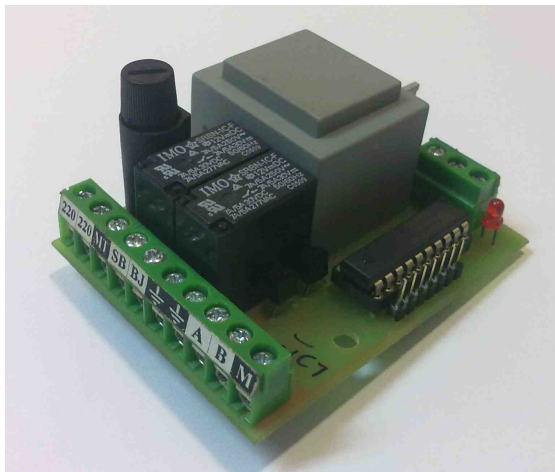




DOMÓTICA

CONTROL DE UNA PERSIANA

DESCRIPCIÓN GENERAL



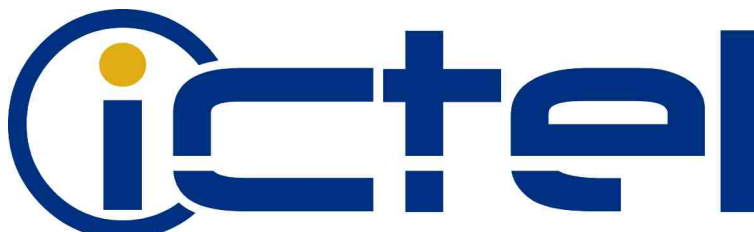
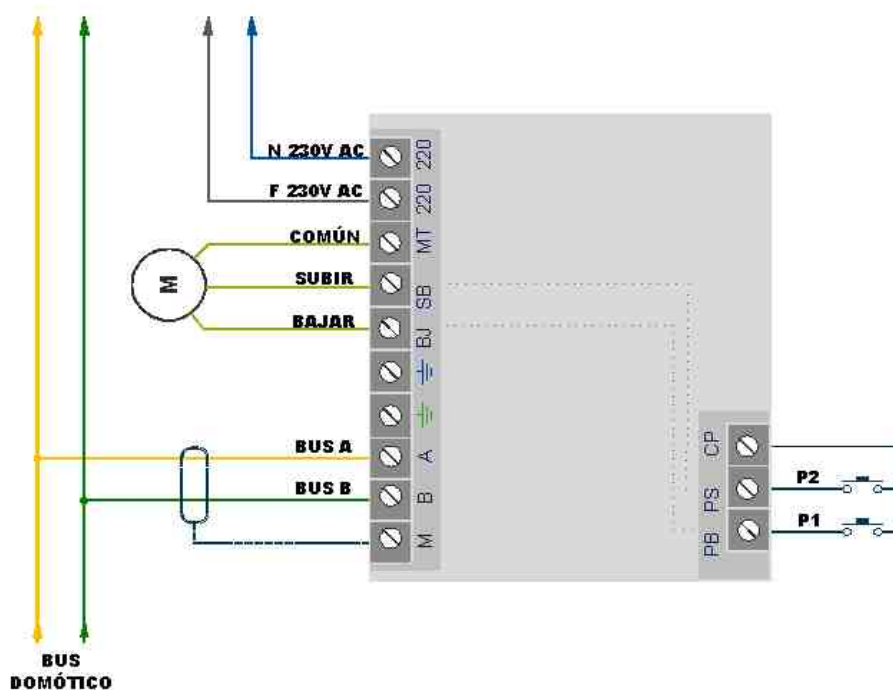
Autómata diseñado para el control del motor de una persiana

Admite diferentes configuraciones. Autónomo, en bus, pulsador doble, pulsador simple, etc.

Sus reducidas dimensiones, 55x40x70 mm y su alimentación a 230VAC permiten su instalación en la caja de persiana o en una caja de registro de 10x10 cm.

Compatible con cualquier gama de mecanismos de cualquier fabricante.

ESQUEMA DE CONEXIONES





CARACTERÍSTICAS

Físicas	
Dimensiones:	55mm x 40mm x 70mm (ancho x alto x profundo)
Temperatura de trabajo:	0°C - 50°C
Humedad relativa:	90% sin condensación
Montaje:	Para caja empotrada o de superficie
Eléctricas	
Alimentación:	230VAC
Consumo máximo:	15 mA
Entradas:	2 entradas para pulsador
Salidas:	2 salidas de 230VAC máx 5A por salida
Comunicaciones	
Bus:	RS485 entre módulos y con maestro. Cable tipo RC4Z1K2X1
Conexión del sistema a PC:	RS232 a través del maestro

PROGRAMACIÓN

Configuración desde la consola de programación	
- Modo -.	Byte de modo. Cada bit tiene un significado, el bit 0 es el de la derecha. • Bit 0: 1=un pulso sube, un pulso para, un pulso baja, 0=un pulsador para cada sentido • Bit 2: sin función • Bit 3: 1=activa modo maestro subir. Al accionar el pulsador de subir, suben todas las de su grupo, 0=desactiva modo maestro subir • Bit 4: 1=activa modo maestro bajar, 0=desactiva modo maestro bajar • Bit 5: velocidad comunicación entre módulos a 0 57600 baudios, a 1 38400 baudios. Valor por defecto: 1 • Bit 6: sin función • Bit 7: protocolo comunicación, 0=LB, 1=ASCII. Valor por defecto: 0
n_rEMt.	Número de remoto en decimal. Siempre en el rango 0-29.
MEM – PL.	Sin función
gruP_1	Sin función
gruP_2	Sin función
t_Subi	Tiempo de subida de la persiana en segundos. Valor máximo: 255 seg.
t_bAJA	Tiempo de bajada de la persiana en segundos. Valor máximo: 255 seg.
rt_inU	Sin función
N_MAES	Número de maestro de persianas en decimal del que obedece órdenes
CALibr.	Calibración. Configura la comunicación con el resto de remotos.



Comandos ASCII

@C7DTNN11KR Parar la persiana

- **NN**=número de remoto en hexadecimal

@C7DTNN31KR Subir la persiana

- **NN**=número de remoto en hexadecimal

@C7DTNN41KR Bajar la persiana

- **NN**=número de remoto en hexadecimal

@C7DTNN91KR Lee las entradas y salidas

- **NN**=número de remoto en hexadecimal

Respuesta: **@C791AA**

- **AA**=se interpreta bit a bit: bit 0=entrada pulsador subir, bit 1=entrada pulsador bajar, bit 4=salida motor subir, bit 5=salida motor bajar

@C7DTNN93PPDDKR Cambia un parámetro de configuración (los accesibles desde la consola) Primero hay que desproteger la memoria flash

- **NN**=número de remoto en hexadecimal
- **PP**=número de parámetro:
 - 00=Modo
 - 01=Nº de remoto
 - 05=Tiempo de subida
 - 06=Tiempo de bajada
 - 10=Número de maestro de persianas
- **DD**=valor

@C7DTNNA296KR Desprotege la memoria flash durante 3 minutos

- **NN**=número de remoto en hexadecimal