung geschlossen/gewendet NUR BEI JALOUSIE

- Standardwert: • Max. geschlossen (100 %)/Max. gewendet (0 %)  
 Wahlmöglichkeiten: • Max. geschlossen (100 %)/Max. gewendet (0 %)  
 • Max. geschlossen (0 %)/Max. gewendet (100 %)

• **Max. geschlossen (100 %)/Max. gewendet (0 %)**

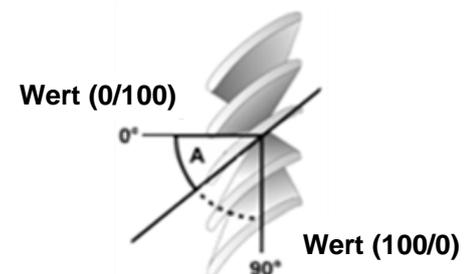
Wenn der Wert „100“ an das entsprechende Objekt übermittelt wird (17–20), werden die Lamellen ganz geschlossen.

Wenn der Wert „0“ an das entsprechende Objekt übermittelt wird (17–20), werden die Lamellen gewendet oder ganz geöffnet.

• **Max. geschlossen (0 %)/Max. gewendet (100 %)**

Wenn der Wert „0“ an das entsprechende Objekt übermittelt wird (17–20), werden die Lamellen ganz geschlossen.

Wenn der Wert „100“ an das entsprechende Objekt übermittelt wird (17–20), werden die Lamellen gewendet oder ganz geöffnet.



## 6.2 Menüindexkarte „Konfiguration für Motor 1...4“

1.1.1 animeo KNX 4 DC Motor Controller WM > Motor 1		
Allgemein	Art des Endprodukts	Jalousie mit EU-Ergonomie
Motor 1	Fahrzeit Auf/Schliessen Basis 0,1s (1-3200)	1200
Motor 2	Fahrzeit Ab/Öffnen Basis 0,1s (1-3200)	1200
Motor 3	Vollständige Lamellenwendung Basis 0,1s (0-200)	12
Motor 4	Wendeschrittdauer Basis 0,05s (2-200)	4
Funktionen Motor 1	Mechanische Kompensation Basis 0,1s (0-50)	0
Funktionen Motor 2	Sicherheitsposition Niedrige Priorität	Sicherheit ignorieren
Funktionen Motor 3	Sicherheitsposition Hohe Priorität	Obere Endposition
Funktionen Motor 4	Zyklische Überwachungszeit in Min. (0-255)	0
Elektronische Motoren		
Bussicherheit		

Wenn im Menü der Grundeinstellung „Motoren“ die Parametereinstellung „Einzel“ gewählt wird, werden vier einzelne Menüindexkarten (Motor 1...4) sichtbar. Wenn im Menü der Grundeinstellung „Motoren“ die Parametereinstellung „Gemeinsam“ gewählt wird, ist eine Menüindexkarte sichtbar (Motor 1 - 4).

### 6.2.1 Art des Endprodukts

- Standardwert:
  - Jalousie mit EU-Ergonomie
- Wahlmöglichkeiten:
  - Jalousie mit EU-Ergonomie
  - Jalousie mit US-Ergonomie
  - Senkrechtmarkise, Rollladen, Markise
  - Fenster

#### • Jalousie mit EU-Ergonomie

Mit diesem Parameter wird festgelegt, dass die Jalousie mit EU-Ergonomie über die lokalen Taster oder über den RTS Funkhandsender von Somfy gesteuert wird.

Wenn lokale Tastereingänge als universelle Tastereingänge verwendet werden, wird die Betriebsergonomie mithilfe der entsprechenden Parameter definiert (langer/kurzer Tastendruck). Die Betriebsergonomie mit einem RTS Funkhandsender von Somfy bleibt unverändert.

△ Eine Erklärung der EU/US- und Rollladentaster-Ergonomie finden Sie in Kapitel 1 Definitionen.

#### • Jalousie mit US-Ergonomie

Mit diesem Parameter wird festgelegt, dass die Jalousie mit US-Ergonomie über die lokalen Taster oder über den RTS Funkhandsender von Somfy gesteuert wird.

Wenn lokale Tastereingänge als universelle Tastereingänge verwendet werden, wird die Betriebsergonomie mithilfe der entsprechenden Parameter definiert (langer/kurzer Tastendruck). Die Betriebsergonomie mit einem RTS Funkhandsender von Somfy bleibt unverändert.

△ Eine Erklärung der EU/US- und Rollladentaster-Ergonomie finden Sie in Kapitel 1 Definitionen.

#### • Senkrechtmarkise, Rollladen, Markise

Mit diesem Parameter wird festgelegt, dass die entsprechende Jalousie über Schritt-/Stopfbefehle mit den lokalen Tastern oder über den RTS Funkhandsender von Somfy gesteuert wird.

Wenn lokale Tastereingänge als universelle Tastereingänge verwendet werden, wird die Betriebsergonomie mithilfe der entsprechenden Parameter definiert (langer/kurzer Tastendruck). Die Betriebsergonomie mit einem RTS Funkhandsender von Somfy bleibt unverändert.

△ Eine Erklärung der EU/US- und Rollladentaster-Ergonomie finden Sie in Kapitel 1 Definitionen.

- **Fenster**

Mit diesem Parameter wird festgelegt, dass das entsprechende Fenster über Schritt-/Stoppbefehle mit den lokalen Tastern oder über den RTS Funkhandsender von Somfy gesteuert wird.

Wenn lokale Tastereingänge als universelle Tastereingänge verwendet werden, wird die Betriebsergonomie mithilfe der entsprechenden Parameter definiert (langer/kurzer Tastendruck). Die Betriebsergonomie mit einem RTS Funkhandsender von Somfy bleibt unverändert.

△ Eine Erklärung der EU/US- und Rollladentaster-Ergonomie finden Sie in Kapitel 1 Definitionen.

### 6.2.2 Fahrzeit Auf/Schließen

Standardwert: • 120 Sekunden

Wahlmöglichkeiten: • 0,1–320 Sekunden

Die hier konfigurierte Zeit entspricht der maximalen Fahrzeit von der unteren bis zur oberen Endlage bzw. der maximalen Fahrzeit, die ein Fenstermotor benötigt, um das entsprechende Fenster zu schließen. Es wird immer eine Zusatzzeit von 5 Sekunden hinzugefügt, mit Ausnahme von Positionstelegrammen (Objekte 13–16). Wenn ein Positionstelegramm mit dem Wert „0“ an das entsprechende Objekt geschickt wird, wird dennoch eine Zusatzzeit von 5 Sekunden hinzugefügt.

### 6.2.3 Fahrzeit Ab/Öffnen

Standardwert: • 120 Sekunden

Wahlmöglichkeiten: • 0,1–320 Sekunden

Die hier konfigurierte Zeit entspricht der maximalen Fahrzeit von der unteren bis zur oberen Endlage bzw. der maximalen Fahrzeit, die ein Fenstermotor benötigt, um das entsprechende Fenster zu öffnen. Es wird immer eine Zusatzzeit von 5 Sekunden hinzugefügt, mit Ausnahme von Positionstelegrammen (Objekte 13–16). Wenn ein Positionstelegramm mit dem Wert „100“ am entsprechenden Objekt empfangen wird, wird dennoch eine Zusatzzeit von 5 Sekunden hinzugefügt.

### 6.2.4 Vollständige Lamellenwendung

Standardwert: • 1,2 Sekunden

Wahlmöglichkeiten: • 0–20 Sekunden

Die hier konfigurierte Zeit entspricht der maximalen Wendezeit der Lamelle. Dieser Parameter ist nur sichtbar, wenn „Art des Endprodukts“ auf „Jalousie mit EU-Ergonomie“ oder „Jalousie mit US-Ergonomie“ eingestellt ist.

△ Eine Erklärung der EU/US-Ergonomie finden Sie in Kapitel 1 Definitionen.

### 6.2.5 Wendeschrittdauer

Standardwert: • 0,2 Sekunden

Wahlmöglichkeiten: • 0,1–10 Sekunden

Die hier konfigurierte Zeit entspricht der Dauer eines Wendeschritts. Dieser Parameter ist nur sichtbar, wenn „Art des Endprodukts“ auf „Jalousie mit EU-Ergonomie“ oder „Jalousie mit US-Ergonomie“ eingestellt ist.

△ Eine Erklärung der EU/US-Ergonomie finden Sie in Kapitel 1 Definitionen.

### 6.2.6 Mechanische Kompensation

Standardwert: • 0 Sekunden

Wahlmöglichkeiten: • 0–5 Sekunden

Die mechanische Kompensationszeit ist aktiv, sobald ein höherer Wert als „0“ eingegeben wird. Die hier konfigurierte Zeit entspricht der Zeit, die zur Wendezeit der Lamellen insgesamt hinzugefügt wird, um mechanische Toleranzen zu berücksichtigen. Diese Zeit wird immer der ersten Wendung der Lamellen nach oben zugerechnet, wenn „Art des Endprodukts“ auf „Jalousie mit EU-Ergonomie“ oder „Jalousie mit US-Ergonomie“ eingestellt ist.

△ Eine Erklärung der EU/US-Ergonomie finden Sie in Kapitel 1 Definitionen.

### 6.2.7 Sicherheitsposition Niedrige Priorität

- Standardwert: • Sicherheit ignorieren
- Wahlmöglichkeiten: • Obere Endposition  
 • Untere Endposition  
 • Zwischenposition 1 (IP 1)  
 • Zwischenposition 2 (IP 2)  
 • Sicherheit ignorieren  
 • Stopp  
 • Fenster schließen  
 • Fenster öffnen

Die „Sicherheitsposition Niedrige Priorität“ für die entsprechende Jalousie wird mit diesem Parameter konfiguriert. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ bei einem dieser Kommunikationsobjekte (Objekte 40–43) bewegt sich die entsprechende Jalousie in die Position, die in der ETS-Software konfiguriert ist. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ bei einem dieser Kommunikationsobjekte wird kein Vorgang ausgeführt. Wenn die Funktion „Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen“ auf der Menüindexkarte „Funktionen für Motor 1...4“ auf „Ja“ eingestellt ist, bewegt sich die Jalousie nach Ende der „Niedrigen Priorität“ (Wert „0“) wieder in die Position und den Winkel, in der sie vor Aktivierung dieser Priorität war.

### 6.2.8 Sicherheitsposition Hohe Priorität

- Standardwert: • Obere Endposition
- Wahlmöglichkeiten: • Obere Endposition  
 • Untere Endposition  
 • Sicherheit ignorieren  
 • Stopp  
 • Fenster schließen  
 • Fenster öffnen

Die „Sicherheitsposition Hohe Priorität“ für die entsprechende Jalousie wird mit diesem Parameter konfiguriert. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ bei einem dieser Kommunikationsobjekte (Objekte 45–48) bewegt sich die entsprechende Jalousie in die Position, die in der ETS-Software konfiguriert ist. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ bei einem dieser Kommunikationsobjekte wird kein Vorgang ausgeführt.

Wenn die Funktion „Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen“ auf der Menüindexkarte „Funktionen für Motor 1...4“ auf „Ja“ eingestellt ist, wird dies überprüft, unabhängig davon, ob die „Niedrige Priorität“ aktiv oder inaktiv ist. Wenn „Niedrige Priorität“ (Wert „1“) aktiv ist, bewegen sich die Jalousien in die konfigurierte „Sicherheitsposition Niedrige Priorität“ (siehe vorhergehender Punkt). Wenn „Niedrige Priorität“ (Wert „0“) ebenfalls inaktiv ist, bewegt sich die Jalousie wieder in die letzte Position mit dem letzten Winkel, in der sie vor Aktivierung der hohen und niedrigen Priorität war.

#### 6.2.8.1 Zyklische Überwachungszeit in Minuten (0–255)

- Standardwert: • 0
- Wahlmöglichkeiten: • 0–255 Minuten

Die zyklische Überwachungszeit ist aktiv und gilt für die Sicherheitsobjekte der hohen und niedrigen Priorität.

△ Der zyklische Sender muss etwa viermal schneller als die zyklische Überwachung sein. Wenn zum Beispiel die zyklische Nachricht des Senders auf 1 Minute eingestellt ist, muss die zyklische Überwachungszeit auf ≥4 Minuten eingestellt sein.

## 6.3 Menüindexkarte „Funktionen für Motor 1...4“

1.1.1 animeo KNX 4 DC Motor Controller WM > Funktionen Motor 1		
Allgemein	Zwischenposition 1 (IP1)	
Motor 1	Auf/Ab Position (0-100%)	0
Motor 2	Position Lamelle (0-100%)	0
Motor 3	Zwischenposition 2 (IP2)	
Motor 4	Auf/Ab Position (0-100%)	0
Motor 4	Position Lamelle (0-100%)	0
<b>Funktionen Motor 1</b>	Fahrbehehl (1 Byte) und Zwischenposition 2 sperren	<input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja
Funktionen Motor 2	Wendebefehl (1 Byte) sperren	<input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja
Funktionen Motor 3	Fahrbehehl Auf/Ab (1 Bit) und Zwischenposition 1 (IP1) sperren	<input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja
Funktionen Motor 4	Schritt/Stopp Befehl (1 Bit) sperren	<input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja
Elektronische Motoren	Lokale Taster und Somfy RTS Funksignale sperren	<input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja
Bussicherheit	Letzten Fahrbehehl nach Sicherheit wiederholen	<input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja
Rückmeldung Motor Positionen		
Allgemein: Funk Binäreingänge		

Wenn auf der Menüindexkarte „Allgemein“ die Grundeinstellung „Einzel“ für die Jalousien gewählt wird, werden vier einzelne Menüindexkarten (Funktionen für Motor 1...4) sichtbar. Wenn auf der Menüindexkarte „Allgemein“ die Grundeinstellung „Gemeinsam“ für die Motoren gewählt wird, wird eine Menüindexkarte (Motor 1 - 4) sichtbar.

### 6.3.1 Zwischenposition 1 (IP1)

#### 6.3.1.1 Auf/Ab-Position (0–100 %)

Standardwert: • 0 % (Funktion deaktiviert)

Wahlmöglichkeiten: • 0–100 %

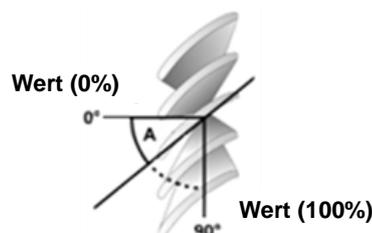
Mit diesem Parameter wird die Zwischenposition 1 „Auf/Ab“ konfiguriert. Der Sollwert in % bezieht sich auf die konfigurierten Laufzeiten der entsprechenden Jalousie auf der Menüindexkarte Motor 1...4/Motor 1–4.

Wenn die Auf/Ab-Zwischenposition auf 0 % eingestellt ist, dann ist die Funktion deaktiviert. Dadurch wird verhindert, dass durch Drücken der „my“ oder der IP-Taste der Behang bewegt werden kann.

#### 6.3.1.2 Position Lamelle (0–100 %)

Standardwert: • 0 %

Wahlmöglichkeiten: • 0–100 %



Mit diesem Parameter wird die Zwischenposition 1 „Lamelle“ konfiguriert. Der Sollwert in % bezieht sich auf die konfigurierten vollständigen Lamellenwendungen der entsprechenden Jalousie auf der Menüindexkarte Motor 1...4/Motor 1–4.

⚠ Die Zwischenposition 1 kann individuell über die konventionellen lokalen Taster oder einen Funksender für jeden Motorausgang eingelernt werden. Darüber hinaus gilt die zuletzt eingelernte Position.

## 6.3.2 Zwischenposition 2 (IP2)

### 6.3.2.1 Auf/Ab-Position (0–100 %)

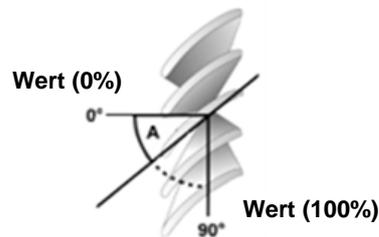
Standardwert: • 0 % (Funktion deaktiviert)  
 Wahlmöglichkeiten: • 0–100 %

Mit diesem Parameter wird die Zwischenposition 2 „Auf/Ab“ konfiguriert. Der Sollwert in % bezieht sich auf die konfigurierten Laufzeiten der entsprechenden Jalousie auf der Menüindexkarte Motor 1...4/Motor 1–4.

Wenn die Auf/Ab-Zwischenposition auf 0 % eingestellt ist, dann ist die Funktion deaktiviert. Dadurch wird verhindert, dass durch Drücken der „my“ oder der IP-Taste der Behang bewegt werden kann.

### 6.3.2.2 Position Lamelle (0–100 %)

Standardwert: • 0 %  
 Wahlmöglichkeiten: • 0–100 %



Mit diesem Parameter wird die Zwischenposition 2 „Lamelle“ konfiguriert. Der Sollwert in % bezieht sich auf die konfigurierten vollständigen Lamellenwendungen der entsprechenden Jalousie auf der Menüindexkarte Motor 1...4/Motor 1–4.

## 6.3.3 Fahrbefehl (1 Byte) und Zwischenposition 2 sperren

Standardwert: • Nein  
 Wahlmöglichkeiten: • Nein  
 • Ja

Fahrbefehle (Byte) können mit diesem Parameter über das Objekt (51–54) blockiert werden. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ während einer Bewegung der Jalousie beim entsprechenden Objekt wird dieser Vorgang bis zum Ende ausgeführt. Erst dann werden weitere Fahrbefehle (Byte) blockiert. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ beim entsprechenden Objekt werden die Fahrbefehle (Byte) wieder freigegeben.

## 6.3.4 Wendebefehl (1 Byte) sperren

Standardwert: • Nein  
 Wahlmöglichkeiten: • Nein  
 • Ja

Wendebefehle (Byte) können mit diesem Parameter über das Objekt (51–54) blockiert werden. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ während des Wendens der Jalousie beim entsprechenden Objekt wird dieser Vorgang bis zum Ende ausgeführt. Erst dann werden weitere Wendebefehle (Byte) blockiert. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ beim entsprechenden Objekt werden die Wendebefehle (Byte) wieder freigegeben.

### 6.3.5 Fahrbefehl Auf/Ab (1 Bit) und Zwischenposition (IP1) sperren

- Standardwert: • Nein  
 Wahlmöglichkeiten: • Nein  
 • Ja

Auf/Ab-Fahrbefehle (Bit) können mit diesem Parameter über das Objekt (51–54) blockiert werden. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ während einer Bewegung der Jalousie beim entsprechenden Objekt wird dieser Vorgang bis zum Ende ausgeführt. Erst dann werden weitere Auf/Ab-Befehle (Bit) blockiert. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ beim entsprechenden Objekt werden die Auf/Ab-Befehle (Bit) wieder freigegeben.

### 6.3.6 Schritt/Stopp Befehl (1 Bit) sperren

- Standardwert: • Nein  
 Wahlmöglichkeiten: • Nein  
 • Ja

Schritt/Stopp- und Wendebefehle (Bit) können mit diesem Parameter über das Objekt (51–54) blockiert werden. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ während einer Wendung der Jalousie beim entsprechenden Objekt wird diese Wendung bis zum Ende ausgeführt. Erst dann werden weitere Wendebefehle (Bit) blockiert. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ beim entsprechenden Objekt werden die Schritt/Stopp-Befehle (Bit) wieder freigegeben.

### 6.3.7 Lokale Taster und Somfy RTS Funksignale sperren

- Standardwert: • Nein  
 Wahlmöglichkeiten: • Nein  
 • Ja

Lokale Taster und Somfy RTS Funksignale können mit diesem Parameter über das Objekt (51–54) blockiert werden. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „1“ während einer Motorenbewegung beim entsprechenden Objekt wird diese Wendung bis zum Ende ausgeführt. Erst nach Abschluss werden alle weiteren Befehle blockiert, die über lokale Taster und Somfy RTS Funksignale gegeben werden. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ beim entsprechenden Objekt werden die lokalen Taster und Somfy RTS Funksignale wieder freigegeben.

 Diese Funktion ist für lokale Tastereingänge deaktiviert, wenn in der Menüindexkarte „Taster Binäreingänge nutzen“ „Ja“ ausgewählt worden ist (s. Kapitel 6.1.4).

### 6.3.8 Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen

- Standardwert: • Nein  
 Wahlmöglichkeiten: • Nein  
 • Ja

Wenn dieser Parameter als „Ja“ konfiguriert ist, wird der letzte Fahrbefehl nach Aktivierung der Sicherheitsfunktion wiederholt. Dies bedeutet, dass die zuerst aktive Position wieder angefahren wird, bevor ein Telegramm mit dem Wert „1“ an einem der entsprechenden Sicherheitsobjekte (niedrige oder hohe Sicherheit) einging.

## 6.4 Allgemeine Informationen über Binäreingänge

Für jeden universellen Eingang können vier Basisfunktionen konfiguriert werden:

- |                    |                                    |
|--------------------|------------------------------------|
| Standardwert:      | • Jalousie Auf/Ab                  |
| Wahlmöglichkeiten: | • Jalousie Auf/Ab                  |
|                    | • Schalten/potentialfreier Kontakt |
|                    | • 8-Bit-Wert (steigende Flanke)    |
|                    | • Dimmen                           |

Im Folgenden werden die einzelnen Funktionen und Parameter erläutert, die je nach Auswahl der Basisfunktion konfiguriert werden können. Hierfür wurde für jeden Taster eine andere Basisfunktion gewählt. Die Funktionen werden am Beispiel von Eingang 1, Kontakt A/B, erläutert und gelten entsprechend für die Eingänge 2–4, Kontakte C/D, E/F und G/H.

△ Für die Basisfunktion „Jalousie Auf/Ab“ ist darauf zu achten, welcher Kontakt „Auf“ bzw. „Ab“ schaltet. Dies gilt entsprechend für die Auswahl der Basisfunktionen „Dimmen“ für „Heller“ oder „Dunkler“. Die Voreinstellung der Basisfunktionen für die Menüindexkarte Binäreingang 1...4 ist Jalousie Auf/Ab.

## 6.5 Menüindexkarte „Binäreingänge – Jalousie Auf/Ab“

1.1.1 animeo KNX 4 DC Motor Controller WM > Binäreingang 1, A/B		
Allgemein	Basis Funktion	Jalousie Auf/Ab
Motor 1-4	Langer Tastendruck nach	0,5 Sekunden
Funktionen Motor 1-4	Kontaktart Eingang A	<input type="radio"/> Öffner <input checked="" type="radio"/> Schließer
	Kontaktart Eingang B	<input type="radio"/> Öffner <input checked="" type="radio"/> Schließer
<b>Binäreingang 1, A/B</b>		
Binäreingang 2, C/D		
Binäreingang 3, E/F		
Binäreingang 4, G/H		
Allgemein: Binäreingänge 1-4		

### 6.5.1 Basis Funktion

Gewählte Möglichkeit: • Jalousie Auf/Ab

### 6.5.2 Langer Tastendruck nach

Standardwert: • 0,5 Sekunden

Wahlmöglichkeiten: • 0,3–5,0 Sekunden

Mit diesem Parameter wird die Reaktionszeit des entsprechenden Tasters konfiguriert, die zwischen dem Versand eines Telegramms nach kurzem Druck (Schritt/Stop) und nach langem Druck (Auf/Ab) unterscheidet. Wenn diese Zeit beispielsweise auf 0,5 Sekunden eingestellt wird, wird ein Telegramm nach langem Druck des Tasters versendet, wenn dieser länger als 0,5 Sekunden gedrückt wird. Bei einer Aktivierung unter 0,5 Sekunden wird ein Telegramm nach kurzem Druck generiert.

### 6.5.3 Kontaktart Eingang A

Standardwert: • Schließer

Wahlmöglichkeiten: • Schließer  
• Öffner

Dieser Parameter legt fest, welche Kontaktart am entsprechenden lokalen Eingang A vorliegt.

Schließer: Der Kontakt am lokalen Eingang ist aktiviert, wenn geschlossen, und nicht aktiviert, wenn offen.

Öffner: Der Kontakt am lokalen Eingang ist aktiviert, wenn offen, und nicht aktiviert, wenn geschlossen.

### 6.5.4 Kontaktart Eingang B

Standardwert: • Schließer

Wahlmöglichkeiten: • Schließer  
• Öffner

Dieser Parameter legt fest, welche Kontaktart am entsprechenden lokalen Eingang B vorliegt.

Schließer: Der Kontakt am lokalen Eingang ist aktiviert, wenn geschlossen, und nicht aktiviert, wenn offen.

Öffner: Der Kontakt am lokalen Eingang ist aktiviert, wenn offen, und nicht aktiviert, wenn geschlossen.

## 6.6 Menüindexkarte „Binäreingänge – Schalten/potentialfreier Kontakt“

1.1.1 animeo KNX 4 DC Motor Controller WM > Binäreingang 1, A/B		
Allgemein	Basis Funktion	Schalten/potentialfreier Kontakt
Motor 1-4	Flankenwertung Kontakt A	steigend Ein, fallend Aus
Funktionen Motor 1-4	Flankenwertung Kontakt B	steigend Ein, fallend Aus
<b>Binäreingang 1, A/B</b>	Startwert senden bei Busspannungswiederkehr	<input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja
Binäreingang 2, C/D	Kontakt A und B Zyklisches Senden des Zustands	kein zyklisches Senden
Binäreingang 3, E/F		
Binäreingang 4, G/H		
Allgemein: Binäreingänge 1-4		

### 6.6.1 Basis Funktion

Gewählte Möglichkeit: • Schalten/potentialfreier Kontakt

### 6.6.2 Flankenwertung Kontakt A

Standardwert: • steigend Ein, fallend Aus

Wahlmöglichkeiten:

- steigend Ein, fallend Aus
- steigend Aus, fallend Ein
- steigend Ein
- fallend Ein
- steigend Aus
- fallend Aus
- steigend Um
- fallend Um
- steigend Um, fallend Um
- Keine Auswertung

△ Siehe Kapitel 1 Definitionen für Ein („1“), Aus („0“) und Um („1/0“).

Auf Basis der eingestellten Flankenwertung wird der entsprechende Objektwert „0“ oder „1“ konfiguriert.

#### • Steigend Ein, fallend Aus

Wenn am lokalen Eingang eine steigende Flanke auftritt, wird der Objektwert „Ein“ generiert. Wenn am lokalen Eingang eine fallende Flanke auftritt, wird der Objektwert „Aus“ generiert. Die Dauer der Aktivierung wird nicht berücksichtigt.

#### • Steigend Aus, fallend Ein

Wenn am lokalen Eingang eine steigende Flanke auftritt, wird der Objektwert „Aus“ generiert. Wenn am lokalen Eingang eine fallende Flanke auftritt, wird der Objektwert „Ein“ generiert. Die Dauer der Aktivierung wird nicht berücksichtigt.

#### • Steigend Aus

Wenn am lokalen Eingang eine steigende Flanke auftritt, wird der Objektwert „Ein“ generiert. Wenn am lokalen Eingang eine fallende Flanke auftritt, wird dies nicht berücksichtigt. Die Dauer der Aktivierung wird nicht berücksichtigt.

- **Fallend Ein**

Wenn am lokalen Eingang eine fallende Flanke auftritt, wird der Objektwert „Ein“ generiert. Wenn am lokalen Eingang eine steigende Flanke auftritt, wird dies nicht berücksichtigt. Die Dauer der Aktivierung wird nicht berücksichtigt.

- **Steigend Aus**

Wenn am lokalen Eingang eine steigende Flanke auftritt, wird der Objektwert „Aus“ generiert. Wenn am lokalen Eingang eine fallende Flanke auftritt, wird dies nicht berücksichtigt. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

- **Fallend Aus**

Wenn am lokalen Eingang eine fallende Flanke auftritt, wird der Objektwert „Aus“ generiert. Wenn am lokalen Eingang eine steigende Flanke auftritt, wird dies nicht berücksichtigt. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

- **Steigend Um**

Wenn am lokalen Eingang eine steigende Flanke auftritt, wird der Objektwert umgekehrt. Wenn am lokalen Eingang eine fallende Flanke auftritt, wird dies nicht berücksichtigt. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

- **Fallend Um**

Wenn am lokalen Eingang eine fallende Flanke auftritt, wird der Objektwert umgekehrt. Wenn am lokalen Eingang eine steigende Flanke auftritt, wird dies nicht berücksichtigt. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

- **Steigend Um, fallend Um**

Wenn am lokalen Eingang eine steigende oder fallende Flanke auftritt, wird der Objektwert umgekehrt. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

- **Keine Auswertung**

Wenn am lokalen Eingang eine steigende oder fallende Flanke auftritt, wird dies nicht berücksichtigt.

### 6.6.3 Flankenauswertung Kontakt B

Detaillierte Informationen finden Sie unter Flankenauswertung Kontakt A.

### 6.6.4 Startwert senden bei Busspannungswiederkehr

Standardwert:           • Nein  
 Wahlmöglichkeiten:   • Ja  
                               • Nein

Wenn dieser Parameter auf „Ja“ gesetzt ist, wird der aktuelle Eingangsstatus bei Wiederkehr der Busspannung übermittelt. Wenn dieser Parameter auf „Nein“ gesetzt ist, wird der aktuelle Eingangsstatus nicht übermittelt.

### 6.6.5 Kontakt A und B Zyklisches Senden des Zustands

Standardwert:           • Kein zyklisches Senden  
 Wahlmöglichkeiten:   • Kein zyklisches Senden  
                               • Ein  
                               • Aus  
                               • Ein und Aus

Mit diesem Parameter wird konfiguriert, ob der aktuelle Schaltzustand des Kommunikationsobjekts zyklisch übertragen werden soll.

- **Kein zyklisches Senden**

Der Schaltzustand des Kommunikationsobjekts wird nicht zyklisch gesendet.

- **Ein**

Wenn der Objektwert „1“ ist, wird dies zyklisch gesendet. Wenn der Objektwert sich mit einer Änderung der Flanke am lokalen Eingang oder bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ ändert, stoppt das zyklische Senden.

- **Aus**

Wenn der Objektwert „0“ ist, wird dies zyklisch gesendet. Wenn der Objektwert sich mit einer Änderung der Flanke am lokalen Eingang oder bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ ändert, stoppt das zyklische Senden nach „1“.

- 

Ein und Aus

Wenn der Objektwert „1“ oder „0“ ist, wird dies zyklisch gesendet. Wenn der Objektwert sich mit einer Änderung der Flanke am lokalen Eingang oder bei Eingang eines Telegramms ändert, wird der aktuelle Objektwert zyklisch gesendet.

## 6.6.6 Zyklisches Senden

Standardwert: • 5 Sekunden  
 Wahlmöglichkeiten: • 1–3600 Sekunden

Mit diesem Parameter werden die Zeitintervalle festgelegt, in denen der entsprechende Objektwert zyklisch zu senden ist.

⚠ Es ist darauf zu achten, dass die zyklische Überwachungszeit des Empfängers etwa viermal höher ist als die des Senders.

## 6.7 Menüindexkarte „Binäreingänge – 8-Bit-Wert (steigende Flanke)“

1.1.1 animeo KNX 4 DC Motor Controller WM > Binäreingang 1, A/B		
Allgemein	Basis Funktion	8-Bit Wert (steigende Flanke)
Motor 1-4	Kontaktart Eingang A	<input type="radio"/> Öffner <input checked="" type="radio"/> Schließer
Funktionen Motor 1-4	Kontakt A Wert bei steigender Flanke (0-255)	0
<b>Binäreingang 1, A/B</b>	Kontaktart Eingang B	<input type="radio"/> Öffner <input checked="" type="radio"/> Schließer
Binäreingang 2, C/D	Kontakt B Wert bei steigender Flanke (0-255)	0
Binäreingang 3, E/F		
Binäreingang 4, G/H		
Allgemein: Binäreingänge 1-4		

### 6.7.1 Basis Funktion

Gewählte Möglichkeit: • 8-Bit-Wert (steigende Flanke)

### 6.7.2 Kontaktart Eingang A

Standardwert: • Schließer  
 Wahlmöglichkeiten: • Schließer  
 • Öffner

Mit diesem Parameter wird der Wert konfiguriert, der bei einer steigenden Flanke an den lokalen Eingang A gesendet wird.

### 6.7.3 Kontakt A Wert bei steigender Flanke (0–255)

Standardwert: • 0  
 Wahlmöglichkeiten: • 0–255

Dieser Parameter legt fest, welche Kontaktart am lokalen Eingang A vorliegt.

Schließer: Der Kontakt am lokalen Eingang ist aktiviert wenn geschlossen und nicht aktiviert wenn offen.

Öffner: Der Kontakt am lokalen Eingang ist aktiviert wenn offen und nicht aktiviert wenn geschlossen.

### 6.7.4 Kontaktart Eingang B

Standardwert: • Schließer  
 Wahlmöglichkeiten: • Schließer  
 • Öffner

Mit diesem Parameter wird der Wert konfiguriert, der bei einer steigenden Flanke an den lokalen Eingang B gesendet wird.

### 6.7.5 Kontakt B Wert bei steigender Flanke (0–255)

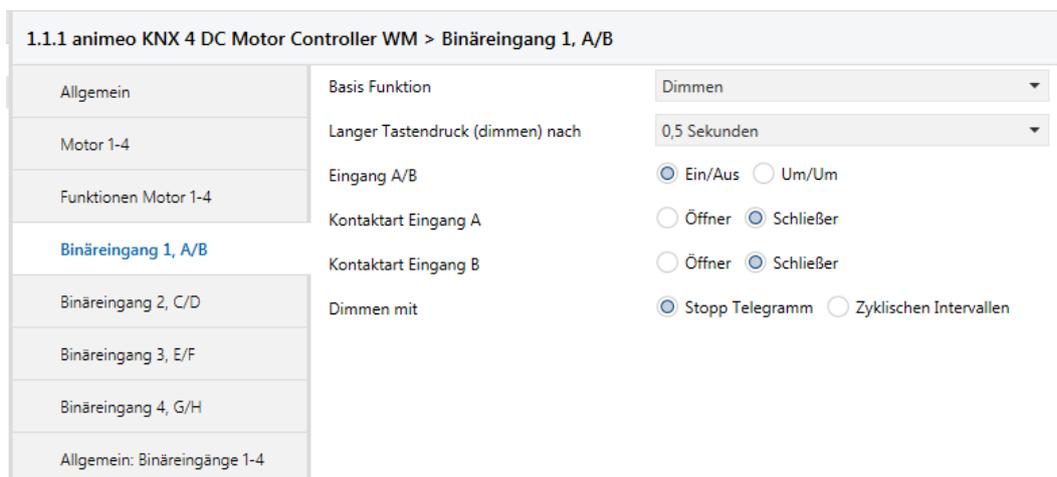
Standardwert: • 0  
 Wahlmöglichkeiten: • 0–255

Dieser Parameter legt fest, welche Kontaktart am lokalen Eingang B vorliegt.

Schließer: Der Kontakt am lokalen Eingang ist aktiviert wenn geschlossen und nicht aktiviert, wenn offen.

Öffner: Der Kontakt am lokalen Eingang ist aktiviert wenn offen und nicht aktiviert wenn geschlossen.

## 6.8 Menüindexkarte „Binäreingänge – Dimmen“



1.1.1 animeo KNX 4 DC Motor Controller WM > Binäreingang 1, A/B

Allgemein	Basis Funktion	Dimmen
Motor 1-4	Langer Tastendruck (dimmen) nach	0,5 Sekunden
Funktionen Motor 1-4	Eingang A/B	<input checked="" type="radio"/> Ein/Aus <input type="radio"/> Um/Um
<b>Binäreingang 1, A/B</b>	Kontaktart Eingang A	<input type="radio"/> Öffner <input checked="" type="radio"/> Schließer
Binäreingang 2, C/D	Kontaktart Eingang B	<input type="radio"/> Öffner <input checked="" type="radio"/> Schließer
Binäreingang 3, E/F	Dimmen mit	<input checked="" type="radio"/> Stopp Telegramm <input type="radio"/> Zyklischen Intervallen
Binäreingang 4, G/H		
Allgemein: Binäreingänge 1-4		

### 6.8.1 Basis Funktion

Gewählte Möglichkeit: • Dimmen

### 6.8.2 Langer Tastendruck (dimmen) nach

- Standardwert: • 0,5 Sekunden  
 Wahlmöglichkeiten: • 0,3–5,0 Sekunden

Mit diesem Parameter wird die Reaktionszeit des entsprechenden Tasters konfiguriert, die zwischen dem Versand eines Schalt- und eines Dimmtelegramms unterscheidet. Wenn diese Zeit beispielsweise auf 0,5 Sekunden eingestellt wird, wird ein Dimmtelegramm erst versendet, wenn der Taster länger als 0,5 Sekunden gedrückt wird. Bei einem Druck unter 0,5 Sekunden wird ein Schalttelegramm generiert.

### 6.8.3 Eingang A/B

- Standardwert: • Ein/Aus  
 Wahlmöglichkeiten: • Ein/Aus  
 • Um/Um

Dieser Parameter legt den Wert fest, der mit einem kurzen Druck des entsprechenden Eingangs gesendet wird.

#### • Ein/Aus

Mit einem kurzen Tastendruck am Eingang A wird das Telegramm „Aus“ generiert. Mit einem kurzen Tastendruck am Eingang B wird das Telegramm „Ein“ generiert. Diese Funktion kann durch Umstecken der Klemmen an den Eingängen vertauscht werden.

#### • Um/Um

Mit einem kurzen Tastendruck am Eingang A oder B erfolgt eine Umschaltung. Das bedeutet, dass der Wert am entsprechenden Schaltobjekt zuerst umgekehrt und dann übermittelt wird.

△ Siehe Kapitel 1 Definitionen für Ein („1“), Aus („0“) und Um („1/0“).

### 6.8.4 Kontaktart Eingang A

- Standardwert: • Schließer  
 Wahlmöglichkeiten: • Schließer  
 • Öffner

Dieser Parameter legt fest, welche Kontaktart am entsprechenden lokalen Eingang vorliegt.

Schließer: Der Kontakt am lokalen Eingang ist aktiviert wenn geschlossen und nicht aktiviert wenn offen.

Öffner: Der Kontakt am lokalen Eingang ist aktiviert wenn offen und nicht aktiviert wenn geschlossen.

### 6.8.5 Kontaktart Eingang B

- Standardwert: • Schließer  
 Wahlmöglichkeiten: • Schließer  
 • Öffner

Dieser Parameter legt fest, welche Kontaktart am entsprechenden lokalen Eingang vorliegt.

Schließer: Der Kontakt am lokalen Eingang ist aktiviert wenn geschlossen und nicht aktiviert wenn offen.

Öffner: Der Kontakt am lokalen Eingang ist aktiviert wenn offen und nicht aktiviert wenn geschlossen.

### 6.8.6 Dimmen mit

- Standardwert: • Stopp Telegramm  
 Wahlmöglichkeiten: • Zyklischen Intervallen  
 • Stopp Telegramm

#### • Zyklische Intervalle

Mit einem kurzen Tastendruck am Eingang A oder B wird ein Telegramm „Ein“ oder „Aus“ über das entsprechende Objekt (1 Bit) generiert. Mit einem langen Tastendruck am lokalen Eingang A wird über das entsprechende Objekt (4 Bit) heller gedimmt, so lange der Taster gedrückt wird. Wenn der Taster am lokalen Eingang A losgelassen wird, wird das zyklische Senden unterbrochen. Die Länge der Schritte und die Dauer

zum helleren Dimmen basieren auf den Parametern „Heller/Dunkler dimmen“ und „Intervall für zyklisches Dimmen“.

Mit einem langen Tastendruck am lokalen Eingang B wird über das entsprechende Objekt (4 Bit) dunkler gedimmt, so lange der Taster gedrückt wird. Wenn der Taster am lokalen Eingang B losgelassen wird, wird das zyklische Senden unterbrochen. Die Länge der Schritte und die Dauer zum dunkleren Dimmen basieren auf den Parametern „Heller/Dunkler dimmen“ und „Intervall für zyklisches Dimmen“.

- **Stopp Telegramm**

Mit einem kurzen Tastendruck am Eingang A oder B wird ein Telegramm über das entsprechende Objekt (1 Bit) generiert. Mit einem langen Tastendruck am lokalen Eingang A wird über das entsprechende Objekt (4 Bit) heller gedimmt. Mit einem langen Tastendruck am lokalen Eingang B wird über das entsprechende Objekt (4 Bit) dunkler gedimmt. Wenn der entsprechende Taster am lokalen Eingang A oder B losgelassen wird, wird ein Stopfbefehl generiert.

### 6.8.7 Heller/Dunkler dimmen

- Standardwert:           • Änderung um  $\frac{1}{8}$
- Wahlmöglichkeiten:   • Änderung um 100 %
- Änderung um  $\frac{1}{2}$
  - Änderung um  $\frac{1}{4}$
  - Änderung um  $\frac{1}{8}$
  - Änderung um  $\frac{1}{16}$
  - Änderung um  $\frac{1}{32}$
  - Änderung um  $\frac{1}{64}$

Diese Parameter konfigurieren die Länge der Dimmschritte der Telegramme, die mit einem längeren Tastendruck gesendet werden.

⚠ Wenn „Dimmen mit zyklischen Intervallen“ konfiguriert ist, ist darauf zu achten, dass die Länge der Dimmschritte und das Intervall für das zyklische Dimmen auf die Dimmzeit des Aktors abgestimmt sind.

### 6.8.8 Intervall für zyklisches Dimmen

- Standardwert:           • 0,5 Sekunden
- Wahlmöglichkeiten:   • 0,5–7,0 Sekunden

Mit diesem Parameter wird die Länge eines Intervalls für das zyklische Senden konfiguriert. Wenn beispielsweise „Änderung um  $\frac{1}{4}$ “ und „Intervall für zyklisches Dimmen 0,5 Sekunden“ konfiguriert ist, wird mit einem langen Tastendruck des entsprechenden lokalen Eingangs alle 0,5 Sekunden  $\frac{1}{4}$  heller oder dunkler gedimmt.

## 6.9 Menüindexkarte „Allgemein: Binäreingänge“

1.1.1 animeo KNX 4 DC Motor Controller WM > Allgemein: Binäreingänge 1-4		
Allgemein	Anlaufverzögerung	0 Sekunden
Motor 1-4	Telegrammratenbegrenzung	<input type="radio"/> Nein <input checked="" type="radio"/> Ja
Funktionen Motor 1-4	Begrenzung	127 Telegramme pro 17 Sek.
Binäreingang 1, A/B		
Binäreingang 2, C/D		
Binäreingang 3, E/F		
Binäreingang 4, G/H		
<a href="#">Allgemein: Binäreingänge 1-4</a>		
<a href="#">Elektronische Motoren</a>		

Die hier konfigurierten Parameter beziehen sich auf die Tastereingänge 1–4.

### 6.9.1 Anlaufverzögerung

- Standardwert:
  - 0 Sekunden  
 Wahlmöglichkeiten:
  - 0 Sekunden
  - 0–21 Sekunden

Dieser Parameter legt die benötigte Zeit nach Busspannungswiederkehr fest, bis das erste Telegramm übermittelt werden kann.

### 6.9.2 Telegrammratenbegrenzung

- Standardwert:
  - Nein  
 Wahlmöglichkeiten:
  - Ja
  - Nein

Dieser Parameter öffnet den Parameter, in dem die Telegrammratenbegrenzung eingestellt wird. Darüber hinaus kann die Anzahl der Telegramme, die zyklisch pro Zeiteinheit übertragen werden, begrenzt werden.

### 6.9.3 Begrenzung

- Standardwert:
  - 127 Telegramme pro 17 Sek.  
 Wahlmöglichkeiten:
  - 30 Telegramme pro 17 Sek.
  - 60 Telegramme pro 17 Sek.
  - 100 Telegramme pro 17 Sek.
  - 127 Telegramme pro 17 Sek.

Dieser Parameter legt die Zahl der Telegramme fest, die innerhalb von 17 Sekunden übertragen werden können.

## 6.10 Menüindexkarte „Elektronische Motoren“

1.1.1 animeo KNX 4 DC Motor Controller WM > Elektronische Motoren		
Allgemein	Anlaufverzögerung Motor 1 Basis 0,01s (0-100)	6
Motor 1-4	Anlaufverzögerung Motor 2 Basis 0,01s (0-100)	0
Funktionen Motor 1-4	Anlaufverzögerung Motor 3 Basis 0,01s (0-100)	0
Binäreingang 1, A/B	Anlaufverzögerung Motor 4 Basis 0,01s (0-100)	0
Binäreingang 2, C/D		
Binäreingang 3, E/F		
Binäreingang 4, G/H		
Allgemein: Binäreingänge 1-4		
<a href="#">Elektronische Motoren</a>		
Bussicherheit		

Auf dieser Menüindexkarte kann eine Anlaufverzögerung für die einzelnen Motorausgänge konfiguriert werden.

### 6.10.1 Anlaufverzögerung Motor 1...4

- Standardwert:       • 0 Sekunden
- Wahlmöglichkeiten: • 0 Sekunden
- 0–100 Sekunden

Wenn elektronische Motoren mit diesem Motor Controller angesteuert werden, muss die Anlaufverzögerung der elektronischen Motoren in der Konfiguration der Motorsteuerung konfiguriert sein.

## 6.11 Menüindexkarte „Bussicherheit“

1.1.1 animeo KNX 4 DC Motor Controller WM > Bussicherheit		
Allgemein	Motor 1	
Motor 1-4	Reaktion bei Spannungsausfall	Ignorieren
Funktionen Motor 1-4	Reaktion bei Spannungswiederkehr	Ignorieren
Binäreingang 1, A/B	Motor 2	
Binäreingang 2, C/D	Reaktion bei Spannungsausfall	Ignorieren
Binäreingang 3, E/F	Reaktion bei Spannungswiederkehr	Ignorieren
Binäreingang 4, G/H	Motor 3	
Allgemein: Binäreingänge 1-4	Reaktion bei Spannungsausfall	Ignorieren
Elektronische Motoren	Reaktion bei Spannungswiederkehr	Ignorieren
<b>Bussicherheit</b>	Motor 4	
Rückmeldung Motor Positionen	Reaktion bei Spannungsausfall	Ignorieren
Allgemein: Funk Binäreingänge	Reaktion bei Spannungswiederkehr (24V) (für alle Motoren)	Ignorieren
Funk Binäreingang 1	Automatische Kaskadierung reduz. Leistungsspitzen durch Motoren	<input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja

Auf dieser Menüindexkarte kann die Reaktion der einzelnen Motorausgänge bei Ausfall und Wiederkehr der Busspannung konfiguriert werden.

### 6.11.1 Motor 1...4

#### 6.11.1.1 Reaktion bei Spannungsausfall

- Standardwert:
  - Ignorieren
- Wahlmöglichkeiten:
  - Obere Endposition
  - Untere Endposition
  - Ignorieren
  - Zwischenposition 1 (IP 1)
  - Zwischenposition 2 (IP 2)
  - Fenster schließen
  - Fenster öffnen

Dieser Parameter legt die Position fest, in die bei einem Ausfall der Busspannung gefahren wird.

#### 6.11.1.2 Reaktion bei Spannungswiederkehr

- Standardwert:
  - Ignorieren
- Wahlmöglichkeiten:
  - Obere Endposition
  - Untere Endposition
  - Ignorieren
  - Zwischenposition 1 (IP 1)
  - Zwischenposition 2 (IP 2)
  - Fenster schließen
  - Fenster öffnen

Dieser Parameter legt die Position fest, in die bei einer Wiederkehr der Busspannung gefahren wird.

### 6.11.2 Reaktion bei Spannungswiederkehr (24 V) (für alle Motoren)

- Standardwert: • Ignorieren
- Wahlmöglichkeiten: • Obere Endposition  
 • Untere Endposition  
 • Ignorieren  
 • Fenster schließen  
 • Fenster öffnen

Dieser Parameter legt die Position fest, in die bei einer Wiederkehr der Spannung (24 V) gefahren wird.

### 6.11.3 Automatische Kaskadierung

- Standardwert: • Nein
- Wahlmöglichkeiten: • Nein  
 • Ja

Wenn dieser Parameter auf „Ja“ eingestellt wird, bewegen sich die Motorausgänge mit jeweils 1 Sekunde Verzögerung in die entsprechende Position. Diese Verzögerungszeit wird beim Starten der Positionen berücksichtigt, die basierend auf den Einstellungen „Reaktion bei Busspannungswiederkehr“ und „Reaktion bei Spannungswiederkehr (24 V)“ generiert werden.

△ Vorteil: Bei größeren Anlagen lassen sich so Leistungsspitzen reduzieren.

## 6.12 Menüindexkarte „Rückmeldung Motor Positionen“

1.1.1 animeo KNX 4 DC Motor Controller WM > Rückmeldung Motor Positionen		
Allgemein	Rückmeldung Status Obere/Untere Endposition	<input type="radio"/> Nein <input checked="" type="radio"/> Ja
Motor 1-4	Rückmeldungsart für Endpositionen	<input checked="" type="radio"/> Gemeinsam, wenn alle Oben/Unten sind <input type="radio"/> Einzel
Funktionen Motor 1-4		
Binäreingang 1, A/B	Motor 1 Rückmeldung	Position Auf/Ab
Binäreingang 2, C/D	Motor 2 Rückmeldung	Position Lamelle
Binäreingang 3, E/F	Motor 3 Rückmeldung	Position Auf/Ab und Lamelle
Binäreingang 4, G/H	Motor 4 Rückmeldung	Keine
Allgemein: Binäreingänge 1-4	Motor 1-4 Art der Rückmeldung	Zyklisch
Elektronische Motoren	Alle	5 s
Bussicherheit		
<a href="#">Rückmeldung Motor Positio...</a>		
Allgemein: Funk Binäreingänge		

Auf dieser Menüindexkarte können Parameter gewählt werden, um dem Bus den Positionsstatus der einzelnen Jalousien mitzuteilen. Zusätzlich basieren die generierten Statuspositionen auf den konfigurierten Fahr- und Wendezeiten der Menüindexkarten Motor 1...4 bzw. Motor 1–4.

### 6.12.1 Rückmeldung Status Obere/Untere Endposition

- Standardwert:
  - Nein  
 Wahlmöglichkeiten:
  - Nein
  - Ja

Diese Option öffnet den Parameter „Rückmeldungsart für Endpositionen“.

### 6.12.2 Rückmeldungsart für Endpositionen

- Standardwert:
  - Gemeinsam, wenn alle Oben/Unten sind  
 Wahlmöglichkeiten:
  - Gemeinsam, wenn alle Oben/Unten sind
  - Einzel

- **Gemeinsam, wenn alle Oben/Unten sind**

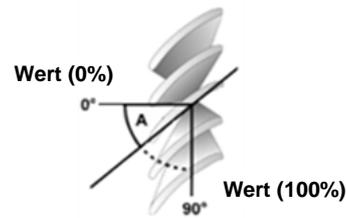
Wenn dieser Parameter gewählt wird, wird dem Bus die entsprechende obere oder untere Endposition nur mitgeteilt, wenn alle vier Jalousien die obere (Objekt 85) oder die untere (Objekt 95) Endposition erreicht haben.

- **Einzel**

Wenn dieser Parameter gewählt wird, wird dem Bus die entsprechende obere oder untere Endposition einzeln mitgeteilt. Hier werden die Objekte für die einzelnen Fälle (81–84) und (91–94) verfügbar gemacht.

### 6.12.3 Motor 1...4 Rückmeldung

- Standardwert: • Keine
- Wahlmöglichkeiten: • Position Auf/Ab  
• Position Lamelle  
• Position Auf/Ab und Lamelle  
• Keine



#### • Position Auf/Ab

Mit diesem Parameter wird die Position Auf/Ab für den entsprechenden Motor in Abhängigkeit vom Parameter „Art der Rückmeldung“ „0“ = obere/„255“ = untere Endposition an den Bus gesendet.

#### • Position Lamelle

Mit diesem Parameter wird die Position der Lamellen für den entsprechenden Motor in Abhängigkeit vom Parameter „Art der Rückmeldung“ an den Bus gesendet. „0/255“ = Lamellen offen/„255/0“ = Lamellen geschlossen. Der Wert für die Lamellenposition, der über das entsprechende Objekt übermittelt wird, ist von den Parametereinstellungen auf der Menüindexkarte „Allgemein“ abhängig.  
Lamellenwendung geschlossen/gewendet NUR BEI JALOUSIE.

#### • Position Auf/Ab und Lamelle

Mit diesem Parameter wird die Position Auf/Ab und die Position der Lamellen für den entsprechenden Motor in Abhängigkeit vom Parameter „Art der Rückmeldung“ an den Bus gesendet. „0“ = obere/„255“ = untere Endposition, „0/255“ = Lamellen offen/„255/0“ = Lamellen geschlossen. Der Wert für die Lamellenposition, der über das entsprechende Objekt übermittelt wird, ist von den Parametereinstellungen auf der Menüindexkarte „Allgemein“ abhängig.  
Lamellenwendung geschlossen/gewendet NUR BEI JALOUSIE.

#### • Keine

Positionen werden nicht an den Bus mitgeteilt.

### 6.12.4 Motor 1...4 Art der Rückmeldung

- Standardwert: • Anfordern
- Wahlmöglichkeiten: • Anfordern  
• Bei Positionswechsel  
• Zyklisch

#### • Anfordern

Die aktuelle Position der Jalousie muss über Objekt 50 angefordert werden.

#### • Bei Positionswechsel

Die aktuelle Position der entsprechenden Jalousie wird dem Bus nach jeder Positionsänderung mitgeteilt. Die Position wird dem Bus mitgeteilt, wenn die Zielposition erreicht ist.

#### • Zyklisch

Dieser Parameter öffnet einen weiteren Parameter („Alle“), in dem die Zeit für den zyklischen Versand konfiguriert wird.

### 6.12.5 Alle

- Standardwert: • 5 Sekunden
- Wahlmöglichkeiten: • 5 Sekunden  
• 10 Sekunden  
• 20 Sekunden  
• 30 Sekunden  
• 60 Sekunden

△ Mit diesem Parameter wird festgelegt, in welchen Zeitabständen die aktuelle Position der entsprechenden Jalousien mitgeteilt wird. Die aktuelle Position der entsprechenden Jalousie wird dem Bus mitgeteilt.

## 6.13 Menüindexkarte „Allgemein: Funk Binäreingänge“

**1.1.1 animeo KNX 4 DC Motor Controller WM > Allgemein: Funk Binäreingänge**

Allgemein	Funk Binäreingang 1	<input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja
Motor 1-4	Funk Binäreingang 2	<input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja
Funktionen Motor 1-4	Funk Binäreingang 3	<input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja
Elektronische Motoren	Funk Binäreingang 4	<input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja
Bussicherheit	Funk Binäreingang 5	<input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja
Rückmeldung Motor Positionen		

[Allgemein: Funk Binäreingänge](#)

### 6.13.1 Funk Binäreingang 1...5

- Standardwert:
  - Nein
- Wahlmöglichkeiten:
  - Nein
  - Ja

Mit dem Parameter „Ja“ werden fünf weitere Menüindexkarten „Funk Binäreingang 1...5“ sichtbar. Gleichzeitig erscheinen die erforderlichen Objekte.

## 6.14 Allgemeine Informationen über Funkeingänge

Für die einzelnen Funkeingänge stehen fünf Basisfunktionen zur Auswahl:

- Standardwert:
  - Jalousie Auf/Ab
- Wahlmöglichkeiten:
  - Jalousie Auf/Ab
  - Schalten
  - 8-Bit-Wert (steigende Flanke)
  - Dimmen
  - Jalousie langsam wenden

Im Folgenden werden die einzelnen Funktionen und Parameter erläutert, die je nach Auswahl konfiguriert werden können. Hierfür wurde für jeden Funkeingang eine andere Basisfunktion gewählt. Die Funktionen werden am Beispiel von Funkeingang 1 (Kanal A) beschrieben und gelten entsprechend für die Eingänge 2–5 (Kanäle B, C, D und E).

## 6.15 Menüindexkarte „Funk Binäreingänge – Jalousie Auf/Ab“

1.1.1 animeo KNX 4 DC Motor Controller WM > Funk Binäreingang 1		
Allgemein	Basis Funktion	Jalousie, Auf/Ab
Motor 1-4	Langer Tastendruck nach	0,5 Sekunden
Funktionen Motor 1-4	Funktion der my Taste	1-Bit Wert
Elektronische Motoren	Funktion der my Taste 1-Bit Wert	Ein
Bussicherheit		
Rückmeldung Motor Positionen		
Allgemein: Funk Binäreingänge		
<b>Funk Binäreingang 1</b>		
Funk Binäreingang 2		
Funk Binäreingang 3		
Funk Binäreingang 4		
Funk Binäreingang 5		

### 6.15.1 Basis Funktion

Gewählte Möglichkeit: • Jalousie Auf/Ab

### 6.15.2 Langer Tastendruck nach

Standardwert: • 0,5 Sekunden

Wahlmöglichkeiten: • 0,3...5,0 Sekunden

Mit diesem Parameter wird die Reaktionszeit des entsprechenden Funksenders konfiguriert, die zwischen dem Versand eines Telegramms nach kurzem Druck (Schritt/Stopp) und nach langem Druck (Auf/Ab) unterscheidet. Wenn diese Zeit beispielsweise auf 0,5 Sekunden eingestellt wird, wird ein Telegramm für langen Tastendruck erst versendet, wenn der Taster länger als 0,5 Sekunden gedrückt wird. Bei einem Tastendruck unter 0,5 Sekunden wird ein Telegramm für kurzen Tastendruck generiert.

### 6.15.3 Funktion der my-Taste

Standardwert: • Keine Funktion

Wahlmöglichkeiten: • 1-Bit-Wert  
• 8-Bit-Wert  
• Keine Funktion

### 6.15.3.1 1-Bit-Wert

- Standardwert: • Ein
- Wahlmöglichkeiten: • Ein  
• Aus  
• Um  
• Keine Funktion

- **Ein**

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird der Objektwert „Ein“ generiert. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

- **Aus**

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird der Objektwert „Aus“ generiert. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

- **Um**

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wechselt der Objektwert zwischen „Ein“ und „Aus“. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

- **Keine Funktion**

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird kein Objekt generiert.  
 ▲ Siehe Kapitel 1 Definitionen für Ein („1“), Aus („0“) und Um („1/0“).

### 6.15.3.2 8-Bit-Wert

- Standardwert: • 0
- Wahlmöglichkeiten: • 0  
• 0–255

Dieser Parameter (**0–255**) bestimmt die Ausgabe, die bei Drücken der „my“-Taste des Funksenders erzeugt wird.

### 6.15.3.3 Keine Funktion

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird kein Objekt generiert.

## 6.16 Menüindexkarte „Funk Binäreingänge – Schalten“

1.1.1 animeo KNX 4 DC Motor Controller WM > Funk Binäreingang 1		
Allgemein	Basis Funktion	Schalten
Motor 1-4	Funktion der Auf Taste	Ein
Funktionen Motor 1-4	Funktion der Ab Taste	Aus
Elektronische Motoren	Funktion der my Taste	1-Bit Wert
Bussicherheit	Funktion der my Taste 1-Bit Wert	Ein
Rückmeldung Motor Positionen		
Allgemein: Funk Binäreingänge		
<b>Funk Binäreingang 1</b>		
Funk Binäreingang 2		

### 6.16.1 Basis Funktion

Gewählte Möglichkeit: • Schalten

### 6.16.2 Funktion der Auf Taste

Standardwert: • Ein  
 Wahlmöglichkeiten: • Ein  
 • Aus  
 • Um  
 • Keine Funktion

#### • Ein

Wenn die „Auf“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird der Objektwert „Ein“ generiert. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

#### • Aus

Wenn die „Auf“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird der Objektwert „Aus“ generiert. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

#### • Um

Wenn die „Auf“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wechselt der Objektwert zwischen „Ein“ und „Aus“. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

#### • Keine Funktion

Wenn die „Auf“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird kein Objekt generiert.  
 △ Siehe Kapitel 1 Definitionen für Ein („1“), Aus („0“) und Um („1/0“).

### 6.16.3 Funktion der Ab Taste

Standardwert: • Aus  
 Wahlmöglichkeiten: • Ein  
 • Aus  
 • Um  
 • Keine Funktion

#### • Ein

Wenn die „Ab“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird der Objektwert „Ein“ generiert. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

- **Aus**

Wenn die „Ab“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird der Objektwert „Aus“ generiert. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

- **Um**

Wenn die „Ab“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wechselt der Objektwert zwischen „Ein“ und „Aus“. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

- **Keine Funktion**

Wenn die „Ab“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird kein Objekt generiert.

△ Siehe Kapitel 1 Definitionen für Ein („1“), Aus („0“) und Um („1/0“).

### 6.16.4 Funktion der my-Taste

- Standardwert:           • Keine Funktion  
 Wahlmöglichkeiten:   • 1-Bit-Wert  
                               • 8-Bit-Wert  
                               • Keine Funktion

#### 6.16.4.1 1-Bit-Wert

- Standardwert:           • Ein  
 Wahlmöglichkeiten:   • Ein  
                               • Aus  
                               • Um  
                               • Keine Funktion

- **Ein**

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird der Objektwert „Ein“ generiert. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

- **Aus**

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird der Objektwert „Aus“ generiert. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

- **Um**

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wechselt der Objektwert zwischen „Ein“ und „Aus“. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

- **Keine Funktion**

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird kein Objekt generiert.

△ Siehe Kapitel 1 Definitionen für Ein („1“), Aus („0“) und Um („1/0“).

#### 6.16.4.2 8-Bit-Wert

- Standardwert:           • 0  
 Wahlmöglichkeiten:   • 0–255

Dieser Parameter (**0–255**) bestimmt die Ausgabe, die bei Drücken der „my“-Taste des Funksenders erzeugt wird.

#### 6.16.4.3 Keine Funktion

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird kein Objekt generiert.

## 6.17 Menüindexkarte „Funk Binäreingänge – 8-Bit-Wert“

1.1.1 animeo KNX 4 DC Motor Controller WM > Funk Binäreingang 1		
Allgemein	Basis Funktion	8-Bit Wert
Motor 1-4	Wert der Auf Taste	0
Funktionen Motor 1-4	Wert der Ab Taste	0
Elektronische Motoren	Funktion der my Taste	1-Bit Wert
Bussicherheit	Funktion der my Taste 1-Bit Wert	Ein
Rückmeldung Motor Positionen		
Allgemein: Funk Binäreingänge		
<b>Funk Binäreingang 1</b>		
Funk Binäreingang 2		

### 6.17.1 Basis Funktion

Gewählte Möglichkeit: • 8-Bit-Wert (steigende Flanke)

### 6.17.2 Wert der Auf Taste

Standardwert: • 0  
 Wahlmöglichkeiten: • 0–255

Dieser Parameter (**0–255**) bestimmt die Ausgabe, die bei Drücken der „my“-Taste des Funksenders erzeugt wird.

### 6.17.3 Wert der Ab Taste

Standardwert: • 0  
 Wahlmöglichkeiten: • 0–255

Dieser Parameter bestimmt die Ausgabe, die bei Drücken der „Ab“-Taste des Funksenders erzeugt wird.

### 6.17.4 Funktion der my-Taste

Standardwert: • Keine Funktion  
 Wahlmöglichkeiten: • 1-Bit-Wert  
 • 8-Bit-Wert  
 • Keine Funktion

#### 6.17.4.1 1-Bit-Wert

Standardwert: • Ein  
 Wahlmöglichkeiten: • Ein  
 • Aus  
 • Um  
 • Keine Funktion

##### • Ein

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird der Objektwert „Ein“ generiert. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

##### • Aus

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird der Objektwert „Aus“ generiert. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

- **Um**

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wechselt der Objektwert zwischen „Ein“ und „Aus“. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

- **Keine Funktion**

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird kein Objekt generiert.  
 △ Siehe Kapitel 1 Definitionen für Ein („1“), Aus („0“) und Um („1/0“).

#### 6.17.4.2 8-Bit-Wert

Standardwert: • 0  
 Wahlmöglichkeiten: • 0–255

Dieser Parameter (**0–255**) bestimmt die Ausgabe, die bei Drücken der „my“-Taste des Funksenders erzeugt wird.

#### 6.17.4.3 Keine Funktion

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird kein Objekt generiert.

## 6.18 Menüindexkarte „Funk Binäreingänge – Dimmen“

1.1.1 animeo KNX 4 DC Motor Controller WM > Funk Binäreingang 1		
Allgemein	Basis Funktion	Dimmen
Motor 1-4	Langer Tastendruck nach	0,5 Sekunden
Funktionen Motor 1-4	Heller/Dunkler dimmen	Änderung um 1/8
Elektronische Motoren	Funktion der my Taste	1-Bit Wert
Bussicherheit	Funktion der my Taste 1-Bit Wert	Ein
Rückmeldung Motor Positionen		
Allgemein: Funk Binäreingänge		
<b>Funk Binäreingang 1</b>		
Funk Binäreingang 2		

### 6.18.1 Basis Funktion

Gewählte Möglichkeit: • Dimmen

### 6.18.2 Langer Tastendruck nach

Standardwert: • 0,5 Sekunden  
 Wahlmöglichkeiten: • 0,3...5,0 Sekunden

Mit diesem Parameter wird die Reaktionszeit des entsprechenden Funksendertasters konfiguriert (Auf/Ab), der zwischen dem Versand eines Telegramms nach kurzem Druck (Ein/Aus) und nach langem Druck (heller/dunkler dimmen) unterscheidet. Wenn diese Zeit beispielsweise auf 0,5 Sekunden eingestellt wird, wird ein Telegramm nach langem Druck des Tasters versendet, wenn dieser länger als 0,5 Sekunden gedrückt wird. Bei einem Tastendruck unter 0,5 Sekunden wird ein Telegramm für kurzen Tastendruck generiert.

### 6.18.3 Heller/Dunkler dimmen

- Standardwert: • Änderung um  $\frac{1}{8}$   
 Wahlmöglichkeiten: • Änderung um 100 % ...  $\frac{1}{64}$

Dieser Parameter legt die Länge des Dimmschritts fest, die als Telegramm mit einem langen Druck des entsprechenden Tasters gesendet wird.

### 6.18.4 Funktion der my-Taste

- Standardwert: • Keine Funktion  
 Wahlmöglichkeiten: • 1-Bit-Wert  
 • 8-Bit-Wert  
 • Keine Funktion

#### 6.18.4.1 1-Bit-Wert

- Standardwert: • Ein  
 Wahlmöglichkeiten: • Ein  
 • Aus  
 • Um  
 • Keine Funktion

- **Ein**

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird der Objektwert „Ein“ generiert. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

- **Aus**

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird der Objektwert „Aus“ generiert. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

- **Um**

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wechselt der Objektwert zwischen „Ein“ und „Aus“. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

- **Keine Funktion**

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird kein Objekt generiert.  
 △ Siehe Kapitel 1 Definitionen für Ein („1“), Aus („0“) und Um („1/0“).

#### 6.18.4.2 8-Bit-Wert

- Standardwert: • 0  
 Wahlmöglichkeiten: • 0–255

Dieser Parameter (**0–255**) bestimmt die Ausgabe, die bei Drücken der „my“-Taste des Funksenders erzeugt wird.

#### 6.18.4.3 Keine Funktion

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird kein Objekt generiert.

## 6.19 Menüindexkarte „Funk Binäreingänge – Jalousie langsam wenden“

1.1.1 animeo KNX 4 DC Motor Controller WM > Funk Binäreingang 1		
Allgemein	Basis Funktion	Jalousie langsam wenden
Motor 1-4	Langer Tastendruck nach	0,5 Sekunden
Funktionen Motor 1-4	Jalousie langsam wenden Auf/Zu	Änderung um 1/8
Elektronische Motoren	Funktion der my Taste	1-Bit Wert
Bussicherheit	Funktion der my Taste 1-Bit Wert	Ein
Rückmeldung Motor Positionen		
Allgemein: Funk Binäreingänge		
<b>Funk Binäreingang 1</b>		
Funk Binäreingang 2		

### 6.19.1 Basis Funktion

Gewählte Möglichkeit: • Jalousie langsam wenden

### 6.19.2 Langer Tastendruck nach

Standardwert: • 0,5 Sekunden

Wahlmöglichkeiten: • 0,3...5,0 Sekunden

Mit diesem Parameter wird die Reaktionszeit des entsprechenden Funksendertasters konfiguriert (Auf/Ab), der zwischen dem Versand eines Telegramms nach kurzem Druck (Auf/Ab) und nach langem Druck (Auf/Zu) unterscheidet. Wenn diese Zeit beispielsweise auf 0,5 Sekunden eingestellt wird, wird ein Telegramm nach langem Druck des Tasters versendet, wenn dieser länger als 0,5 Sekunden gedrückt wird. Bei einem Tastendruck unter 0,5 Sekunden wird ein Telegramm für kurzen Tastendruck generiert.

### 6.19.3 Jalousie langsam wenden Auf/Zu

Standardwert: • Änderung um 1/8

Wahlmöglichkeiten: • Änderung um 100 % ... 1/64

Dieser Parameter legt die Wendung der Jalousie fest, die als Telegramm mit einem langen Druck des entsprechenden Tasters gesendet wird.

### 6.19.4 Funktion der my-Taste

Standardwert: • Keine Funktion

Wahlmöglichkeiten: • 1-Bit-Wert  
• 8-Bit-Wert  
• Keine Funktion

#### 6.19.4.1 1-Bit-Wert

- Standardwert: • Ein  
 Wahlmöglichkeiten: • Ein  
 • Aus  
 • Um  
 • Keine Funktion

- **Ein**

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird der Objektwert „Ein“ generiert. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

- **Aus**

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird der Objektwert „Aus“ generiert. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

- **Um**

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wechselt der Objektwert zwischen „Ein“ und „Aus“. Die Dauer der Aktivität wird nicht berücksichtigt.

- **Keine Funktion**

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird kein Objekt generiert.  
 ▲ Siehe Kapitel 1 Definitionen für Ein („1“), Aus („0“) und Um („1/0“).

#### 6.19.4.2 8-Bit-Wert

- Standardwert: • 0  
 Wahlmöglichkeiten: • 0–255

Dieser Parameter (**0–255**) bestimmt die Ausgabe, die bei Drücken der „my“-Taste des Funksenders erzeugt wird.

#### 6.19.4.3 Keine Funktion

Wenn die „my“-Taste des Funksenders gedrückt wird, wird kein Objekt generiert.

## 7 Technische Daten

KNX 4 DC Motor Controller WM	Ref. 1870452
Spannungsversorgung	24 V DC (min. 21.5 V DC - max. 28 V DC)
Netzteil	Geregeltes und kurzschlussgetestetes Netzteil, zertifiziert und geeignet für die angeschlossenen Motoren
Stand-by-Strom (IEC 62301)	25 mA @ 24 V DC
Stand-by Leistung (IEC 62301)	600 mW @ 24 V DC
KNX Busnetzspannung	KNX-voltage 21 ... 30 V DC, SELV
KNX Nennstromaufnahme	Gemäß KNX-Richtlinien, 10 mA
Max. Stromaufnahme (Antrieb)	4 x 2.5 A @ 24 V DC
Spannung des Gruppeneingangs	SELV, 16 V DC =
Spannung der lokalen Tastereingänge	SELV, 16 V DC =
Anschlussklemmen	Federklemmen
Relais Mikrosplatt	μ
KNX-Anschlussklemmen	KNX Busklemme (schwarz/rot)
Laufzeit Antrieb (Schaltzeit Relais)	Max. 5 Minuten
Betriebstemperatur	- 5° C bis + 45° C
Relative Luftfeuchtigkeit	Max. 85 %
Gehäusematerial	PC-ABS
Abmessungen (H x B x T)	180 x 255 x 61 mm
Gewicht	710 g
Schutzgrad	IP 20
Schutzklasse	ⓘ
Verschmutzungsgrad	2
Konformität	<a href="http://www.somfy.com/ce">www.somfy.com/ce</a>

**Somfy Activites SA**

50 Avenue du Nouveau Monde

74300 Cluses

Frankreich

[www.somfy.com/projects](http://www.somfy.com/projects)