

	<h2 style="margin: 0;">Programa de aplicación</h2>	
--	--	--

- ▲ Fabricantes
- ▲ Hager Electro
- ▲ Persianas
- ▲ Persianas

Módulo de salida para persianas enrollables o toldos
Características eléctricas/mecánicas: consulte el manual del producto

	Referencia del producto	Designación del producto	Ref. del programa de aplicación	Producto por cable Producto por radio
	TXA624C	4 salidas persianas/toldos 6A 230V AC	STXA624C	
	TXA624D	4 salidas persianas/toldos 6A 24V DC	STXA624D Versión 1.x	
	TXA628C	8 salidas persianas/toldos 6A 230V AC	STXA628C Versión 1.x	
	TXM632C	12 salidas persianas/toldos 6A 230V AC	STXM632C Versión 1.x	

Índice

1. Generalidades.....	3
1.1 Acerca de este manual.....	3
1.2 Aspecto del programa ETS	3
1.2.1 Compatibilidad ETS	3
1.2.2 Programa de aplicación implicado	3
1.3 Aspecto del programa Easy tool.....	3
2. Presentación general.....	4
2.1 Instalación del producto.....	4
2.1.1 Esquema general.....	4
2.1.2 Conexión	5
2.1.3 Direccionamiento físico.....	6
2.1.4 Conexión	6
2.2 Función del producto	7
3. Programación mediante ETS.....	9
3.1 Parámetros.....	9
3.1.1 Parámetros fijos	9
3.1.2 Funciones de las salidas persianas/toldos.....	10
3.1.2.1 Selección de las funciones	12
3.1.2.2 Indicación estado.....	14
3.1.2.3 Alarma	16
3.1.2.4 Forzado.....	18
3.1.2.5 Automatisme.....	19
3.1.2.6 Escena.....	21
3.2 Objetos de comunicación	24
3.2.1 Control	28
3.2.2 Indicación estado.....	29
3.2.3 Forzado.....	31
3.2.4 Escena.....	32
3.2.5 Alarma	32
3.2.6 Posición en % automatismo	33
3.2.7 Posición lamas en % automatismo.....	33
3.2.8 Automatismo desactivación	34
4. Programación mediante Easy tool.....	35
4.1 Descubrimiento del producto.....	35
4.2 Funciones del producto	38
4.2.1 Parámetros de una vía	40
4.2.2 Subir/bajar	41
4.2.3 Posición de la persiana o del estor.....	43
4.2.4 Forzado.....	46
4.2.5 Alarma	48
4.2.6 Automatisme.....	51
4.2.7 Escena.....	55
5. Anexo.....	58
5.1 Especificaciones.....	58
5.2 Principales características.....	61
5.3 Índice de los objetos.....	61

1. Generalidades

1.1 Acerca de este manual

El objetivo de este manual es describir el funcionamiento y la configuración de los dispositivos KNX a través del programa ETS o del programa Easy tool.

Se compone de 4 partes:

- Una presentación general.
- Los parámetros y objetos KNX disponibles.
- Los parámetros Easy tool disponibles.
- Un anexo que recuerda las características técnicas.

1.2 Aspecto del programa ETS

1.2.1 Compatibilidad ETS

Los programas de aplicaciones se encuentran disponibles para ETS4 y ETS5. Se pueden descargar desde nuestro sitio de Internet bajo la referencia del producto.

Versión ETS	Extensión de los archivos compatibles
ETS4 (V4.1.8 o superior)	*.knxprod
ETS5	*.knxprod

1.2.2 Programa de aplicación implicado

Programa de aplicación	Referencia del producto
STXA624C	TXA624C
STXA624D	TXA624D
STXA628C	TXA628C
STXM632C	TXM632C

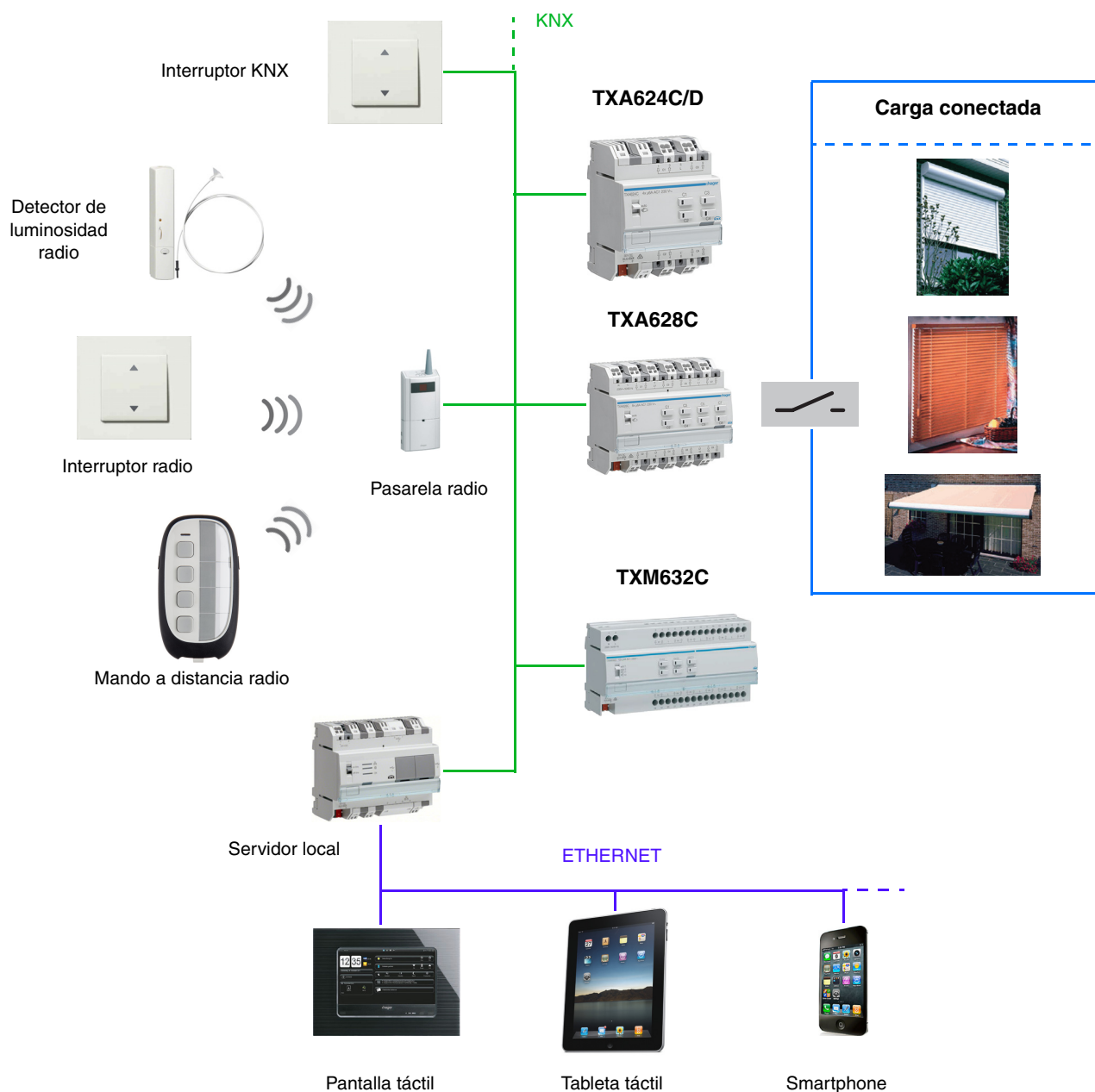
1.3 Aspecto del programa Easy tool

Este producto también puede configurarse con la herramienta de configuración TXA100. Se compone de un servidor de configuración TJA665. Es imperativo realizar una actualización de la versión del programa del servidor de configuración. (Consulte el manual del instalador TXA100).

2. Presentación general

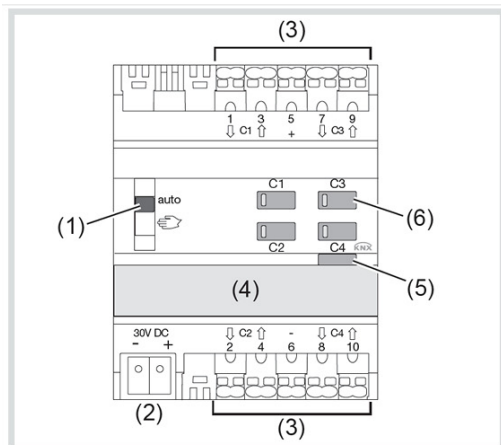
2.1 Instalación del producto

2.1.1 Esquema general



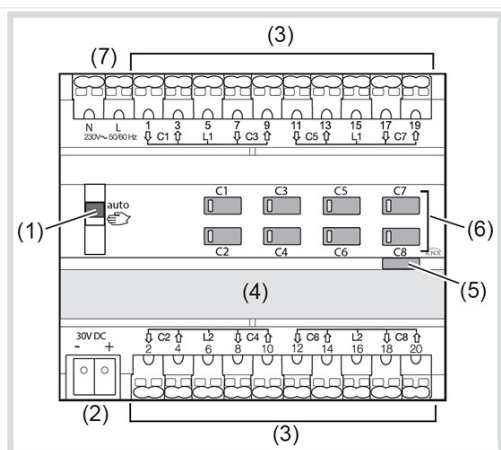
2.1.2 Conexión

- TXA624D



- (1) Interruptor deslizable **auto**/
- (2) Borne de conexión de bus KNX
- (3) Conexiones de cargas
- (4) Portaetiqueta con tapa
- (5) Tecla de programación iluminada
- (6) Tecla de mando para el modo de funcionamiento manual para cada salida con LED de estado

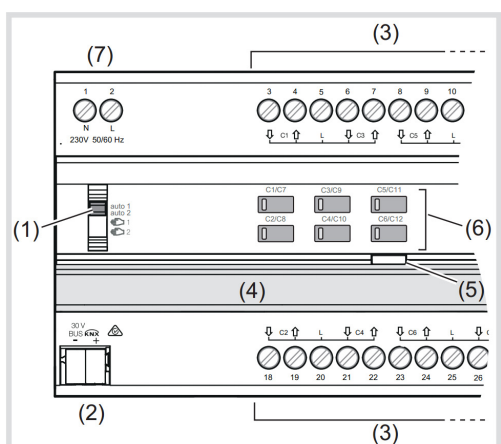
- TXA62xC



- (1) Interruptor deslizable **auto**/
- (2) Borne de conexión de bus KNX
- (3) Conexiones cargas
- (4) Portaetiqueta con tapa
- (5) Tecla de programación iluminada
- (6) Tecla de mando para el modo de funcionamiento manual para cada salida con LED de estado
- (7) Conexión del suministro de red (solo en la versión de 8 elementos)

I La estructura básica de la versión de 4 elementos es análoga a la de la versión de 8 elementos.

- TXM632C



- (1) Conmutador deslizable **auto1/auto2**//
- (2) Borne de conexión de bus KNX
- (3) Conexiones de cargas
- (4) Portaetiqueta con tapa
- (5) Tecla de programación iluminada
- (6) Tecla de mando para el modo de funcionamiento manual para cada salida con LED de estado
- (7) Conexión del suministro de red

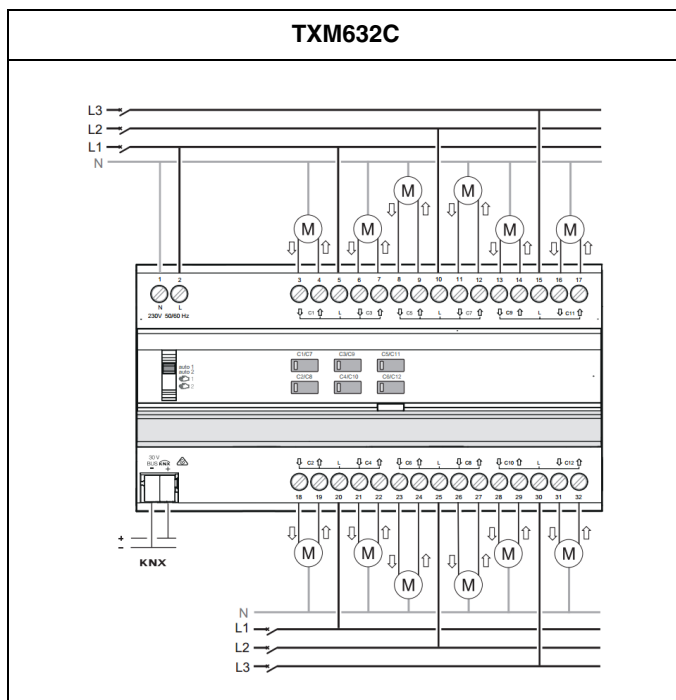
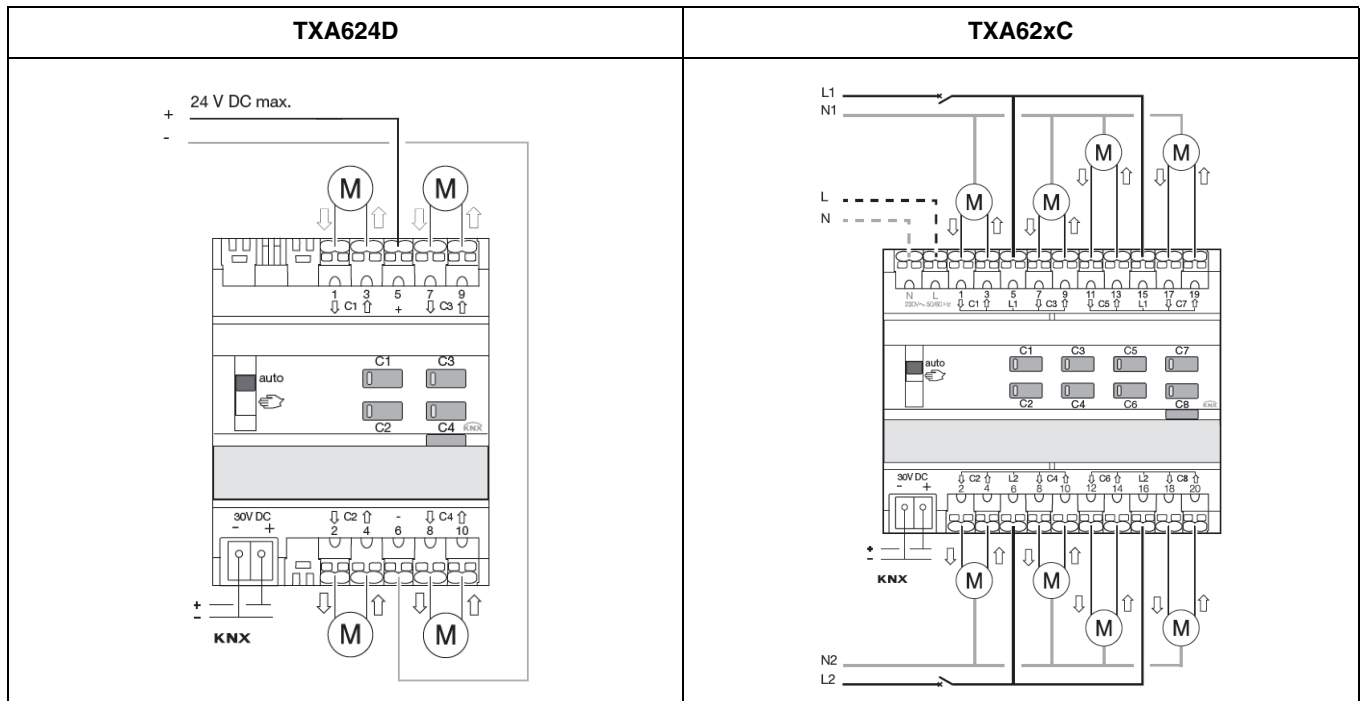
2.1.3 Direccionamiento físico

Para realizar el direccionamiento físico o comprobar la presencia del bus, pulse el botón-pulsador luminoso (5) situado encima del portaetiquetas a la derecha del producto.

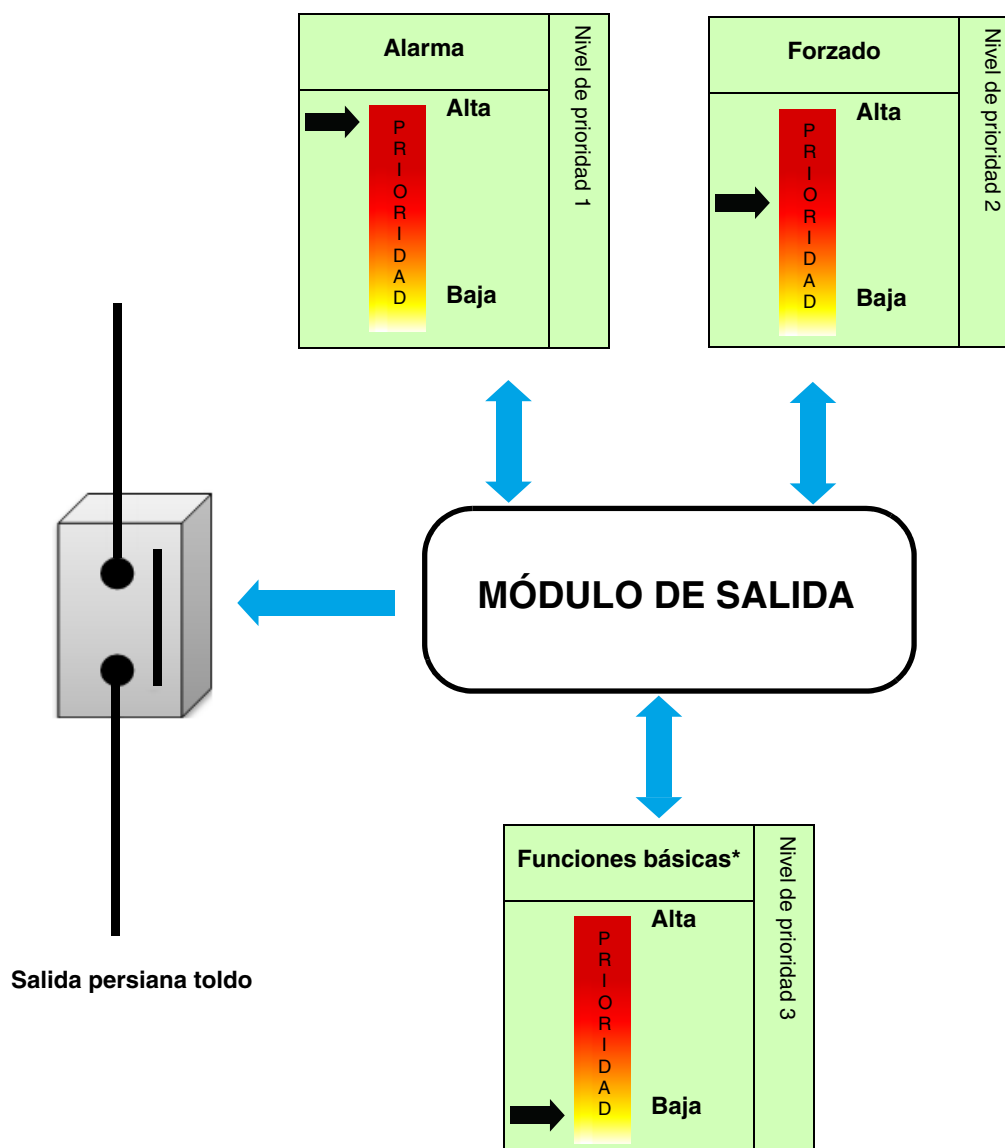
Indicador encendido = presencia del bus y producto en direccionamiento físico.

El producto permanece en direccionamiento físico hasta que la dirección física se transmite por ETS. Una segunda pulsación permite salir del modo de direccionamiento físico. El direccionamiento físico puede realizarse en modo Auto o en modo Manu.

2.1.4 Conexión



2.2 Función del producto



* Subir/bajar - Inclinación/stop - Posición en % - Posición lamas (0-100%) - - Escena: La última orden recibida tendrá la prioridad.

Los programas de aplicación permiten configurar individualmente las salidas de los productos.

Las funciones principales son las siguientes:

■ Subir/bajar

La función Subir/Bajar permite hacer subir o bajar una persiana enrollable, una persiana de lamas inclinables, un toldo, una persiana veneciana, etc. Esta función también permite abrir o cerrar las cortinas eléctricas. La orden puede proceder de los botones-pulsadores (pulsación larga), de los interruptores o de los automatismos.

■ Inclinación de las lamas/Stop

La función Inclinación de las lamas/Stop permite inclinar las lamas de una persiana o detener un movimiento en curso. Esta función permite modificar la ocultación o redirigir los rayos luminosos del exterior. La orden procede de los botones-pulsadores: Pulsación corta del botón pulsador Subir/Bajar.

■ Stop

La función Stop permite detener el recorrido de una persiana o de un estor. Para un estor, esta función no realiza ninguna inclinación de las lamas.

■ Escena

La función Escena permite agrupar un conjunto de salidas que pueden ponerse en un estado predefinido ajustable. Una escena se activa al pulsar un solo botón-pulsador. Una escena se activa a través de objeto(s) de formato 1 byte. Cada salida puede integrarse en 64 escenas diferentes.

■ Forzado

La función Forzado permite forzar una salida a un estado definido.

Prioridad: Alarma > **Forzado** > Función básica.

Aplicación: Mantener la posición de una persiana por motivos de seguridad.

■ Alarma

La función Alarma permite colocar una persiana enrollable o un toldo en un estado predefinido ajustable.

Prioridad: **Alarma** > Forzado > Función básica.

Se pueden ajustar hasta 3 alarmas (Alarma 1 - Alarma 2 - Alarma 3).

La alarma impide cualquier acción hasta el envío de una orden de final de alarma.

■ Automatisme

La función Automatismo permite controlar una salida en paralelo de la función Subir/bajar o Inclinación de las lamas/stop. Las funciones tienen el mismo nivel de prioridad. La última orden recibida actuará sobre el estado de la salida.

Un objeto de control adicional se utiliza para activar o desactivar el automatismo.

■ Modo manual

El modo manual permite aislar el producto del Bus. En ese modo, se puede forzar localmente cada una de las salidas.

■ Indicación estado

La función Indicación estado permite enviar al bus:

- Indicación posición en %: Indica la posición de la persiana enrollable o del toldo.
- Indicación posición lamas en %: Indica la inclinación de la persiana.
- Posición alta o baja alcanzada: Indica la llegada a la posición alta o baja.

Objetos de comunicación



3. Programación mediante ETS

El funcionamiento de los diferentes dispositivos solamente difiere según el número de salidas. Por este motivo, la descripción siempre hace referencia solamente a un producto o a una salida.

3.1 Parámetros

3.1.1 Parámetros fijos

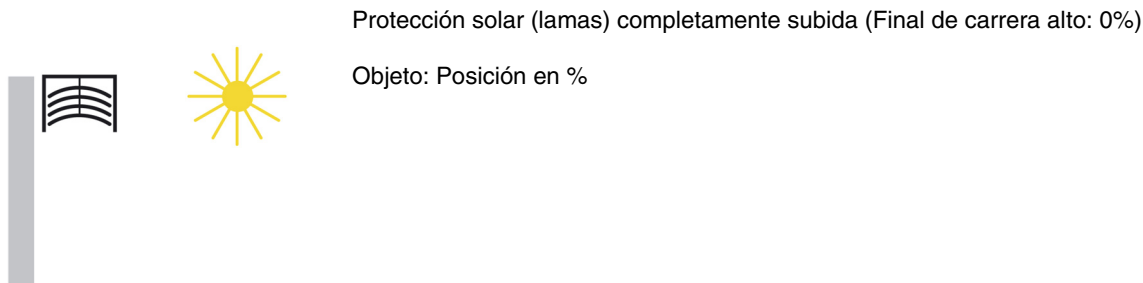
Los parámetros fijos no cambian y definen el modo de funcionamiento de los relés de las salidas.

Parámetro	Descripción	Valor
Contacto salida	Al recibir una orden ON: El relé de salida se cierra.	NA
Estado tras la descarga	Se mantiene la posición que existía antes de la descarga. <i>Nota: Las salidas no cambian durante una descarga de los parámetros ETS.</i>	Mantener estado
Estado tras corte de bus	Se mantiene la posición antes del corte del bus. <i>Nota: El producto se reinicia al volver el bus. Las funciones prioritarias, presentes antes del corte de bus, ya no están activas (Alarma, Forzado).</i>	Mantener estado
Sustituir parámetros al descargar (escenas)	Los valores memorizados en el dispositivo se sustituyen por los del proyecto ETS en la próxima descarga.	Activo
Estado tras forzado	Al final del forzado, la salida: Vuelve al estado que estaba activo antes del forzado.	Estado anterior a inicio forzado
Posición tras alarma	Pasa a la posición que existiría si ninguna alarma hubiera tenido lugar.	Estado teórico sin alarma

3.1.2 Funciones de las salidas persianas/toldos

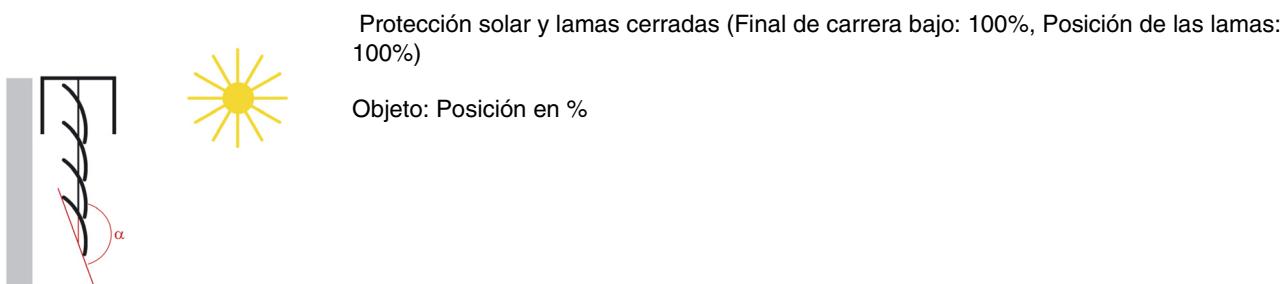
Posicionamiento de las lamas horizontales

Los accionadores con motores de persianas con 2 finales de carrera permiten alcanzar una posición determinada de la protección solar a través de un ajuste específico en porcentaje. El final de carrera alto (protección solar completamente levantada) se controla a través del valor 0% o el especificado como estado.

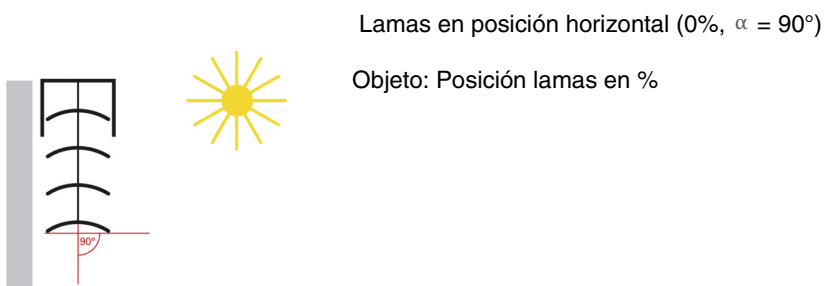


Si se requiere la posición baja, el accionador de la persiana especifica este dato como posición para la protección solar 100% o el alcance del final de carrera bajo (Protección solar totalmente bajada). Se identifica mediante este valor. Si una persiana desciende desde el final de carrera alto, las lamas basculan primero a una posición casi vertical y la protección solar desciende hasta el final de carrera bajo con las lamas cerradas.

Si la persiana se encuentra en el final de carrera bajo y las lamas están completamente cerradas, la posición de la lamas se define como vertical e igual a 100%. Sin embargo, las lamas completamente cerradas no suelen mostrar una posición perfectamente vertical ($\alpha = 180^\circ$), sino que forman un pequeño ángulo con la vertical.

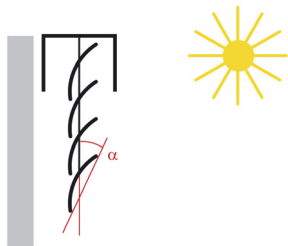


A partir de su posición vertical (completamente cerradas, 100%), las lamas pueden orientarse hasta la posición horizontal (completamente abiertas, 0% o $\alpha = 90^\circ$). En este caso, el motor de persiana usado determina si esta modificación de la posición puede realizarse de manera fluida mediante encadenamiento de varios minipasos sucesivos de inclinación o si esta modificación sólo es posible mediante algunos pasos de inclinación (Al igual que para los motores estándar).



Con persianas estándar, la posición de las lamas desde la horizontal puede modificarse todavía más, hasta que la inclinación de la posición de las lamas llega a su término y empieza la subida de las persianas. En ese momento, las lamas forman un ángulo comprendido entre 0° y 90° con la vertical.

Posición de las lamas al principio del desplazamiento de apertura (Subir)



Objeto: Posición lamas en %

Posición de las lamas verticales

En el caso de una protección solar o visual instalada en el interior, compuesta de lamas verticales accionadas por un motor de persiana, la posición en la que las lamas están completamente abiertas se controla o se identifica como posición de las lamas al 0%. Las lamas forman un ángulo de 90° con la dirección del desplazamiento, pasando de la protección antideslumbramiento completamente abierta a la protección antideslumbramiento completamente cerrada.

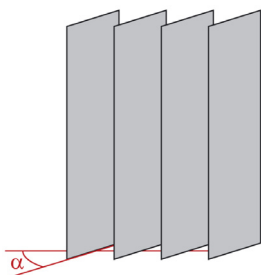
Lamas verticales completamente abiertas (Posición de las lamas 0%)



Objeto: Posición lamas en %

Si las lamas están completamente cerradas, esta posición se controla o se identifica como posición de las lamas al 100%. Se trata de la posición en la que la protección antideslumbramiento llega delante de la ventana, desde su final de carrera lateral. En este caso, el ángulo formado por las lamas con el sentido del desplazamiento es ligeramente $> 0^\circ$.

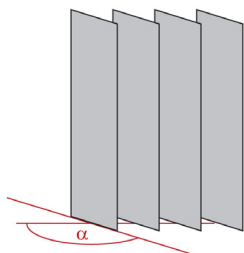
Lamas verticales completamente cerradas (Posición de las lamas 100%)



Objeto: Posición lamas en %

Si la protección antideslumbramiento vuelve a la posición inicial (es decir, abierta), las lamas verticales se orientan en una posición ligeramente inferior a 180°.

Lamas verticales al principio del desplazamiento Apertura



3.1.2.1 Selección de las funciones

Salidas 1-8 : Parámetros fijos	Tipo de cierre	<input type="radio"/> Persiana	<input checked="" type="radio"/> Persiana y toldo
- Salida 1 : Persiana/toldo			
Salida 1 : Selección de funci...	Duración de subida total	120	Segundos (s)
+ Salida 2 : Persiana/toldo	Duración de bajada total	120	Segundos (s)
+ Salida 3 : Persiana/toldo	Cierre de los relés para inclinación	150	milisegundos
+ Salida 4 : Persiana/toldo	Número total de inclinaciones	12	
+ Salida 5 : Persiana/toldo	Indicación estado	<input checked="" type="checkbox"/>	
+ Salida 6 : Persiana/toldo	Estado posición	<input checked="" type="checkbox"/>	
+ Salida 7 : Persiana/toldo	Estado Posición lamas en %	<input checked="" type="checkbox"/>	
+ Salida 8 : Persiana/toldo	Posición alta alcanzada	<input type="checkbox"/>	
+ Información	Posición baja alcanzada	<input type="checkbox"/>	
	Alarma	Inactivo	
	Forzado	<input type="checkbox"/>	
	Automatisme	<input type="checkbox"/>	
	Escena	<input type="checkbox"/>	

Parámetro	Descripción	Valor
Tipo de cierre	Este parámetro define el tipo de cierre usado por las salidas implicadas. Un funcionamiento de tipo persiana y toldo da acceso a parámetros adicionales para controlar la inclinación de las lamas.	Persiana y toldo* Persiana

* Valor por defecto

Objetos de comunicación:	0 - Salida 1 - Subir/bajar (1 Bit – 1.008 DPT_UpDown)
	19 - Salida 2 - Subir/bajar (1 Bit – 1.008 DPT_UpDown)
	38 - Salida 3 - Subir/bajar (1 Bit – 1.008 DPT_UpDown)
	57 - Salida 4 - Subir/bajar (1 Bit – 1.008 DPT_UpDown)
	76 - Salida 5 - Subir/bajar (1 Bit – 1.008 DPT_UpDown)
	95 - Salida 6 - Subir/bajar (1 Bit – 1.008 DPT_UpDown)
	114 - Salida 7 - Subir/bajar (1 Bit – 1.008 DPT_UpDown)
	133 - Salida 8 - Subir/bajar (1 Bit – 1.008 DPT_UpDown)
	<hr/>
	2 - Salida 1 - Stop (Pulsación corta) (1 Bit – 1.007 DPT_Step)
	21 - Salida 2 - Stop (Pulsación corta) (1 Bit – 1.007 DPT_Step)
	30 - Salida 3 - Stop (Pulsación corta) (1 Bit – 1.007 DPT_Step)
	59 - Salida 4 - Stop (Pulsación corta) (1 Bit – 1.007 DPT_Step)
	78 - Salida 5 - Stop (Pulsación corta) (1 Bit – 1.007 DPT_Step)
	97 - Salida 6 - Stop (Pulsación corta) (1 Bit – 1.007 DPT_Step)
	116 - Salida 7 - Stop (Pulsación corta) (1 Bit – 1.007 DPT_Step)
	135 - Salida 8 - Stop (Pulsación corta) (1 Bit – 1.007 DPT_Step)
	<hr/>
	3 - Salida 1 - Posición en % (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
	22 - Salida 2 - Posición en % (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
	31 - Salida 3 - Posición en % (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
	60 - Salida 4 - Posición en % (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
	79 - Salida 5 - Posición en % (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
	98 - Salida 6 - Posición en % (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
	117 - Salida 7 - Posición en % (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
	136 - Salida 8 - Posición en % (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)

Nota: Estos objetos siempre están visibles.

Objetos de comunicación:	1 - Salida 1 - Inclinación/stop (Pulsación corta) (1 Bit – 1.007 DPT_Step)
	20 - Salida 2 - Inclinación/stop (Pulsación corta) (1 Bit – 1.007 DPT_Step)
	39 - Salida 3 - Inclinación/stop (Pulsación corta) (1 Bit – 1.007 DPT_Step)
	58 - Salida 4 - Inclinación/stop (Pulsación corta) (1 Bit – 1.007 DPT_Step)
	77 - Salida 5 - Inclinación/stop (Pulsación corta) (1 Bit – 1.007 DPT_Step)
	96 - Salida 6 - Inclinación/stop (Pulsación corta) (1 Bit – 1.007 DPT_Step)
	115 - Salida 7 - Inclinación/stop (Pulsación corta) (1 Bit – 1.007 DPT_Step)
	134 - Salida 8 - Inclinación/stop (Pulsación corta) (1 Bit – 1.007 DPT_Step)
	<hr/>
	4 - Salida 1 - Posición lamas en % (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
	23 - Salida 2 - Posición lamas en % (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
	32 - Salida 3 - Posición lamas en % (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
	61 - Salida 4 - Posición lamas en % (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
	80 - Salida 5 - Posición lamas en % (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
	99 - Salida 6 - Posición lamas en % (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
	118 - Salida 7 - Posición lamas en % (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
	137 - Salida 8 - Posición lamas en % (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)

*Nota: Estos objetos solo se pueden visualizar cuando el parámetro **Tipo de cierre** tiene el valor: **Persiana y toldo**.*

Parámetro	Descripción	Valor
Duración de subida total	Este parámetro define la duración del cierre del contacto de salida para una subida completa.	1... 120* ...500 s

Parámetro	Descripción	Valor
Duración de bajada total	Este parámetro define la duración del cierre del contacto de salida para una bajada completa.	1... 120* ...500 s

Parámetro	Descripción	Valor
Cierre de los relés para inclinación	Este parámetro permite definir la duración del cierre de los contactos para realizar una inclinación básica de las lamas.	100... 150* ...2500 ms

*Nota: Este parámetro solo se puede visualizar cuando el parámetro **Tipo de cierre** tiene el valor: **Persiana y toldo**.*

Parámetro	Descripción	Valor
Número total de inclinaciones	Este parámetro define el número total de inclinaciones básicas para pasar las lamas de la posición inclinada hacia abajo a la posición inclinada hacia arriba.	1... 12* ...50

*Nota: Antes de ajustar el **Número total de inclinaciones** es necesario definir la duración del cierre de los contactos para realizar una inclinación básica de las lamas.*

*Nota: Este parámetro solo se puede visualizar cuando el parámetro **Tipo de cierre** tiene el valor: **Persiana y toldo**.*

3.1.2.2 Indicación estado

La función Indicación estado permite enviar al bus:

- Indicación posición en %: Indica la posición de la persiana enrollable o del toldo.
- Indicación posición lamas en %: Indica la inclinación de la persiana.
- Posición alta alcanzada: Indica la llegada a la posición alta o baja.

Indicación estado	<input checked="" type="checkbox"/>
Estado posición	<input checked="" type="checkbox"/>
Estado Posición lamas en %	<input checked="" type="checkbox"/>
Posición alta alcanzada	<input checked="" type="checkbox"/>
Posición baja alcanzada	<input checked="" type="checkbox"/>

Parámetro	Descripción
Indicación estado	Este parámetro permite visualizar los diferentes objetos de indicación de estado de la salida implicada.

Parámetro	Descripción
Estado posición	Este parámetro desbloquea el objeto Indication posición en % .

* Valor por defecto

- Objetos de comunicación:
- 5 - Salida 1 - **Indicación posición en %** (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
 - 24 - Salida 2 - **Indicación posición en %** (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
 - 33 - Salida 3 - **Indicación posición en %** (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
 - 62 - Salida 4 - **Indicación posición en %** (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
 - 81 - Salida 5 - **Indicación posición en %** (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
 - 100 - Salida 6 - **Indicación posición en %** (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
 - 119 - Salida 7 - **Indicación posición en %** (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
 - 138 - Salida 8 - **Indicación posición en %** (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)

Parámetro	Descripción
Estado Posición lamas en %	Este parámetro desbloquea el objeto Indic. posición lamas en % .

*Nota: Este parámetro solo se puede visualizar cuando el parámetro **Tipo de cierre** tiene el valor: **Persiana y toldo**.*

- Objetos de comunicación:
- 6 - Salida 1 - **Indic. posición lamas en %** (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
 - 25 - Salida 2 - **Indic. posición lamas en %** (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
 - 34 - Salida 3 - **Indic. posición lamas en %** (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
 - 63 - Salida 4 - **Indic. posición lamas en %** (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
 - 82 - Salida 5 - **Indic. posición lamas en %** (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
 - 101 - Salida 6 - **Indic. posición lamas en %** (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
 - 120 - Salida 7 - **Indic. posición lamas en %** (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)
 - 139 - Salida 8 - **Indic. posición lamas en %** (1 Byte – 5.001 DPT_Scaling)

Parámetro	Descripción
Posición alta alcanzada	Este parámetro desbloquea el objeto Posición alta alcanzada .

- Objetos de comunicación:
- 7 - Salida 1 - **Posición alta alcanzada** (1 Bit – 1.002 DPT_Bool)
 - 26 - Salida 2 - **Posición alta alcanzada** (1 Bit – 1.002 DPT_Bool)
 - 35 - Salida 3 - **Posición alta alcanzada** (1 Bit – 1.002 DPT_Bool)
 - 64 - Salida 4 - **Posición alta alcanzada** (1 Bit – 1.002 DPT_Bool)
 - 83 - Salida 5 - **Posición alta alcanzada** (1 Bit – 1.002 DPT_Bool)
 - 102 - Salida 6 - **Posición alta alcanzada** (1 Bit – 1.002 DPT_Bool)
 - 121 - Salida 7 - **Posición alta alcanzada** (1 Bit – 1.002 DPT_Bool)
 - 140 - Salida 8 - **Posición alta alcanzada** (1 Bit – 1.002 DPT_Bool)

Parámetro	Descripción
Posición baja alcanzada	Este parámetro desbloquea el objeto Posición baja alcanzada .

- Objetos de comunicación:
- 8 - Salida 1 - Posición baja alcanzada** (1 Bit – 1.002 DPT_Bool)
 - 27 - Salida 2 - Posición baja alcanzada** (1 Bit – 1.002 DPT_Bool)
 - 36 - Salida 3 - Posición baja alcanzada** (1 Bit – 1.002 DPT_Bool)
 - 65 - Salida 4 - Posición baja alcanzada** (1 Bit – 1.002 DPT_Bool)
 - 84 - Salida 5 - Posición baja alcanzada** (1 Bit – 1.002 DPT_Bool)
 - 103 - Salida 6 - Posición baja alcanzada** (1 Bit – 1.002 DPT_Bool)
 - 122 - Salida 7 - Posición baja alcanzada** (1 Bit – 1.002 DPT_Bool)
 - 141 - Salida 8 - Posición baja alcanzada** (1 Bit – 1.002 DPT_Bool)

3.1.2.3 Alarma

La función Alarma permite colocar una persiana enrollable o un toldo en un estado predefinido ajustable.

Prioridad: **Alarma**> Forzado > Función básica.

La alarma impide cualquier acción hasta el envío de una orden de final de alarma.

Se pueden ajustar hasta 3 alarmas (Alarma 1 - Alarma 2 - Alarma 3).

El cambio de estado de la salida, cuando aparece una alarma, se define con el parámetro (Subir, Bajar, Inactivo).

Si están activados, los objetos de alarma deben indicarse de forma cíclica. El tiempo entre 2 envíos debe ser inferior a 30 minutos. De lo contrario, la alarma se activa automáticamente.

Después de la alarma, la persiana o el estor vuelve a la posición que existiría si ninguna alarma hubiera tenido lugar.

Alarma	Alarma 1 > Alarma 2 > Alarma 3
Posición al activar alarma 1	Mantener estado
Posición al activar alarma 2	Mantener estado
Posición al activar alarma 3	Mantener estado

Parámetro	Descripción	Valor
Alarma	El objeto Alarma así como todos los parámetros relacionados con la función están: Ocultos. Se visualizan para 1 objeto alarma. Se visualizan para 2 objetos alarma. Se visualizan para 3 objetos alarma.	Inactivo* Alarma 1 Alarma 1 > Alarma 2 Alarma 1 > Alarma 2 > Alarma 3

* Valor por defecto

Objetos de comunicación: **12 - Salida 1 - Alarma 1** (1 Bit – 1.005 DPT_Alarm)
31 - Salida 2 - Alarma 1 (1 Bit – 1.005 DPT_Alarm)
50 - Salida 3 - Alarma 1 (1 Bit – 1.005 DPT_Alarm)
69 - Salida 4 - Alarma 1 (1 Bit – 1.005 DPT_Alarm)
88 - Salida 5 - Alarma 1 (1 Bit – 1.005 DPT_Alarm)
107 - Salida 6 - Alarma 1 (1 Bit – 1.005 DPT_Alarm)
126 - Salida 7 - Alarma 1 (1 Bit – 1.005 DPT_Alarm)
145 - Salida 8 - Alarma 1 (1 Bit – 1.005 DPT_Alarm)

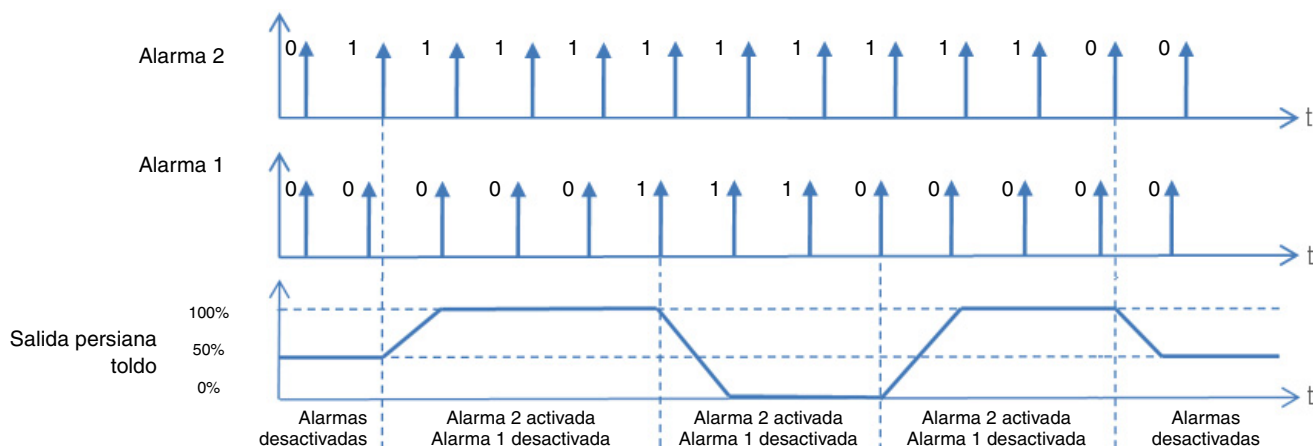
Objetos de comunicación: **13 - Salida 1 - Alarma 2** (1 Bit – 1.005 DPT_Alarm)
32 - Salida 2 - Alarma 2 (1 Bit – 1.005 DPT_Alarm)
51 - Salida 3 - Alarma 2 (1 Bit – 1.005 DPT_Alarm)
70 - Salida 4 - Alarma 2 (1 Bit – 1.005 DPT_Alarm)
89 - Salida 5 - Alarma 2 (1 Bit – 1.005 DPT_Alarm)
108 - Salida 6 - Alarma 2 (1 Bit – 1.005 DPT_Alarm)
127 - Salida 7 - Alarma 2 (1 Bit – 1.005 DPT_Alarm)
146 - Salida 8 - Alarma 2 (1 Bit – 1.005 DPT_Alarm)

Objetos de comunicación: **13 - Salida 1 - Alarma 3** (1 Bit – 1.005 DPT_Alarm)
32 - Salida 2 - Alarma 3 (1 Bit – 1.005 DPT_Alarm)
51 - Salida 3 - Alarma 3 (1 Bit – 1.005 DPT_Alarm)
70 - Salida 4 - Alarma 3 (1 Bit – 1.005 DPT_Alarm)
89 - Salida 5 - Alarma 3 (1 Bit – 1.005 DPT_Alarm)
108 - Salida 6 - Alarma 3 (1 Bit – 1.005 DPT_Alarm)
127 - Salida 7 - Alarma 3 (1 Bit – 1.005 DPT_Alarm)
146 - Salida 8 - Alarma 3 (1 Bit – 1.005 DPT_Alarm)

Principio de funcionamiento:

Ejemplo:

- Posición al activar alarma 2: subir.
- Posición al activar alarma 1: bajar.



Cuando varias alarmas se activan al mismo tiempo, las órdenes asociadas a la alarma que dispone la prioridad más elevada se ejecutarán.

Parámetro	Descripción	Valor
Posición al activar alarma x	Durante la alarma x, la salida persiana/toldo: No cambia Acciona el contacto de subida Acciona el contacto de bajada	Inactivo* Subir Bajar

x = 1 - 2 - 3

3.1.2.4 Forzado

La función Forzado permite forzar una salida a un estado definido.

Prioridad: Alarma > **Forzado** > Función básica.

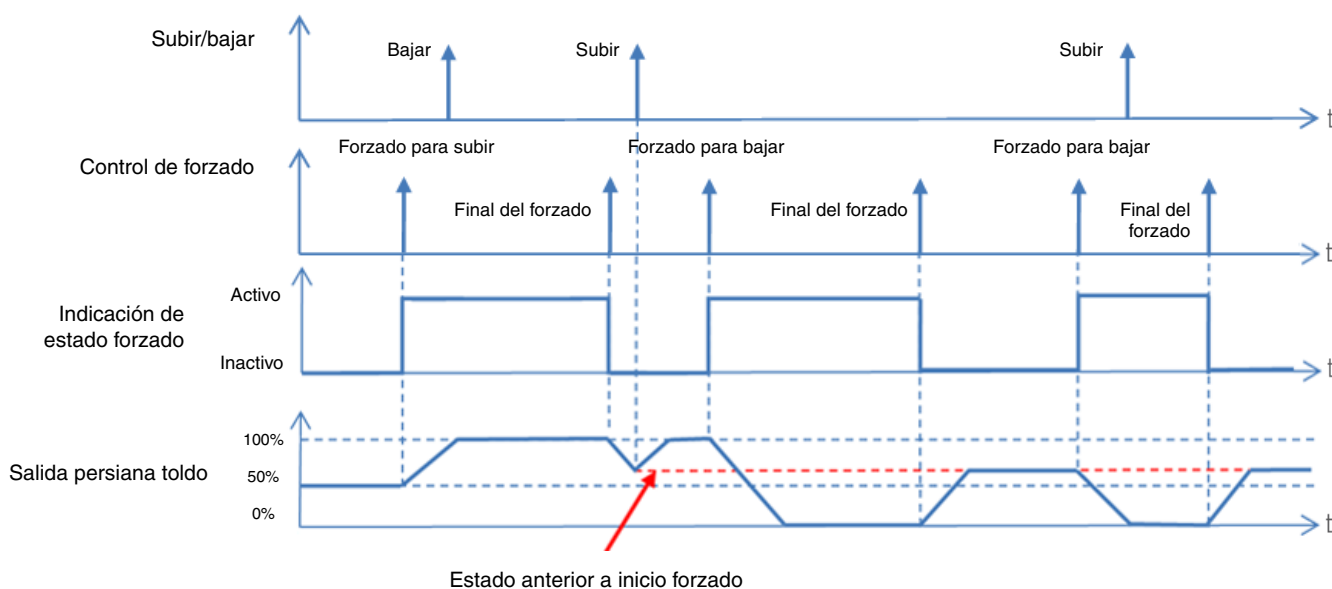
Sólo una orden de final de forzado autoriza de nuevo el resto de órdenes.

Al final del forzado, la salida vuelve al estado que tenía antes del forzado (Función memorización).

El dispositivo reacciona con los telegramas recibidos a través del objeto **Forzado** según la tabla siguiente:

Telegrama recibido en el objeto forzado			Comportamiento de la salida
Valor hexadecimal	Valor binario		
	Bit 1 (MSB)	Bit 0 (LSB)	
00	0	0	Final del forzado
01	0	1	Final del forzado
02	1	0	Forzado para subir
03	1	1	Forzado para bajar

Principio de funcionamiento:



* Valor por defecto

Objetos de comunicación:

9 - Salida 1 - Forzado (2 Bit – 2.002 DPT_Bool_Control)

28 - Salida 2 - Forzado (2 Bit – 2.002 DPT_Bool_Control)

47 - Salida 3 - Forzado (2 Bit – 2.002 DPT_Bool_Control)

66 - Salida 4 - Forzado (2 Bit – 2.002 DPT_Bool_Control)

85 - Salida 5 - Forzado (2 Bit – 2.002 DPT_Bool_Control)

104 - Salida 6 - Forzado (2 Bit – 2.002 DPT_Bool_Control)

123 - Salida 7 - Forzado (2 Bit – 2.002 DPT_Bool_Control)

142 - Salida 8 - Forzado (2 Bit – 2.002 DPT_Bool_Control)

10 - Salida 1 - Indicación de estado forzado (1 Bit – 1.011 DPT_State)

29 - Salida 2 - Indicación de estado forzado (1 Bit – 1.011 DPT_State)

48 - Salida 3 - Indicación de estado forzado (1 Bit – 1.011 DPT_State)

67 - Salida 4 - Indicación de estado forzado (1 Bit – 1.011 DPT_State)

86 - Salida 5 - Indicación de estado forzado (1 Bit – 1.011 DPT_State)

105 - Salida 6 - Indicación de estado forzado (1 Bit – 1.011 DPT_State)

124 - Salida 7 - Indicación de estado forzado (1 Bit – 1.011 DPT_State)

143 - Salida 8 - Indicación de estado forzado (1 Bit – 1.011 DPT_State)

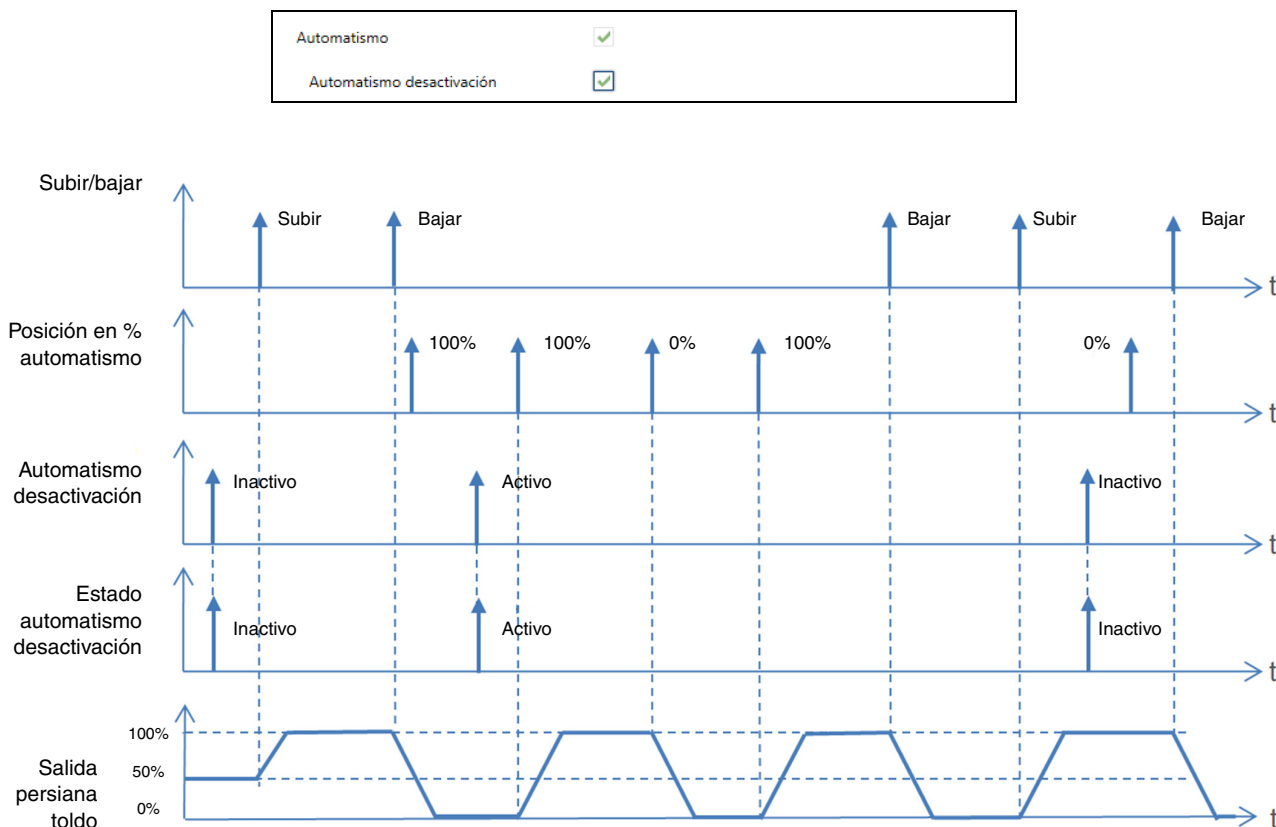
3.1.2.5 Automatismo

La función Automatismo permite controlar una salida en paralelo de la función Subir/bajar o Inclinación de las lamas/stop.

Las funciones tienen el mismo nivel de prioridad. La última orden recibida actuará sobre el estado de la salida.

Un objeto de control adicional se utiliza para activar o desactivar el automatismo.

Ejemplo: cuando una salida es controlada por un botón-pulsador y en paralelo por un automatismo (temporizador, interruptor crepuscular, estación meteorológica...) se puede desactivar el automatismo por motivos de comodidad (vacaciones, fiestas...).



Objetos de comunicación:

- 15 - Salida 1 - Posición en % automatismo** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
- 34 - Salida 2 - Posición en % automatismo** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
- 53 - Salida 3 - Posición en % automatismo** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
- 72 - Salida 4 - Posición en % automatismo** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
- 91 - Salida 5 - Posición en % automatismo** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
- 110 - Salida 6 - Posición en % automatismo** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
- 129 - Salida 7 - Posición en % automatismo** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
- 148 - Salida 8 - Posición en % automatismo** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)

-
- 16 - Salida 1 - Posición lamas en % automatismo** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
 - 35 - Salida 2 - Posición lamas en % automatismo** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
 - 54 - Salida 3 - Posición lamas en % automatismo** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
 - 73 - Salida 4 - Posición lamas en % automatismo** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
 - 92 - Salida 5 - Posición lamas en % automatismo** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
 - 111 - Salida 6 - Posición lamas en % automatismo** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
 - 130 - Salida 7 - Posición lamas en % automatismo** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
 - 149 - Salida 8 - Posición lamas en % automatismo** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)

Objetos de comunicación:

- 17 - Salida 1 - Automatismo desactivación** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
- 36 - Salida 2 - Automatismo desactivación** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
- 55 - Salida 3 - Automatismo desactivación** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
- 74 - Salida 4 - Automatismo desactivación** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
- 93 - Salida 5 - Automatismo desactivación** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
- 112 - Salida 6 - Automatismo desactivación** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
- 131 - Salida 7 - Automatismo desactivación** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
- 150 - Salida 8 - Automatismo desactivación** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)

-
- 18 - Salida 1 - Estado automatismo desactivación** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
 - 37 - Salida 2 - Estado automatismo desactivación** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
 - 56 - Salida 3 - Estado automatismo desactivación** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
 - 75 - Salida 4 - Estado automatismo desactivación** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
 - 94 - Salida 5 - Estado automatismo desactivación** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
 - 113 - Salida 6 - Estado automatismo desactivación** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
 - 132 - Salida 7 - Estado automatismo desactivación** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)
 - 151 - Salida 8 - Estado automatismo desactivación** (1 Bit – 1.001 DPT_Switch)

3.1.2.6 Escena

La función Escena permite agrupar un conjunto de salidas que pueden ponerse en un estado predefinido ajustable. Una escena se activa al pulsar un solo botón-pulsador.

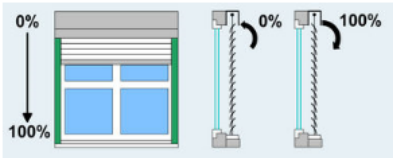
Una escena se activa a través de objeto(s) de formato 1 byte.

Cada salida puede integrarse en 64 escenas diferentes.

Durante la memorización de la escena, la posición y la inclinación de las lamas se memorizan.

Escena

Número de escenas utilizadas



Escena 1

Posición para la escena 1 (0-100%) %

Inclinación para la escena 1 (0-100%) %

Escena 2

Escena 3

Escena 4

Escena 5

Escena 6

Escena 7

Escena 8

Parámetro	Descripción	Valor
Número de escenas utilizadas	Este parámetro define el número de escenas usadas.	8* - 16 - 24 - 32 - 48 - 64

Nota: Si el número de escena recibido en el objeto escena es más grande que el número máximo de escena, el estado de la salida no cambia.

Parámetro	Descripción
Escena x	Este parámetro permite la activación de la escena implicada.

x = 1 a 64

Parámetro	Descripción	Valor
Posición para la escena x (0-100%)	Este parámetro define la posición de la persiana enrollable o del toldo que se debe aplicar para la escena x.	0*...100

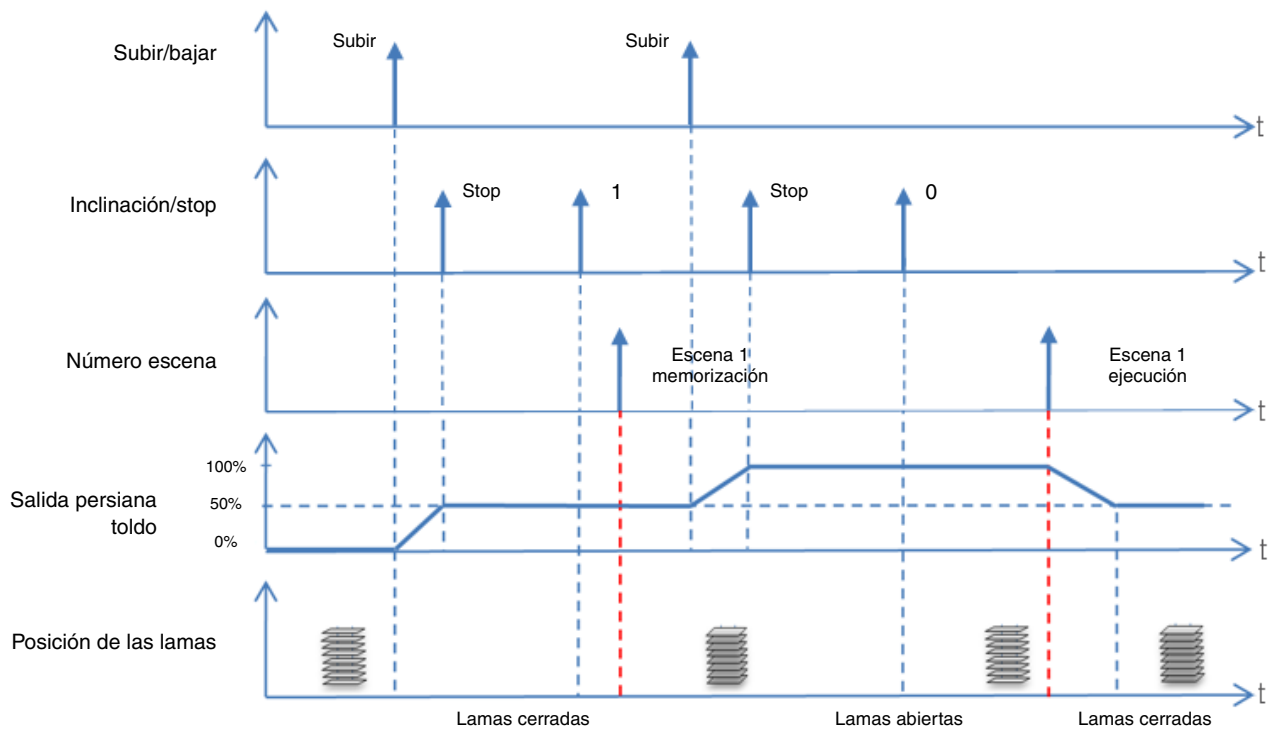
Parámetro	Descripción	Valor
Inclinación para la escena x (0-100%)	Este parámetro define la inclinación de la persiana que se debe aplicar para la escena x.	0*...100

*Nota: Este parámetro solo se puede visualizar cuando el parámetro **Tipo de cierre** tiene el valor **Persiana y toldo**.*

* Valor por defecto

- Objetos de comunicación:
- 11 - Salida 1 - Escena (1 Byte – 17.001 DPT_SceneNumber)
 - 30 - Salida 2 - Escena (1 Byte – 17.001 DPT_SceneNumber)
 - 49 - Salida 3 - Escena (1 Byte – 17.001 DPT_SceneNumber)
 - 68 - Salida 4 - Escena (1 Byte – 17.001 DPT_SceneNumber)
 - 87 - Salida 5 - Escena (1 Byte _17.001_DPT_SceneNumber)
 - 106 - Salida 6 - Escena (1 Byte – 17.001 DPT_SceneNumber)
 - 125 - Salida 7 - Escena (1 Byte – 17.001 DPT_SceneNumber)
 - 144 - Salida 8 - Escena (1 Byte _17.001_DPT_SceneNumber)

Principio de funcionamiento:



Aprendizaje y memorización de las escenas

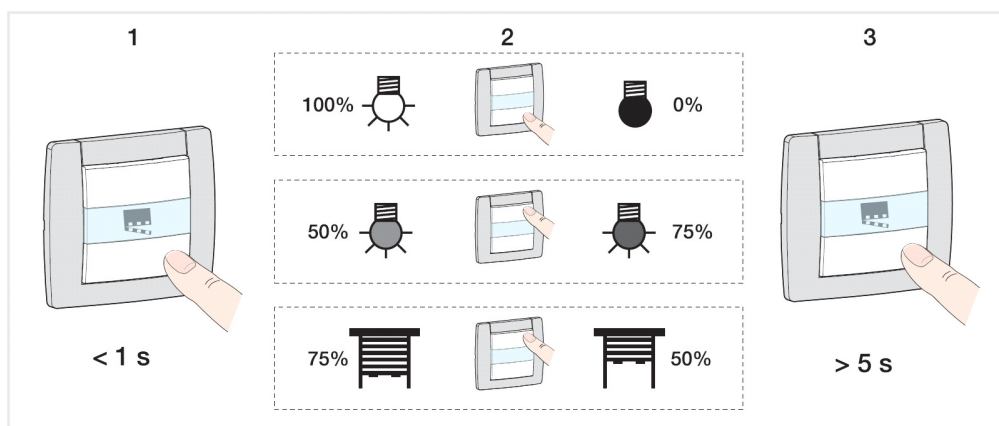
Este proceso permite modificar y memorizar una escena. Por ejemplo, mediante acción local en los botones-pulsadores situados en la habitación o mediante el envío de valor procedente de una interfaz de visualización.

Para el inicio o la memorización de escenas, se deben transmitir los valores siguientes:

Número escena	Inicio de la escena (Valor del objeto: 1 byte)	Memorización de la escena (Valor del objeto: 1 byte)
1-64	= Número escena -1	= Número escena +128
Ejemplos		
1	0	128
2	1	129
3	2	130
...	...	
64	63	191

Memorización de una escena con el botón-pulsador situado en la habitación.

- Active la escena con una pulsación corta en el emisor que activa la escena,
- Ponga las salidas (Iluminación, Persianas...) en el estado deseado con los controles locales habituales (botón-pulsador, mando a distancia...),
- Memorice el estado de las salidas con una pulsación larga de más de 5 s en el emisor que activa la escena. La memorización se indica con la activación momentánea de las salidas.



3.2 Objetos de comunicación

	Número	Nombre	Función del objeto	Longitud	C	R	W	T
	0	Salida 1	Subir/bajar	1 bit	C	R	W	-
	1	Salida 1	Inclinación/stop (puls. corta)	1 bit	C	R	W	-
	2	Salida 1	Stop (Pulsación corta)	1 bit	C	R	W	-
	3	Salida 1	Posición en %	1 byte	C	R	W	-
	4	Salida 1	Posición lamas (0-100%)	1 byte	C	R	W	-
	5	Salida 1	Indicación de estado posición en %	1 byte	C	R	-	T
	6	Salida 1	Indic. posición lamas en %	1 byte	C	R	-	T
	7	Salida 1	Posición alta alcanzada	1 bit	C	R	-	T
	8	Salida 1	Posición baja alcanzada	1 bit	C	R	-	T
	9	Salida 1	Forzado	2 bit	C	R	W	-
	10	Salida 1	Indicación de estado forzado	1 bit	C	R	-	T
	11	Salida 1	Escena	1 byte	C	R	W	-
	12	Salida 1	Alarma 1	1 bit	C	R	W	-
	13	Salida 1	Alarma 2	1 bit	C	R	W	-
	14	Salida 1	Alarma 3	1 bit	C	R	W	-
	15	Salida 1	Posición en % automatismo	1 byte	C	R	W	-
	16	Salida 1	Posición lamas en % automatismo	1 byte	C	R	W	-
	17	Salida 1	Automatismo desactivación	1 bit	C	R	W	-
	18	Salida 1	Estado automatismo desactivación	1 bit	C	R	-	T
	19	Salida 2	Subir/bajar	1 bit	C	R	W	-
	20	Salida 2	Inclinación/stop (puls. corta)	1 bit	C	R	W	-
	21	Salida 2	Stop (Pulsación corta)	1 bit	C	R	W	-
	22	Salida 2	Posición en %	1 byte	C	R	W	-
	23	Salida 2	Posición lamas (0-100%)	1 byte	C	R	W	-
	24	Salida 2	Indicación de estado posición en %	1 byte	C	R	-	T
	25	Salida 2	Indic. posición lamas en %	1 byte	C	R	-	T
	26	Salida 2	Posición alta alcanzada	1 bit	C	R	-	T
	27	Salida 2	Posición baja alcanzada	1 bit	C	R	-	T
	28	Salida 2	Forzado	2 bit	C	R	W	-
	29	Salida 2	Indicación de estado forzado	1 bit	C	R	-	T
	30	Salida 2	Escena	1 byte	C	R	W	-
	31	Salida 2	Alarma 1	1 bit	C	R	W	-
	32	Salida 2	Alarma 2	1 bit	C	R	W	-
	33	Salida 2	Alarma 3	1 bit	C	R	W	-
	34	Salida 2	Posición en % automatismo	1 byte	C	R	W	-
	35	Salida 2	Posición lamas en % automatismo	1 byte	C	R	W	-
	36	Salida 2	Automatismo desactivación	1 bit	C	R	W	-
	37	Salida 2	Estado automatismo desactivación	1 bit	C	R	-	T

	Número	Nombre	Función del objeto	Longitud	C	R	W	T
	38	Salida 3	Subir/bajar	1 bit	C	R	W	-
	39	Salida 3	Inclinación/stop (puls. corta)	1 bit	C	R	W	-
	40	Salida 3	Stop (Pulsación corta)	1 bit	C	R	W	-
	41	Salida 3	Posición en %	1 byte	C	R	W	-
	42	Salida 3	Posición lamas (0-100%)	1 byte	C	R	W	-
	43	Salida 3	Indicación de estado posición en %	1 byte	C	R	-	T
	44	Salida 3	Indic. posición lamas en %	1 byte	C	R	-	T
	45	Salida 3	Posición alta alcanzada	1 bit	C	R	-	T
	46	Salida 3	Posición baja alcanzada	1 bit	C	R	-	T
	47	Salida 3	Forzado	2 bit	C	R	W	-
	48	Salida 3	Indicación de estado forzado	1 bit	C	R	-	T
	49	Salida 3	Escena	1 byte	C	R	W	-
	50	Salida 3	Alarma 1	1 bit	C	R	W	-
	51	Salida 3	Alarma 2	1 bit	C	R	W	-
	52	Salida 3	Alarma 3	1 bit	C	R	W	-
	53	Salida 3	Posición en % automatismo	1 byte	C	R	W	-
	54	Salida 3	Posición lamas en % automatismo	1 byte	C	R	W	-
	55	Salida 3	Automatismo desactivación	1 bit	C	R	W	-
	56	Salida 3	Estado automatismo desactivación	1 bit	C	R	-	T
	57	Salida 4	Subir/bajar	1 bit	C	R	W	-
	58	Salida 4	Inclinación/stop (puls. corta)	1 bit	C	R	W	-
	59	Salida 4	Stop (Pulsación corta)	1 bit	C	R	W	-
	60	Salida 4	Posición en %	1 byte	C	R	W	-
	61	Salida 4	Posición lamas (0-100%)	1 byte	C	R	W	-
	62	Salida 4	Indicación de estado posición en %	1 byte	C	R	-	T
	63	Salida 4	Indic. posición lamas en %	1 byte	C	R	-	T
	64	Salida 4	Posición alta alcanzada	1 bit	C	R	-	T
	65	Salida 4	Posición baja alcanzada	1 bit	C	R	-	T
	66	Salida 4	Forzado	2 bit	C	R	W	-
	67	Salida 4	Indicación de estado forzado	1 bit	C	R	-	T
	68	Salida 4	Escena	1 byte	C	R	W	-
	69	Salida 4	Alarma 1	1 bit	C	R	W	-
	70	Salida 4	Alarma 2	1 bit	C	R	W	-
	71	Salida 4	Alarma 3	1 bit	C	R	W	-
	72	Salida 4	Posición en % automatismo	1 byte	C	R	W	-
	73	Salida 4	Posición lamas en % automatismo	1 byte	C	R	W	-
	74	Salida 4	Automatismo desactivación	1 bit	C	R	W	-
	75	Salida 4	Estado automatismo desactivación	1 bit	C	R	-	T

	Número	Nombre	Función del objeto	Longitud	C	R	W	T
	76	Salida 5	Subir/bajar	1 bit	C	R	W	-
	77	Salida 5	Inclinación/stop (puls. corta)	1 bit	C	R	W	-
	78	Salida 5	Stop (Pulsación corta)	1 bit	C	R	W	-
	79	Salida 5	Posición en %	1 byte	C	R	W	-
	80	Salida 5	Posición lamas (0-100%)	1 byte	C	R	W	-
	81	Salida 5	Indicación de estado posición en %	1 byte	C	R	-	T
	82	Salida 5	Indic. posición lamas en %	1 byte	C	R	-	T
	83	Salida 5	Posición alta alcanzada	1 bit	C	R	-	T
	84	Salida 5	Posición baja alcanzada	1 bit	C	R	-	T
	85	Salida 5	Forzado	2 bit	C	R	W	-
	86	Salida 5	Indicación de estado forzado	1 bit	C	R	-	T
	87	Salida 5	Escena	1 byte	C	R	W	-
	88	Salida 5	Alarma 1	1 bit	C	R	W	-
	89	Salida 5	Alarma 2	1 bit	C	R	W	-
	90	Salida 5	Alarma 3	1 bit	C	R	W	-
	91	Salida 5	Posición en % automatismo	1 byte	C	R	W	-
	92	Salida 5	Posición lamas en % automatismo	1 byte	C	R	W	-
	93	Salida 5	Automatismo desactivación	1 bit	C	R	W	-
	94	Salida 5	Estado automatismo desactivación	1 bit	C	R	-	T
	95	Salida 6	Subir/bajar	1 bit	C	R	W	-
	96	Salida 6	Inclinación/stop (puls. corta)	1 bit	C	R	W	-
	97	Salida 6	Stop (Pulsación corta)	1 bit	C	R	W	-
	98	Salida 6	Posición en %	1 byte	C	R	W	-
	99	Salida 6	Posición lamas (0-100%)	1 byte	C	R	W	-
	100	Salida 6	Indicación de estado posición en %	1 byte	C	R	-	T
	101	Salida 6	Indic. posición lamas en %	1 byte	C	R	-	T
	102	Salida 6	Posición alta alcanzada	1 bit	C	R	-	T
	103	Salida 6	Posición baja alcanzada	1 bit	C	R	-	T
	104	Salida 6	Forzado	2 bit	C	R	W	-
	105	Salida 6	Indicación de estado forzado	1 bit	C	R	-	T
	106	Salida 6	Escena	1 byte	C	R	W	-
	107	Salida 6	Alarma 1	1 bit	C	R	W	-
	108	Salida 6	Alarma 2	1 bit	C	R	W	-
	109	Salida 6	Alarma 3	1 bit	C	R	W	-
	110	Salida 6	Posición en % automatismo	1 byte	C	R	W	-
	111	Salida 6	Posición lamas en % automatismo	1 byte	C	R	W	-
	112	Salida 6	Automatismo desactivación	1 bit	C	R	W	-
	113	Salida 6	Estado automatismo desactivación	1 bit	C	R	-	T

	Número	Nombre	Función del objeto	Longitud	C	R	W	T
	114	Salida 7	Subir/bajar	1 bit	C	R	W	-
	115	Salida 7	Inclinación/stop (puls. corta)	1 bit	C	R	W	-
	116	Salida 7	Stop (Pulsación corta)	1 bit	C	R	W	-
	117	Salida 7	Posición en %	1 byte	C	R	W	-
	118	Salida 7	Posición lamas (0-100%)	1 byte	C	R	W	-
	119	Salida 7	Indicación de estado posición en %	1 byte	C	R	-	T
	120	Salida 7	Indic. posición lamas en %	1 byte	C	R	-	T
	121	Salida 7	Posición alta alcanzada	1 bit	C	R	-	T
	122	Salida 7	Posición baja alcanzada	1 bit	C	R	-	T
	123	Salida 7	Forzado	2 bit	C	R	W	-
	124	Salida 7	Indicación de estado forzado	1 bit	C	R	-	T
	125	Salida 7	Escena	1 byte	C	R	W	-
	126	Salida 7	Alarma 1	1 bit	C	R	W	-
	127	Salida 7	Alarma 2	1 bit	C	R	W	-
	128	Salida 7	Alarma 3	1 bit	C	R	W	-
	129	Salida 7	Posición en % automatismo	1 byte	C	R	W	-
	130	Salida 7	Posición lamas en % automatismo	1 byte	C	R	W	-
	131	Salida 7	Automatismo desactivación	1 bit	C	R	W	-
	132	Salida 7	Estado automatismo desactivación	1 bit	C	R	-	T
	133	Salida 8	Subir/bajar	1 bit	C	R	W	-
	134	Salida 8	Inclinación/stop (puls. corta)	1 bit	C	R	W	-
	135	Salida 8	Stop (Pulsación corta)	1 bit	C	R	W	-
	136	Salida 8	Posición en %	1 byte	C	R	W	-
	137	Salida 8	Posición lamas (0-100%)	1 byte	C	R	W	-
	138	Salida 8	Indicación de estado posición en %	1 byte	C	R	-	T
	139	Salida 8	Indic. posición lamas en %	1 byte	C	R	-	T
	140	Salida 8	Posición alta alcanzada	1 bit	C	R	-	T
	141	Salida 8	Posición baja alcanzada	1 bit	C	R	-	T
	142	Salida 8	Forzado	2 bit	C	R	W	-
	143	Salida 8	Indicación de estado forzado	1 bit	C	R	-	T
	144	Salida 8	Escena	1 byte	C	R	W	-
	145	Salida 8	Alarma 1	1 bit	C	R	W	-
	146	Salida 8	Alarma 2	1 bit	C	R	W	-
	147	Salida 8	Alarma 3	1 bit	C	R	W	-
	148	Salida 8	Posición en % automatismo	1 byte	C	R	W	-
	149	Salida 8	Posición lamas en % automatismo	1 byte	C	R	W	-
	150	Salida 8	Automatismo desactivación	1 bit	C	R	W	-
	151	Salida 8	Estado automatismo desactivación	1 bit	C	R	-	T

Nota: Para los aparatos con salidas adicionales, la designación de los objetos es idéntica. Solo cambia el número del objeto.

3.2.1 Control

N.º	Nombre	Función del objeto	Tipo de datos	Flags
0, 19, 38, 57, 76, 95, 114, 133	Salida x	Subir/bajar	1 bit - 1.008 DPT_UpDown	C, R, W
<p>Este objeto está siempre activado. Permite ordenar los movimientos de la persiana o del toldo en función del valor enviado al bus KNX.</p> <p>Valor del objeto:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Si el objeto recibe el valor 0, la persiana o el toldo se desplazan hacia arriba hasta su posición alta. - Si el objeto recibe el valor 1, la persiana o el toldo se desplazan hacia abajo hasta su posición baja. <p>Para más información, consulte: Selección de las funciones.</p>				

N.º	Nombre	Función del objeto	Tipo de datos	Flags
1, 20, 39, 58, 77, 96, 115, 134	Salida x	Inclinación/stop (puls. corta)	1 bit - 1.007 DPT_Step	C, R, W
<p>Este objeto se activa cuando el parámetro Tipo de cierre tiene el valor Persiana y toldo. Permite detener los movimientos de la persiana o del toldo o ajustar la inclinación de las lamas en función del valor enviado al bus KNX.</p> <p>Valor del objeto:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Independientemente del valor (0 o 1) enviado a este objeto, el movimiento de la persiana o del toldo se detiene. - Si el objeto recibe el valor 0, las lamas se abren de un paso de inclinación. - Si el objeto recibe el valor 1, las lamas se cierran de un paso de inclinación. <p>Para más información, consulte: Selección de las funciones.</p>				

N.º	Nombre	Función del objeto	Tipo de datos	Flags
2, 21, 40, 59, 78, 97, 116, 135	Salida x	Stop (Pulsación corta)	1 bit - 1.017 DPT_Trigger	C, R, W
<p>Este objeto está siempre activado. Solamente permite detener los movimientos verticales de la persiana o del estor en función del valor enviado al bus KNX.</p> <p>Valor del objeto:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Independientemente del valor (0 o 1) enviado a este objeto, el movimiento de la persiana o del toldo se detiene. <p>Para más información, consulte: Selección de las funciones.</p>				

N.º	Nombre	Función del objeto	Tipo de datos	Flags
3, 22, 41, 60, 79, 98, 117, 136	Salida x	Posición en %	1 byte - 5.001 DPT_Scaling	C, R, W
<p>Este objeto está siempre activado. Permite posicionar la persiana o el toldo a la altura deseada en función del valor enviado al bus KNX.</p> <p>Para una persiana, una vez la posición alcanzada, las lamas tendrán la misma inclinación que antes del desplazamiento. Si se recibe un telegrama durante el desplazamiento de la persiana o del toldo, la persiana se posicionará a la altura deseada tras haber alcanzado la posición inicial solicitada.</p> <p>Valor del objeto: 0 a 255</p> <ul style="list-style-type: none"> - 0 (0%): Posición alta. - 255 (100%): posición baja. <p>Para más información, consulte: Selección de las funciones.</p>				

N.º	Nombre	Función del objeto	Tipo de datos	Flags
4, 23, 42, 61, 80, 99, 118, 137	Salida x	Posición lamas en %	1 byte - 5.001 DPT_Scaling	C, R, W
<p>Este objeto se activa cuando el parámetro Tipo de cierre tiene el valor Persiana y toldo. Permite posicionar las lamas de la persiana en función del valor enviado al bus KNX.</p> <p>Valor del objeto: 0 a 255</p> <ul style="list-style-type: none"> - 0 (0%): Lamas abiertas. - 255 (100%): Lamas cerradas. <p>Para más información, consulte: Selección de las funciones.</p>				

3.2.2 Indicación estado

N.º	Nombre	Función del objeto	Tipo de datos	Flags
5, 24, 43, 62, 81, 100, 119, 138	Salida x	Indicación de estado posición en %	1 byte - 5.001 DPT_Scaling	C, R, T
<p>Este objeto se activa cuando el parámetro Estado posición está activo. Este objeto permite emitir la posición actual de la persiana o del toldo en el bus KNX. Se emite una vez que la posición de la persiana o del toldo se alcanza.</p> <p>Valor del objeto: 0 a 255</p> <ul style="list-style-type: none"> - 0 (0%): Posición alta. - 255 (100%): posición baja. <p>Este objeto se emite al cambiar el estado.</p> <p>Para más información, consulte: Indicación estado.</p>				

N.º	Nombre	Función del objeto	Tipo de datos	Flags
6, 25, 44, 63, 82, 101, 120, 139	Salida x	Indic. posición lamas en %	1 byte - 5.001 DPT_Scaling	C, R, T

Este objeto se activa cuando el parámetro **Estado posición lamas** está activo.
Este objeto permite emitir la inclinación actual de la persiana en el bus KNX. Se emite una vez que la inclinación de la persiana se alcanza.

Valor del objeto: 0 a 255

- 0 (0%): Lamas abiertas.
- 255 (100%): Lamas cerradas.

Este objeto se emite al cambiar el estado.
Para más información, consulte: [Indicación estado](#).

N.º	Nombre	Función del objeto	Tipo de datos	Flags
7, 26, 45, 64, 83, 102, 121, 140	Salida x	Posición alta alcanzada	1 bit - 1.002 DPT_Bool	C, R, T

Este objeto se activa cuando el parámetro **Posición alta alcanzada** está activo.
Este objeto permite emitir la posición alta de la persiana o del toldo en el bus KNX.

Valor del objeto:

0 = Posición no alcanzada, 1 = Posición alcanzada

- Si la posición alta de la persiana o del toldo no se alcanza, un telegrama con un valor lógico 0 se emite en el bus KNX.
- Si la posición alta de la persiana o del toldo se alcanza, un telegrama con un valor lógico 1 se emite en el bus KNX.

Este objeto se emite al cambiar el estado.
Para más información, consulte: [Indicación estado](#).

N.º	Nombre	Función del objeto	Tipo de datos	Flags
8, 27, 46, 65, 84, 103, 122, 141	Salida x	Posición baja alcanzada	1 bit - 1.002 DPT_Bool	C, R, T

Este objeto se activa cuando el parámetro **Posición baja alcanzada** está activo.
Este objeto permite emitir la posición baja de la persiana o del toldo en el bus KNX.

Valor del objeto:

0 = Posición no alcanzada, 1 = Posición alcanzada

- Si la posición baja de la persiana o del toldo no se alcanza, un telegrama con un valor lógico 0 se emite en el bus KNX.
- Si la posición baja de la persiana o del toldo se alcanza, un telegrama con un valor lógico 1 se emite en el bus KNX.

Este objeto se emite al cambiar el estado.
Para más información, consulte: [Indicación estado](#).

3.2.3 Forzado

N.º	Nombre	Función del objeto	Tipo de datos	Flags
9, 28, 47, 66, 85, 104, 123, 142	Salida x	Forzado	2 bit - 2.002 DPT_Bool_Control	C, R, W

Este objeto se activa cuando el parámetro **Forzado** está activo.
El estado del contacto de salida se determina directamente mediante este objeto.

A continuación el detalle del formato del objeto.

Telegrama recibido en el objeto forzado			Comportamiento de la salida
Valor hexadecimal	Valor binario		
	Bit 1 (MSB)	Bit 0 (LSB)	
00	0	0	Final del forzado
01	0	1	Final del forzado
02	1	0	Forzado para subir
03	1	1	Forzado para bajar

El primer bit de este objeto (bit 0) determina el estado del contacto de salida que debe forzarse. El segundo bit activa o desactiva el control de forzado.

Para más información, consulte: [Forzado](#).

N.º	Nombre	Función del objeto	Tipo de datos	Flags
10, 29, 48, 67, 86, 105, 124, 143	Salida x	Indicación de estado forzado	1 bit - 1.011 DPT_State	C, R, T

Este objeto se activa cuando el parámetro **Forzado** está activo.
Este objeto permite emitir el estado de la función Forzado del dispositivo en el bus KNX.

Valor del objeto:

0 = No forzado, 1 = Forzado:

- Si la función Forzado se desactiva, un telegrama con un valor lógico 0 se emite.
- Si la función Forzado se activa, un telegrama con un valor lógico 1 se emite.

Este objeto se emite al cambiar el estado.

Para más información, consulte: [Forzado](#).

3.2.4 Escena

N.º	Nombre	Función del objeto	Tipo de datos	Flags																
11, 30, 49, 68, 87, 106, 125, 144	Salida x	Escena	1 byte - 18.001 DPT_SceneNumber	C, R, W																
<p>Este objeto se activa cuando el parámetro Escena está activo. Este objeto permite activar o memorizar una escena.</p> <p>A continuación el detalle del formato del objeto.</p> <table border="1" style="width: 100%; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 12.5%;">7</td> <td style="width: 12.5%;">6</td> <td style="width: 12.5%;">5</td> <td style="width: 12.5%;">4</td> <td style="width: 12.5%;">3</td> <td style="width: 12.5%;">2</td> <td style="width: 12.5%;">1</td> <td style="width: 12.5%;">0</td> </tr> <tr> <td>Aprendizaje</td> <td>No usado</td> <td colspan="6">Número escena</td> </tr> </table> <p>Bit 7: 0: La escena se activa / 1: La escena se memoriza. Bit 6: No usado. Bit 5 a Bit 0: Número de escena de 0 (escena 1) a 63 (escena 64).</p> <p>Para más información, consulte: Escena.</p>					7	6	5	4	3	2	1	0	Aprendizaje	No usado	Número escena					
7	6	5	4	3	2	1	0													
Aprendizaje	No usado	Número escena																		

3.2.5 Alarma

N.º	Nombre	Función del objeto	Tipo de datos	Flags
12, 31, 50, 69, 88, 107, 126, 145	Salida x	Alarma 1	1 bit - 1.005 DPT_Alarm	C, R, W
<p>Este objeto se activa cuando el parámetro Alarma tiene el valor: Alarma 1 o Alarma 1 > Alarma 2 o Alarma 1 > Alarma 2 > Alarma 3.</p> <p>Este objeto permite conmutar la salida según los ajustes predefinidos.</p> <p>Valor del objeto:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Si el objeto recibe el valor 0, la alarma no se activa. - Si el objeto recibe el valor 1, la alarma se activa. <p>Para más información, consulte: Alarma.</p>				

N.º	Nombre	Función del objeto	Tipo de datos	Flags
13, 32, 51, 70, 89, 108, 127, 146	Salida x	Alarma 2	1 bit - 1.005 DPT_Alarm	C, R, W
<p>Este objeto se activa cuando el parámetro Alarma tiene el valor: Alarma 1 > Alarma 2 o Alarma 1 > Alarma 2 > Alarma 3.</p> <p>Este objeto permite conmutar la salida según los ajustes predefinidos.</p> <p>Valor del objeto:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Si el objeto recibe el valor 0, la alarma no se activa. - Si el objeto recibe el valor 1, la alarma se activa. <p>Para más información, consulte: Alarma.</p>				

N.º	Nombre	Función del objeto	Tipo de datos	Flags
14, 33, 52, 71, 90, 109, 128, 147	Salida x	Alarma 3	1 bit - 1.005 DPT_Alarm	C, R, W
<p>Este objeto se activa cuando el parámetro Alarma tiene el valor: Alarma 1 > Alarma 2 > Alarma 3. Este objeto permite conmutar la salida según los ajustes predefinidos.</p> <p>Valor del objeto:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Si el objeto recibe el valor 0, la alarma no se activa. - Si el objeto recibe el valor 1, la alarma se activa. <p>Para más información, consulte: Alarma.</p>				

3.2.6 Posición en % automatismo

N.º	Nombre	Función del objeto	Tipo de datos	Flags
15, 34, 53, 72, 91, 110, 129, 148	Salida x	Posición en % automatismo	1 byte - 5.001 DPT_Scaling	C, R, W
<p>Este objeto se activa cuando el parámetro Automatismo está activo. Permite posicionar la persiana o el toldo a la altura deseada en función del valor enviado al bus KNX.</p> <p>Valor del objeto: 0 a 255</p> <ul style="list-style-type: none"> - 0 (0%): Posición alta. - 255 (100%): posición baja. <p>Para más información, consulte: Automatisme.</p>				

3.2.7 Posición lamas en % automatismo

N.º	Nombre	Función del objeto	Tipo de datos	Flags
16, 35, 54, 73, 92, 111, 130, 149	Salida x	Posición lamas en % automatismo	1 byte - 5.001 DPT_Scaling	C, R, W
<p>Este objeto se activa cuando el parámetro Tipo de cierre tiene el valor Persiana y toldo y cuando el parámetro Automatismo está activo. Permite posicionar las lamas de la persiana en función del valor enviado al bus KNX.</p> <p>Valor del objeto: 0 a 255</p> <ul style="list-style-type: none"> - 0 (0%) : Lamas abiertas. - 255 (100%): Lamas cerradas. <p>Para más información, consulte: Automatisme.</p>				

3.2.8 Automatismo desactivación

N.º	Nombre	Función del objeto	Tipo de datos	Flags
17, 36, 55, 74, 93, 112, 131, 150	Salida x	Automatismo desactivación	1 bit - 1.003 DPT_Enable	C, R, W
<p>Este objeto se activa cuando el parámetro Automatismo desactivación está activo. Este objeto permite activar la función de automatismo.</p> <p>Valor del objeto:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Si el objeto recibe el valor 0, la función Automatismo está inactiva. - Si el objeto recibe el valor 1, la función Automatismo está activa. <p>Para más información, consulte: Automatisme.</p>				

N.º	Nombre	Función del objeto	Tipo de datos	Flags
18, 37, 56, 75, 94, 113, 132, 151	Salida x	Estado automatismo desactivación	1 bit - 1.003 DPT_Enable	C, R, T
<p>Este objeto se activa cuando el parámetro Automatismo desactivación está activo. Este objeto permite emitir el estado de la función Automatismo desactivación del dispositivo en el bus KNX.</p> <p>Valor del objeto:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Si la función Automatismo desactivación se desactiva, un telegrama con un valor lógico 0 se emite. - Si la función Automatismo desactivación se activa, un telegrama con un valor lógico 1 se emite. <p>Este objeto se emite al cambiar el estado. Para más información, consulte: Automatisme.</p>				

4. Programación mediante Easy tool

El funcionamiento de los diferentes dispositivos solamente difiere según el número de salidas. Por este motivo, la descripción siempre hace referencia solamente a un producto o a una salida.

4.1 Descubrimiento del producto

■ TXA 628C: 8 salidas persianas/toldos 6A 230V AC

Vista del producto:

Producto		8 Salidas	
Nombre	TXA628C - Módulo 8 persianas lamas 230V	1	TXA628C - 1 - 1 Casa - ES_Shutter
Uso	ES_Shutter	2	TXA628C - 1 - 2 Casa - ES_Shutter
Lugar	Casa	3	TXA628C - 1 - 3 Casa - ES_Shutter
Seguimiento eléctrico	TXA628C - 1	4	TXA628C - 1 - 4 Casa - ES_Shutter
Producto	TXA628C Módulo 8 persianas lamas 230V	5	TXA628C - 1 - 5 Casa - ES_Shutter
Acciones		6	TXA628C - 1 - 6 Casa - ES_Shutter
		7	TXA628C - 1 - 7 Casa - ES_Shutter
		8	TXA628C - 1 - 8 Casa - ES_Shutter

Vista de las vías:

0 Entrada

8 salidas	
	TXA628C - 1 - 1 Vivienda - Persiana
	TXA628C - 1 - 2 Vivienda - Persiana
	TXA628C - 1 - 3 Vivienda - Persiana
	TXA628C - 1 - 4 Vivienda - Persiana
	TXA628C - 1 - 5 Vivienda - Persiana
	TXA628C - 1 - 6 Vivienda - Persiana
	TXA628C - 1 - 7 Vivienda - Persiana
	TXA628C - 1 - 8 Vivienda - Persiana

■ **Parámetros de una vía**

Esta ventana de ajuste permite realizar los ajustes de las salidas del producto. Estos parámetros están disponibles para cada salida individualmente.

TXA628C - 1 - 1
✕

Tipo de cierre	Persiana y toldo ▼
Posición sol	No fachada ▼
Nivel alarma viento	No alarma de viento ▼
Posición al activarse la alarma viento	Inactivo ▼
Alarma lluvia	No ▼
Posición al activarse la alarma pluuie	Inactivo ▼
Duración de subida total	120
Duración de bajada total	120
Cierre de los relés para inclinación (ms)	150
Número total de inclinaciones	12

■ Funciones disponibles: Persiana/toldo

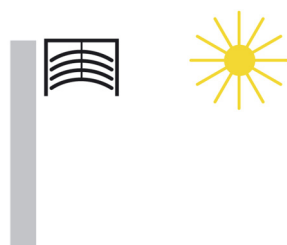
	Subir estor		Forzado para subir
	Bajar estor		Forzado para bajar
	Subir persiana		Forzado Subir botón pulsador (1)
	Bajar persiana		Forzado Bajar botón pulsador (1)
	Subir/bajar		Alarma Viento
	Bajar/Subir		Alarma lluvia
	Subir interruptor		Automatismo posición persiana
	Bajar interruptor		Automatismo posición lama
	Subir/stop		Automatismo persiana posición y lamas
	Bajar/stop		Automatismo posición persiana interruptor
	Posición persianas		Automatismo posición lama inter
	Posición lamas		Automatismo persiana posición y lama inter
	Posición persiana y lamas		Escena
	Posición persiana interruptor		Escena interruptor
	Posición lamas interruptor		Automatismo desactivación
	Posición persiana y lamas interruptor		Automatismo desactivación botón-pulsador (1)

(1) Esta función solo está disponible con productos de entradas con botón pulsador que disponen de LED para la indicación del estado.

4.2 Funciones del producto

Posicionamiento de las lamas horizontales

Los accionadores con motores de persianas con 2 finales de carrera permiten alcanzar una posición determinada de la protección solar a través de un ajuste específico en porcentaje. El final de carrera alto (protección solar completamente levantada) se controla a través del valor "0%" o el especificado como estado.

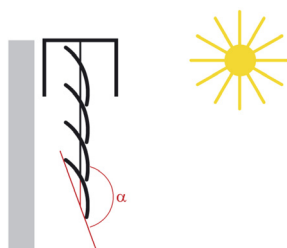


Protección solar (lamas) completamente subida (Final de carrera alto: 0%)

Objeto: Posición en %

Si se requiere la posición baja, el accionador de la persiana especifica este dato como posición para la protección solar 100% o el alcance del final de carrera bajo (Protección solar totalmente bajada). Se identifica mediante este valor. Si una persiana desciende desde el final de carrera alto, las lamas basculan primero a una posición casi vertical y la protección solar desciende hasta el final de carrera bajo con las lamas cerradas.

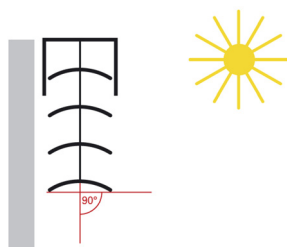
Si la persiana se encuentra en el final de carrera bajo y las lamas están completamente cerradas, la posición de las lamas se define como vertical e igual a 100%. Sin embargo, las lamas completamente cerradas no suelen mostrar una posición perfectamente vertical ($\alpha = 180^\circ$), sino que forman un pequeño ángulo con la vertical.



Protección solar y lamas cerradas (Final de carrera bajo: 100%, Posición de las lamas: 100%)

Objeto: Posición en %

A partir de su posición vertical (completamente cerradas, 100%), las lamas pueden orientarse hasta la posición horizontal (completamente abiertas, 0% o $\alpha = 90^\circ$). En este caso, el motor de persiana usado determina si esta modificación de la posición puede realizarse de manera fluida mediante encadenamiento de varios minipasos sucesivos de inclinación o si esta modificación sólo es posible mediante algunos pasos de inclinación (Al igual que para los motores estándar).

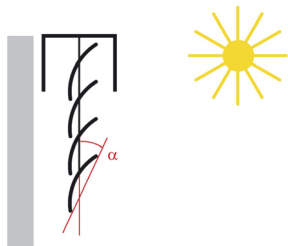


Lamas en posición horizontal (0%, $\alpha = 90^\circ$)

Objeto: Posición lamas en %

Con persianas estándar, la posición de las lamas desde la horizontal puede modificarse todavía más, hasta que la inclinación de la posición de las lamas llega a su término y empieza la subida de las persianas. En ese momento, las lamas forman un ángulo comprendido entre 0° y 90° con la vertical.

Posición de las lamas al principio del desplazamiento de apertura (Subir)

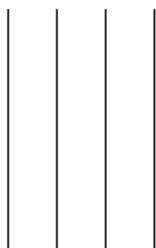


Objeto: Posición lamas en %

Posición de las lamas verticales

En el caso de una protección solar o visual instalada en el interior, compuesta de lamas verticales accionadas por un motor de persiana, la posición en la que las lamas están completamente abiertas se controla o se identifica como posición de las lamas al 0%. Las lamas forman un ángulo de 90° con la dirección del desplazamiento, pasando de la protección antideslumbramiento completamente abierta a la protección antideslumbramiento completamente cerrada.

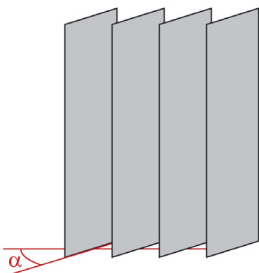
Lamas verticales completamente abiertas (Posición de las lamas 0%)



Objeto: Posición lamas en %

Si las lamas están completamente cerradas, esta posición se controla o se identifica como posición de las lamas al 100%. Se trata de la posición en la que la protección antideslumbramiento llega delante de la ventana, desde su final de carrera lateral. En este caso, el ángulo formado por las lamas con el sentido del desplazamiento es ligeramente $> 0^\circ$.

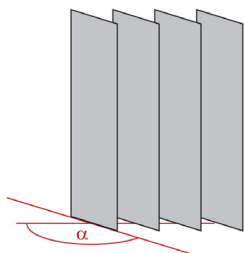
Lamas verticales completamente cerradas (Posición de las lamas 100%)



Objeto: Posición lamas en %

Si la protección antideslumbramiento vuelve a la posición inicial (es decir, abierta), las lamas verticales se orientan en una posición ligeramente inferior a 180°.

Lamas verticales al principio del desplazamiento Apertura



4.2.1 Parámetros de una vía

TXA628C - 1 - 1
✕

Tipo de cierre	Persiana y toldo
Posición sol	No fachada
Nivel alarma viento	No alarma de viento
Posición al activarse la alarma viento	Inactivo
Alarma lluvia	No
Posición al activarse la alarma pluuie	Inactivo
Duración de subida total	120
Duración de bajada total	120
Cierre de los relés para inclinación (ms)	150
Número total de inclinaciones	12

Parámetro	Descripción	Valor
Tipo de cierre	Este parámetro define el tipo de cierre usado por las salidas implicadas. Un funcionamiento de tipo persiana y toldo da acceso a parámetros adicionales para controlar la inclinación de las lamas.	Persiana Persiana y toldo*

Parámetro	Descripción	Valor
Duración de subida total	Este parámetro define la duración del cierre del contacto de salida para una subida completa.	1... 120* ...500 s

Parámetro	Descripción	Valor
Duración de bajada total	Este parámetro define la duración del cierre del contacto de salida para una bajada completa.	1... 120* ...500 s

Parámetro	Descripción	Valor
Cierre de los relés para inclinación (ms)	Este parámetro permite definir la duración del cierre de los contactos para realizar una inclinación básica de las lamas.	100... 150* ...2500 ms

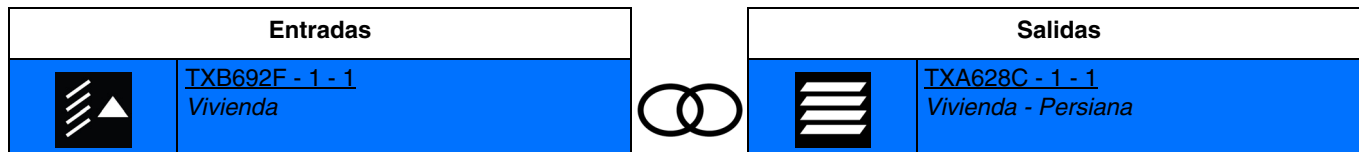
Parámetro	Descripción	Valor
Número total de inclinaciones	Este parámetro define el número total de inclinaciones básicas para pasar las lamas de la posición inclinada hacia abajo a la posición inclinada hacia arriba.	1... 12* ...50

*Nota: Antes de ajustar el **Número total de inclinaciones** es necesario definir la duración del cierre de los contactos para realizar una inclinación básica de las lamas.*

* Valor por defecto

4.2.2 Subir/bajar

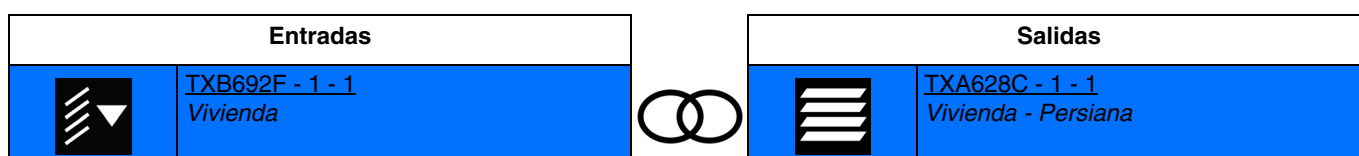
- **Subir estor:** permite subir o detener un estor, o inclinar las lamas de un estor.



Cierre breve del contacto de entrada: cierre breve del contacto de salida subir.
 Cierre prolongado del contacto de entrada: cierre temporizado del contacto de salida subir.
 Apertura del contacto de entrada: sin acción.

Nota: Si interviene un cierre breve del contacto de entrada durante la temporización, el contacto de salida se abre (función stop).

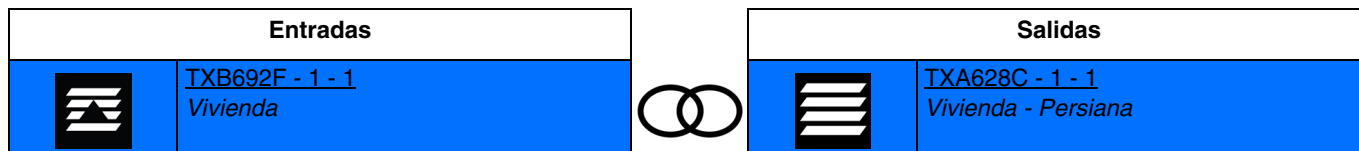
- **Bajar estor:** permite bajar o detener un estor, o inclinar las lamas de un estor.



Cierre breve del contacto de entrada: cierre breve del contacto de salida bajar.
 Cierre prolongado del contacto de entrada: sortie montée cierre temporizado del contacto de salida bajar.
 Apertura del contacto de entrada: sin acción.

Nota: Si interviene un cierre breve del contacto de entrada durante la temporización, el contacto de salida se abre (función stop).

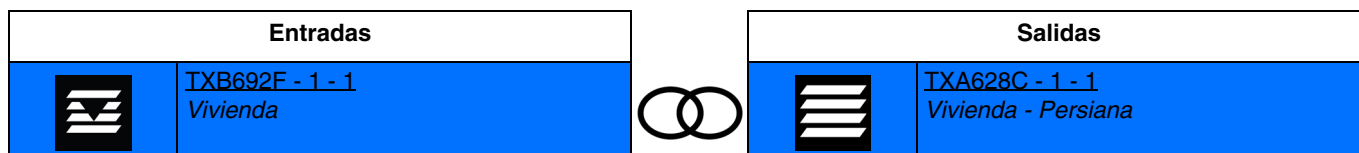
- **Subir persiana:** permite subir o detener una persiana enrollable.



Cierre prolongado del contacto de entrada: cierre temporizado del contacto de salida subir.
 Apertura del contacto de entrada: sin acción.

Nota: Si interviene un cierre breve del contacto de entrada durante la temporización, el contacto de salida se abre (función stop).

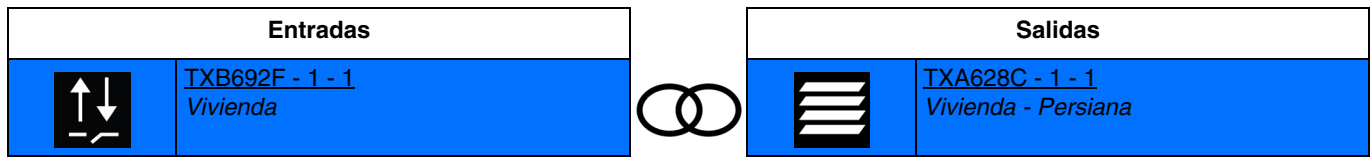
- **Bajar persiana:** permite bajar o detener una persiana enrollable.



Cierre prolongado del contacto de entrada: sortie montée cierre temporizado del contacto de salida bajar.
 Apertura del contacto de entrada: sin acción.

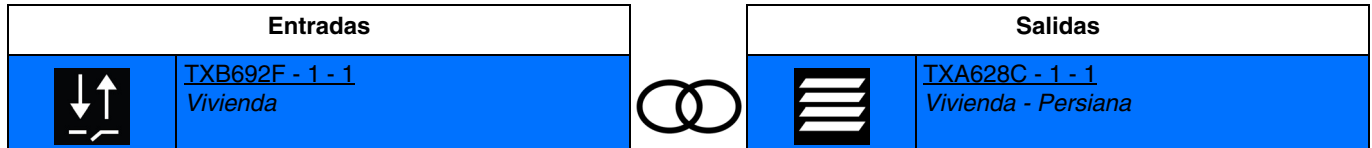
Nota: Si interviene un cierre breve del contacto de entrada durante la temporización, el contacto de salida se abre (función stop).

- **Subir/bajar:** permite subir o descender una persiana enrollable o un estor mediante un interruptor.



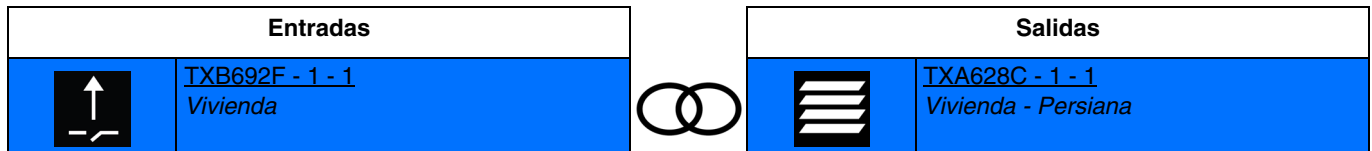
Cierre del contacto de entrada: cierre temporizado del contacto de salida subir.
 Apertura del contacto de entrada: sortie montée cierre temporizado del contacto de salida bajar.

- **Bajar/Subir:** permite subir o descender una persiana enrollable o un estor mediante un interruptor.



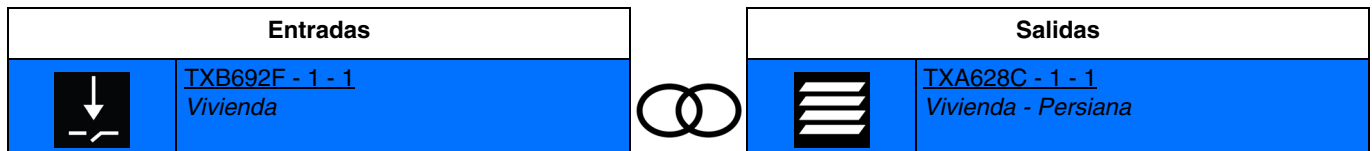
Cierre del contacto de entrada: sortie montée cierre temporizado del contacto de salida bajar.
 Apertura del contacto de entrada: cierre temporizado del contacto de salida subir.

- **Subir interruptor:** permite subir una persiana enrollable o un estor mediante un interruptor.



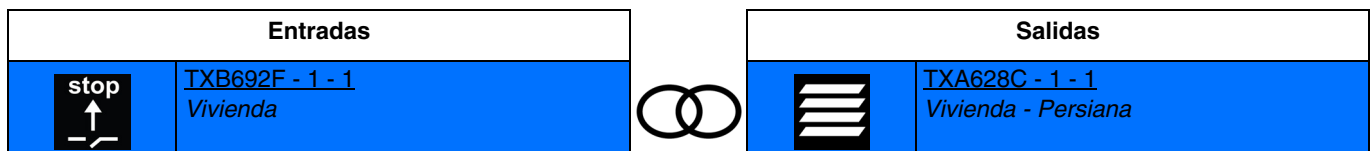
Cierre del contacto de entrada: cierre temporizado del contacto de salida subir.
 Apertura del contacto de entrada: sin acción.

- **Bajar interruptor:** permite bajar una persiana enrollable o un estor mediante un interruptor.



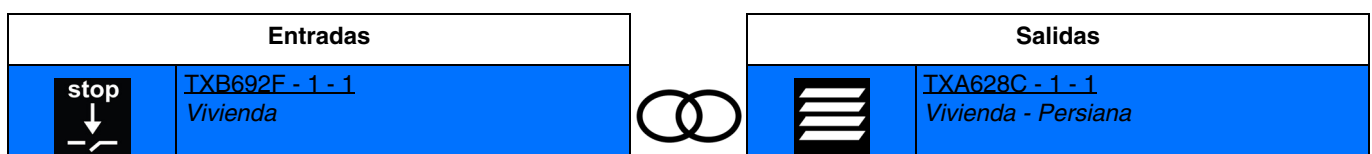
Cierre del contacto de entrada: sortie montée cierre temporizado del contacto de salida bajar.
 Apertura del contacto de entrada: sin acción.

- **Subir/stop:** permite subir o detener una persiana enrollable o un estor mediante un interruptor.



Cierre del contacto de entrada: cierre temporizado del contacto de salida subir.
 Apertura del contacto de entrada: apertura de contacto de salida (función stop).

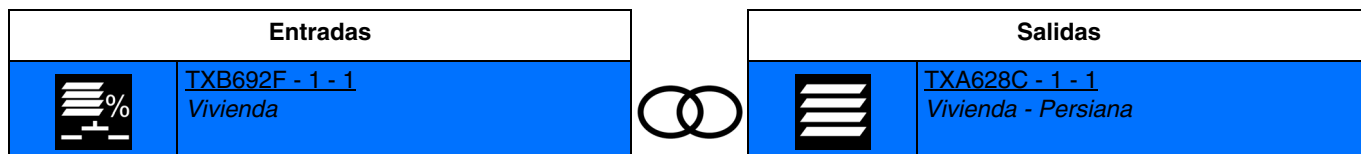
- **Bajar/stop:** permite bajar o detener una persiana enrollable o un estor mediante un interruptor.



Cierre del contacto de entrada: sortie montée cierre temporizado del contacto de salida bajar.
 Apertura del contacto de entrada: apertura de contacto de salida (función stop).

4.2.3 Posición de la persiana o del estor

- **Posición persianas:** permite posicionar una persiana enrollable o un estor a la altura deseada en función de un valor en %.

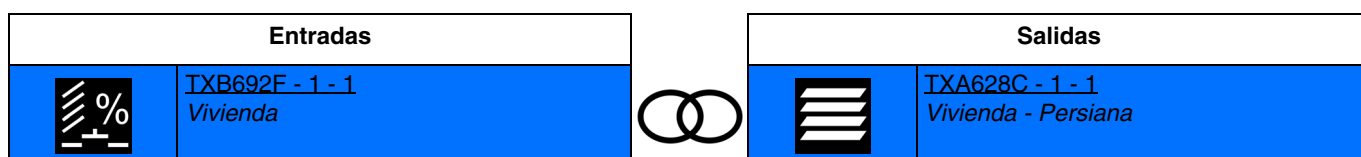


Cierre del contacto de entrada: cierre temporizado de los contactos de salida para el posicionamiento de la persiana o del estor.
 Apertura del contacto de entrada: sin acción.

Nota: En el momento del enlace, se debe definir el valor en % de la posición de la persiana (0%: posición alta, 100%: posición baja).

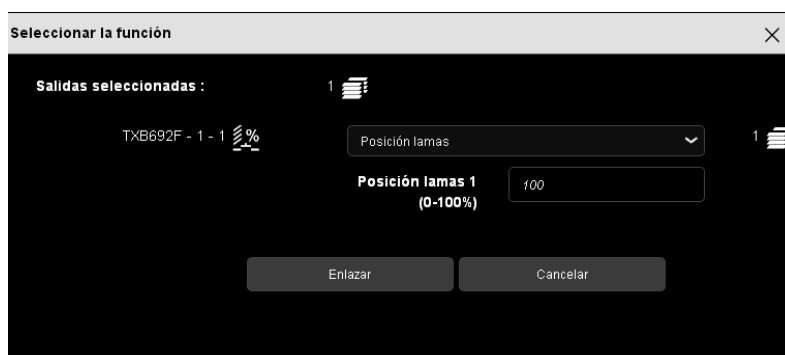


- **Posición lamas:** permite posicionar las lamas de un estor en función de un valor en %.

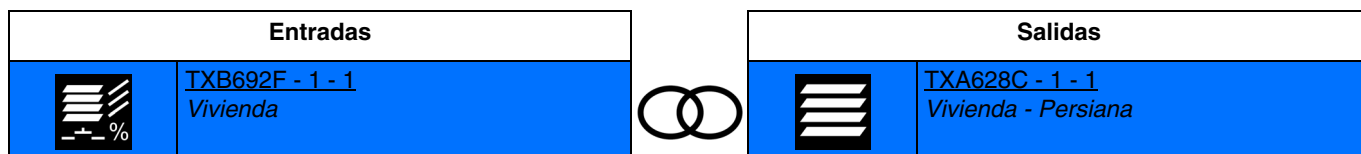


Cierre del contacto de entrada: cierre temporizado de los contactos de salida para la inclinación de las lamas del estor.
 Apertura del contacto de entrada: sin acción.

Nota: En el momento del enlace, se debe definir el valor en % de la posición de las lamas del estor (0%: lamas abiertas, 100%: lamas cerradas).



- **Posición persiana y lamas:** permite posicionar una persiana enrollable o un estor a la altura deseada y las lamas de un estor en función de un valor en %.



Cierre del contacto de entrada: cierre temporizado de los contactos de salida para el posicionamiento de la persiana o del estor y para la inclinación de las lamas del estor.

Apertura del contacto de entrada: sin acción.

Nota: En el momento del enlace, se debe definir el valor en % de la posición de la persiana (0%: posición alta, 100%: posición baja) y el valor en % de la posición de las lamas del estor (0%: lamas abiertas, 100%: lamas cerradas).

Seleccionar la función ✕

Salidas seleccionadas : 1 

TXB692F - 1 - 1 

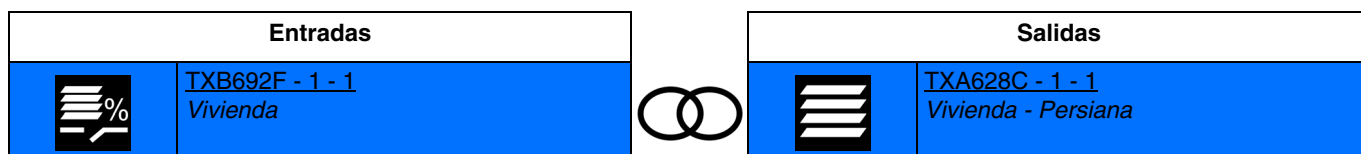
Posición persiana y lamas ▼

Posición 1 (0-100%)

Posición lamas 1 (0-100%)

Enlazar Cancelar

- **Posición persiana interruptor:** permite posicionar una persiana enrollable o un estor a la altura deseada en función de un valor en % mediante un interruptor.





Cierre del contacto de entrada: cierre temporizado de los contactos de salida para la posición 1 de la persiana o del estor.

Apertura del contacto de entrada: cierre temporizado de los contactos de salida para la posición 2 de la persiana o del estor.

Nota: En el momento del enlace, se debe definir los valores en % de las posiciones 1 y 2 de la persiana (0%: posición alta, 100%: posición baja).

Seleccionar la función ✕

Salidas seleccionadas : 1 

TXB692F - 1 - 1 

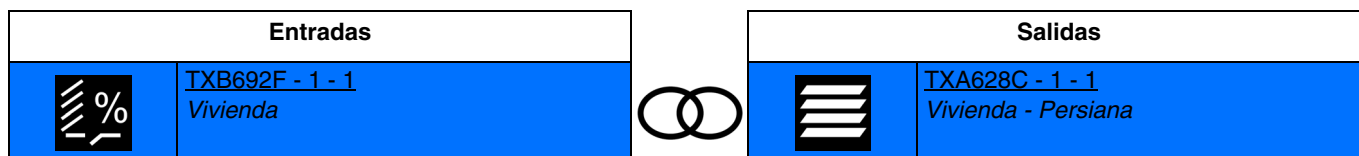
Interruptor posición persiana ▼

Posición 1 (0-100%)

Posición 2 (0-100%)

Enlazar Cancelar

- **Posición lamas interruptor:** permite posicionar las lamas de un estor en función de un valor en % mediante un interruptor.

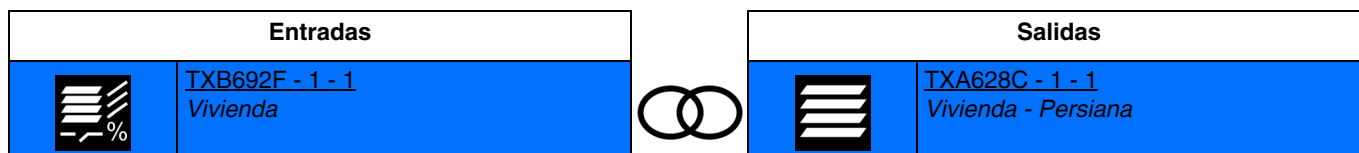


Cierre del contacto de entrada: cierre temporizado de los contactos de salida para la posición 1 de las lamas del estor.
 Apertura del contacto de entrada: cierre temporizado de los contactos de salida para la posición 2 de las lamas del estor.

Nota: En el momento del enlace, se debe definir los valores en % de las posiciones 1 y 2 de las lamas del estor (0%: lamas abiertas, 100%: lamas cerradas).

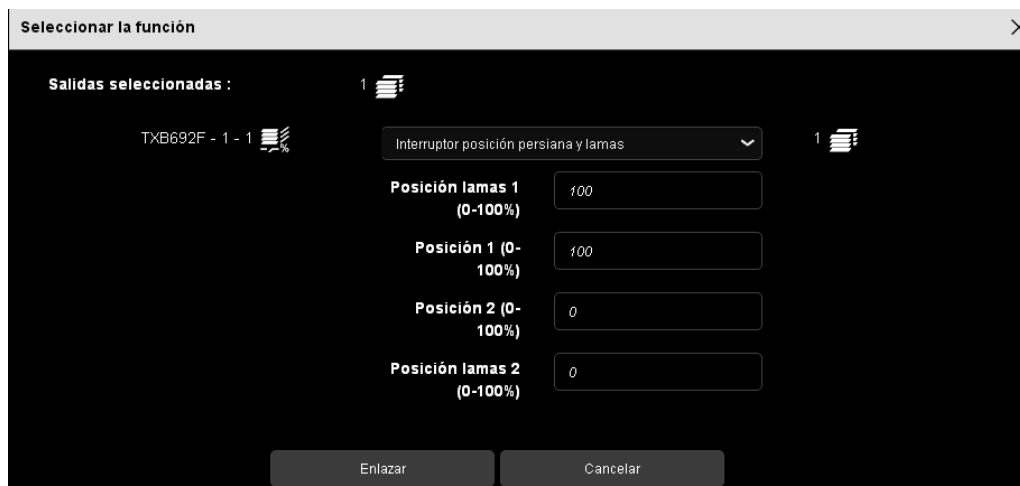


- **Posición persiana y lamas interruptor:** permite posicionar una persiana enrollable o un estor a la altura deseada y las lamas de un estor en función de un valor en % mediante un interruptor.



Cierre del contacto de entrada: cierre temporizado de los contactos de salida para la posición 1 de la persiana o del estor y para la posición 1 de las lamas del estor.
 Apertura del contacto de entrada: cierre temporizado de los contactos de salida para la posición 2 de la persiana o del estor y para la posición 2 de las lamas del estor.

Nota: En el momento del enlace, se debe definir los valores en % de las posiciones 1 y 2 de la persiana (0%: posición alta, 100%: posición baja) y los valores en % de las posiciones 1 y 2 de las lamas del estor (0%: lamas abiertas, 100%: lamas cerradas).



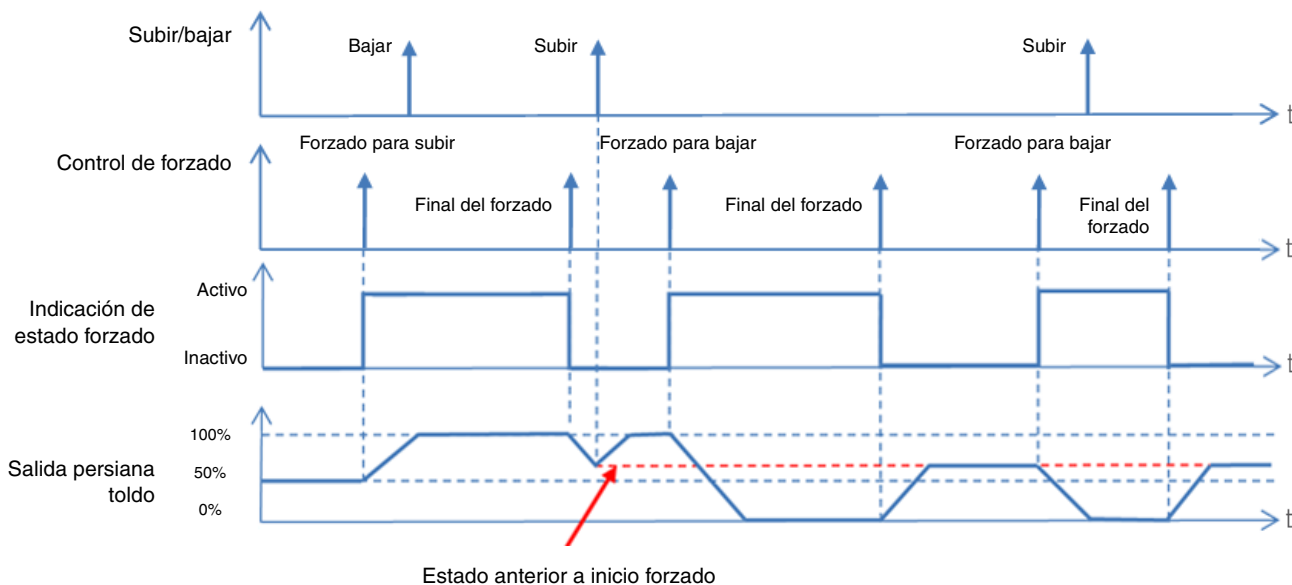
4.2.4 Forzado

La función Forzado permite forzar una salida a un estado definido.

Prioridad: Alarma > **Forzado** > Función básica.

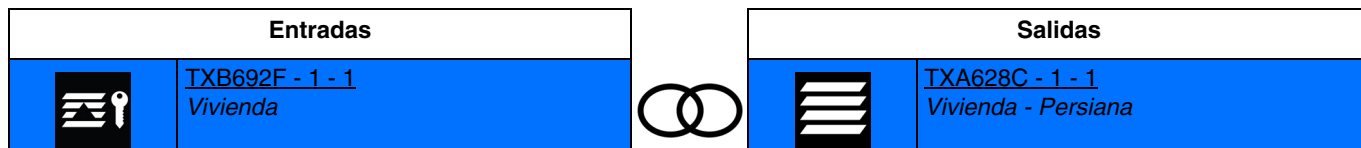
Al final del forzado, la salida vuelve al estado que tenía antes del forzado (Función memorización).

Principio de funcionamiento:



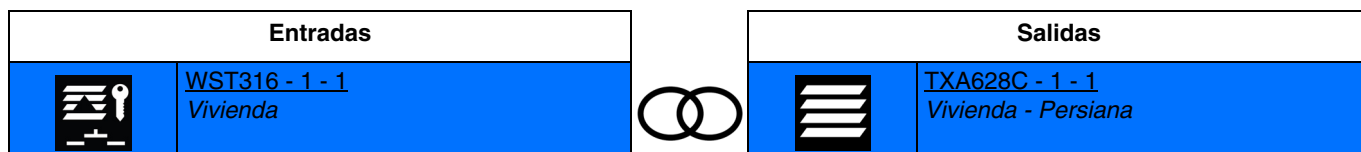
■ Los enlaces

- **Forzado para subir:** permite forzar la subida de una persiana enrollable o de un estor.



Cierre del contacto de entrada: activación del forzado y cierre temporizado del contacto de salida para subir.
 Apertura del contacto de entrada: final del forzado.

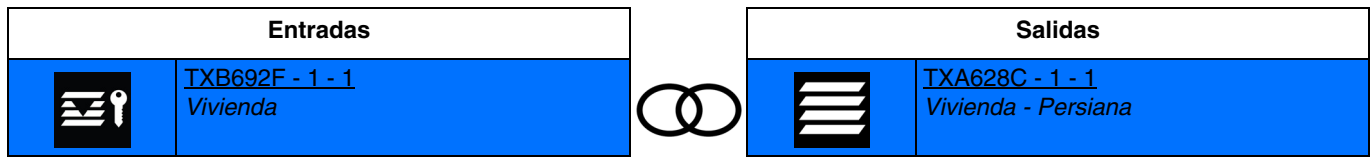
- **Forzado Subir botón pulsador:** permite forzar la subida de una persiana enrollable o de un estor mediante un botón pulsador.



Cierre del contacto de entrada: activación del forzado y cierre temporizado del contacto de salida para subir.
 Apertura del contacto de entrada: sin acción.
 Un segundo cierre del contacto de entrada provoca el final del forzado.

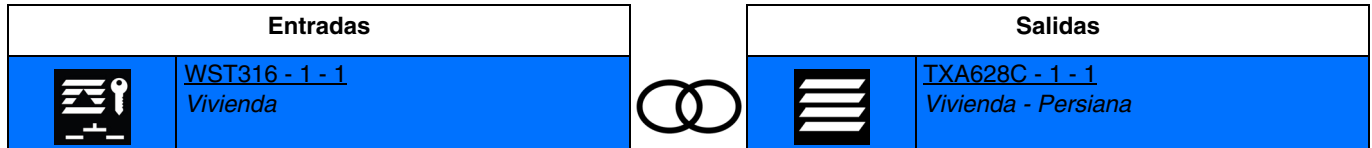
Nota: Esta función solo está disponible con productos de entradas con botón pulsador que disponen de LED para la indicación del estado.

- **Forzado para bajar:** permite forzar la bajada de una persiana enrollable o de un estor.



Cierre del contacto de entrada: activación del forzado y cierre temporizado del contacto de salida para bajar.
 Apertura del contacto de entrada: final del forzado.

- **Forzado Bajar botón pulsador:** permite forzar la bajada de una persiana enrollable o de un estor mediante un botón pulsador.



Cierre del contacto de entrada: activación del forzado y cierre temporizado del contacto de salida para bajar.
 Apertura del contacto de entrada: sin acción.

Un segundo cierre del contacto de entrada provoca el final del forzado.

Nota: Esta función solo está disponible con productos de entradas con botón pulsador que disponen de LED para la indicación del estado.

4.2.5 Alarma

La función Alarma permite colocar una persiana enrollable o un toldo en un estado predefinido ajustable.

Prioridad: **Alarma** > Forzado > Función básica.

La alarma impide cualquier acción hasta el envío de una orden de final de alarma.

Se pueden ajustar hasta 2 alarmas (Alarma Viento > Alarma Lluvia).

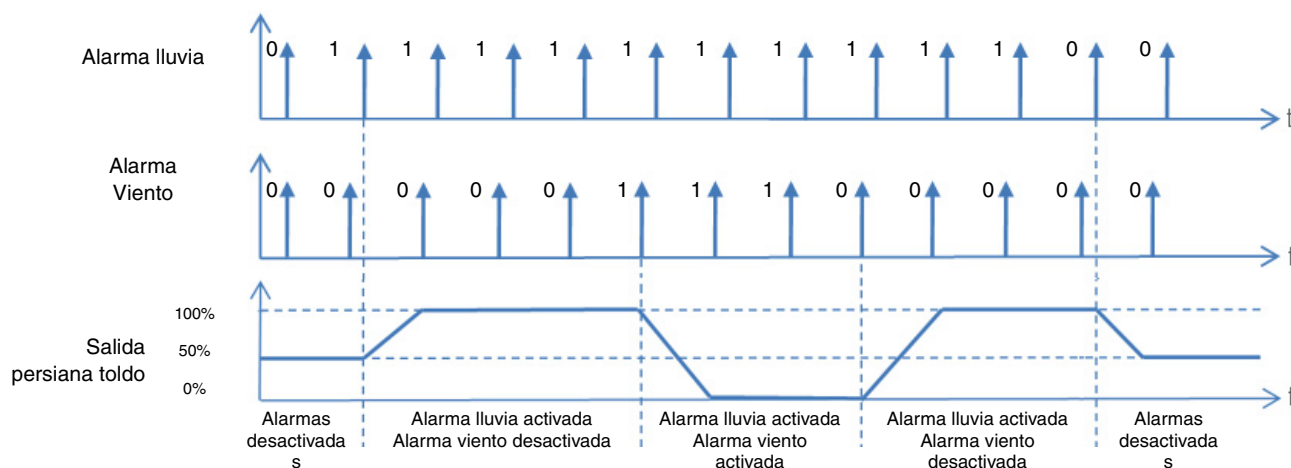
El cambio de estado de la salida, cuando aparece una alarma, se define con el parámetro (Subir, Bajar, Posición sin cambiar).

Después de la alarma, la persiana o el estor vuelve a la posición que existiría si ninguna alarma hubiera tenido lugar.

Principio de funcionamiento:

Ejemplo:

- Posición al activarse la alarma pluuie: subir.
- Posición al activarse la alarma viento: bajar.



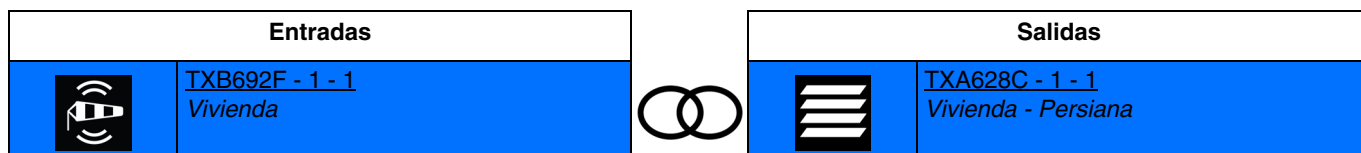
Cuando varias alarmas se activan al mismo tiempo, las órdenes asociadas a la alarma que dispone la prioridad más elevada se ejecutarán.

Para las alarmas, los enlaces se realizan de 2 formas:

- Los enlaces clásicos: La información de alarma se transmite a través de un producto de entrada conectado al bus KNX. De ese modo, la información puede proceder de un dispositivo que no sea KNX que disponga de una salida con contacto seco.
- Los enlaces automáticos: La información de alarma se transmite directamente al bus KNX. En general procede de una estación meteorológica conectada al bus KNX. En este caso, el enlace se realiza mediante simple parametrage.

■ Los enlaces

- **Alarma Viento:** permite poner la persiana enrollable o el estor en una posición definida cuando la alarma está activada.



Cierre del contacto de entrada: activación de la alarma viento.

Apertura del contacto de entrada: final de la alarma.

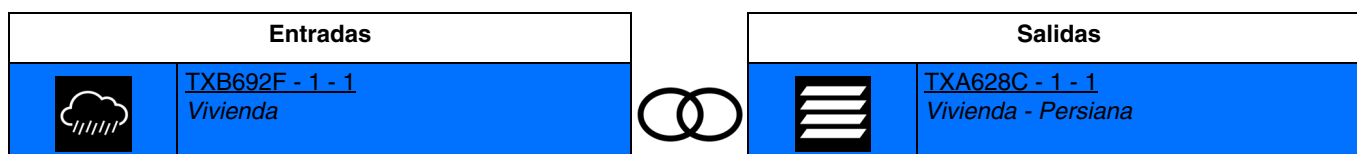
La posición de la persiana enrollable o del estor se define mediante un parámetro.

Nivel alarma viento	No alarma de viento
Posición al activarse la alarma viento	Inactivo

Parámetro	Descripción	Valor
Posición al activarse la alarma viento	Durante la alarma viento, la salida persiana/estor: No cambia Acciona el contacto de subida Acciona el contacto de bajada	Inactivo* Subir Bajar

Nota: El parámetro **Nivel alarma viento** no se tiene en cuenta con este tipo de enlace.

- **Alarma lluvia:** permite poner la persiana enrollable o el estor en una posición definida cuando la alarma está activada.



Cierre del contacto de entrada: activación de la alarma lluvia.

Apertura del contacto de entrada: final de la alarma.

La posición de la persiana enrollable o del estor se define mediante un parámetro.

Alarma lluvia	No
Posición al activarse la alarma pluuie	Inactivo

Parámetro	Descripción	Valor
Posición al activarse la alarma pluuie	Permite definir el estado de la salida de la persiana cuando aparece la alarma por lluvia.	Inactivo* Subir Bajar

Nota: El parámetro **Nivel alarma lluvia** no se tiene en cuenta con este tipo de enlace.

* Valor por defecto

■ Los enlaces automáticos

Este enlace se realiza según la configuración de los productos.

- **Alarma Viento:** permite poner la persiana enrollable o el estor en una posición definida cuando la alarma está activada.

Para la alarma por viento, debe consultar la configuración de las persianas.

Parámetro	Descripción	Valor
Nivel de alarma por viento	Permite activar la salida de la persiana cuando aparece la alarma por viento 1, 2 o 3.	Sin alarma por viento* Nivel 1 Nivel 2 Nivel 3

Alarma viento 1: Alarma activa si velocidad del viento > 4 m/s (14.4km/h)

Alarma viento 2: Alarma activa si velocidad del viento > 8 m/s (28.8km/h)

Alarma viento 3: Alarma activa si velocidad del viento > 12 m/s (43.2km/h)

Nota: Consulte la documentación de la estación meteorológica para más precisiones.

Parámetro	Descripción	Valor
Posición al activarse la alarma viento	Durante la alarma viento, la salida persiana/estor: No cambia Acciona el contacto de subida Acciona el contacto de bajada	Inactivo* Subir Bajar

- **Alarma lluvia:** permite poner la persiana enrollable o el estor en una posición definida cuando la alarma está activada.

Para la alarma por lluvia, debe consultar la configuración de las persianas.

Parámetro	Descripción	Valor
Alarma lluvia	Permite activar la salida de la persiana cuando aparece la alarma por lluvia.	Sí No*

Parámetro	Descripción	Valor
Posición al activarse la alarma pluye	Permite definir el estado de la salida de la persiana cuando aparece la alarma por lluvia.	Inactivo* Subir Bajar

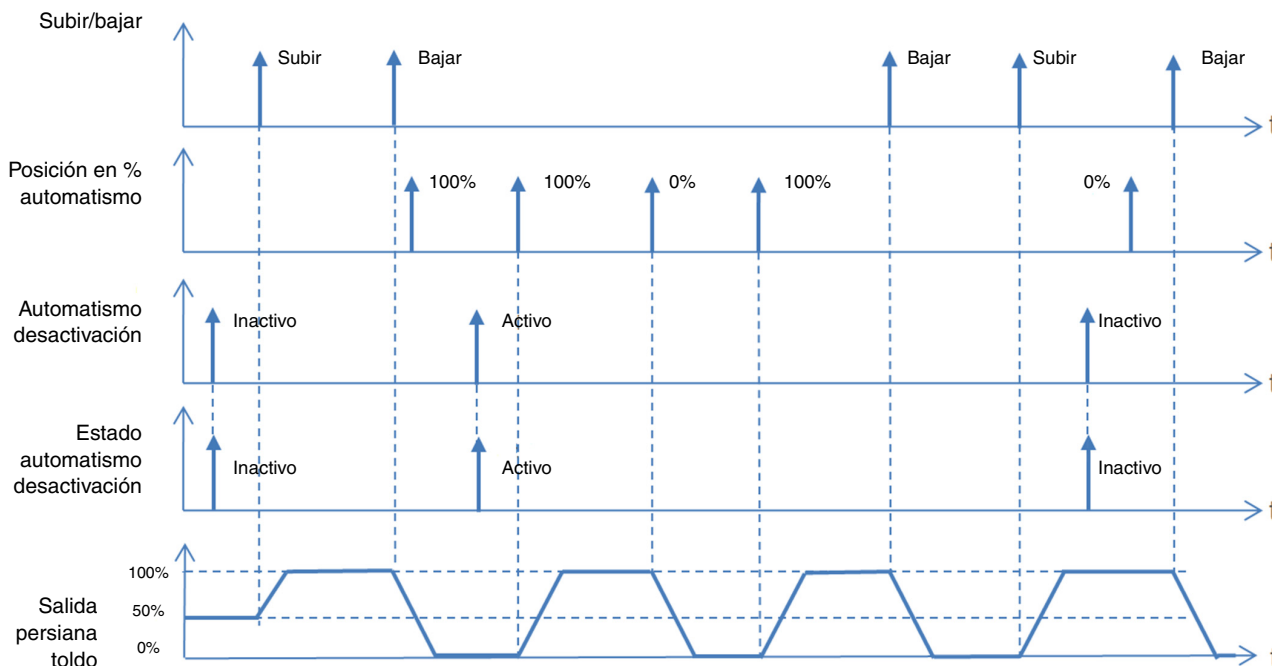
* Valor por defecto

4.2.6 Automatismo

La función Automatismo permite controlar una salida en paralelo de la función Subir/bajar o Inclinación de las lamas/stop. Las funciones tienen el mismo nivel de prioridad. La última orden recibida actuará sobre el estado de la salida. Un objeto de control adicional se utiliza para activar o desactivar el automatismo.

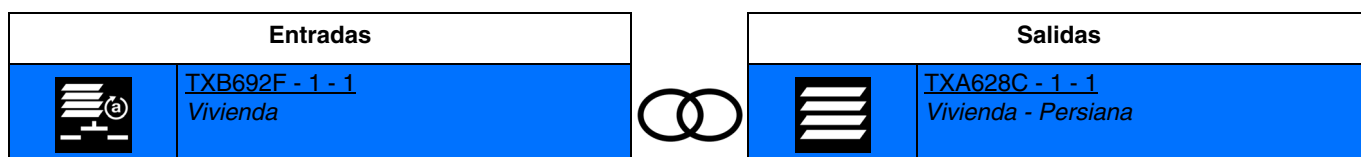
Ejemplo: cuando una salida es controlada por un botón-pulsador y en paralelo por un automatismo (temporizador, interruptor crepuscular, estación meteorológica...) se puede desactivar el automatismo por motivos de comodidad (vacaciones, fiestas...).

Principio de funcionamiento:



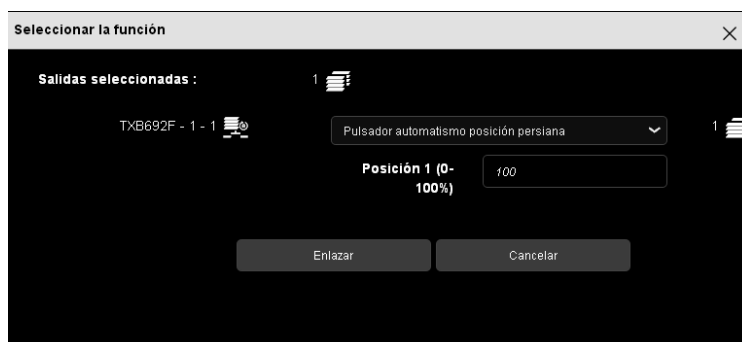
■ Los enlaces

- **Automatismo posición persiana:** permite posicionar una persiana enrollable o un estor a la altura deseada en función de un valor en % mediante el automatismo.

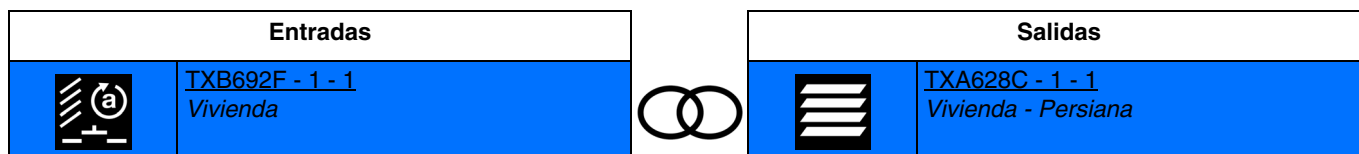


Cierre del contacto de entrada: cierre temporizado de los contactos de salida para el posicionamiento de la persiana o del estor.
Apertura del contacto de entrada: sin acción.

Nota: En el momento del enlace, se debe definir el valor en % de la posición de la persiana (0%: posición alta, 100%: posición baja).

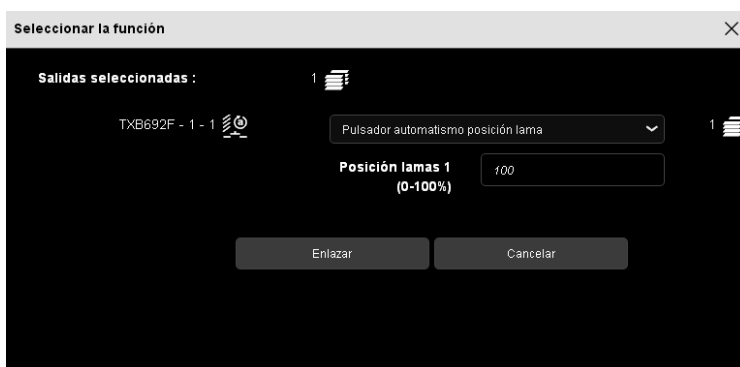


- **Automatismo posición lama:** permite posicionar las lamas de un estor en función de un valor en % mediante el automatismo.

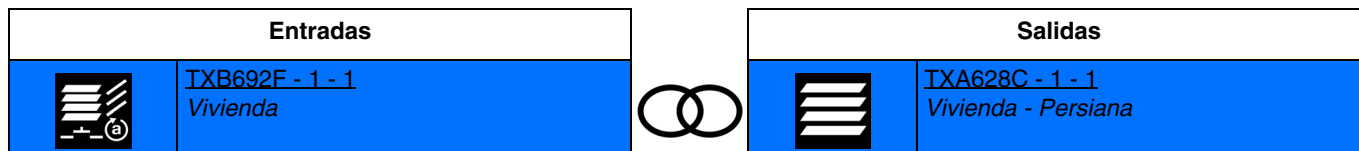


Cierre del contacto de entrada: cierre temporizado de los contactos de salida para la inclinación de las lamas del estor.
 Apertura del contacto de entrada: sin acción.

Nota: En el momento del enlace, se debe definir el valor en % de la posición de las lamas del estor (0%: lamas abiertas, 100%: lamas cerradas).

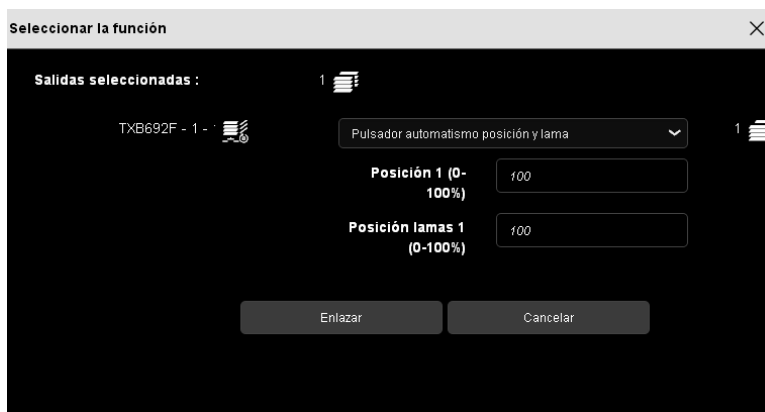


- **Automatismo persiana posición y lamas:** permite posicionar una persiana enrollable o un estor a la altura deseada y las lamas de un estor en función de un valor en % mediante el automatismo.

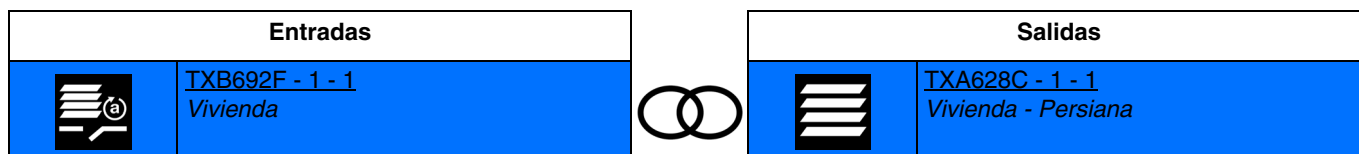


Cierre del contacto de entrada: cierre temporizado de los contactos de salida para el posicionamiento de la persiana o del estor y para la inclinación de las lamas del estor.
 Apertura del contacto de entrada: sin acción.

Nota: En el momento del enlace, se debe definir el valor en % de la posición de la persiana (0%: posición alta, 100%: posición baja) y el valor en % de la posición de las lamas del estor (0%: lamas abiertas, 100%: lamas cerradas).

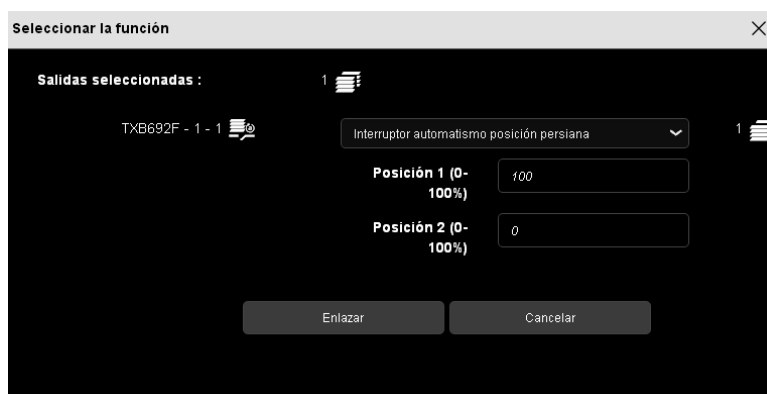


- **Automatismo posición persiana interruptor:** permite posicionar una persiana enrollable o un estor a la altura deseada en función de un valor en % mediante un interruptor y el automatismo.

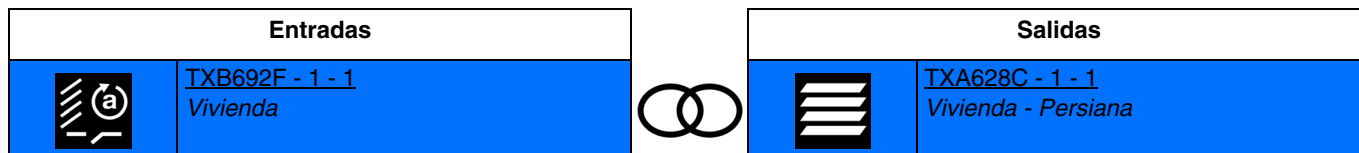


Cierre del contacto de entrada: cierre temporizado de los contactos de salida para la posición 1 de la persiana o del estor.
 Apertura del contacto de entrada: cierre temporizado de los contactos de salida para la posición 2 de la persiana o del estor.

Nota: En el momento del enlace, se debe definir los valores en % de las posiciones 1 y 2 de la persiana (0%: posición alta, 100%: posición baja).



- **Automatismo posición lama inter:** permite posicionar las lamas de un estor en función de un valor en % mediante un interruptor y el automatismo.

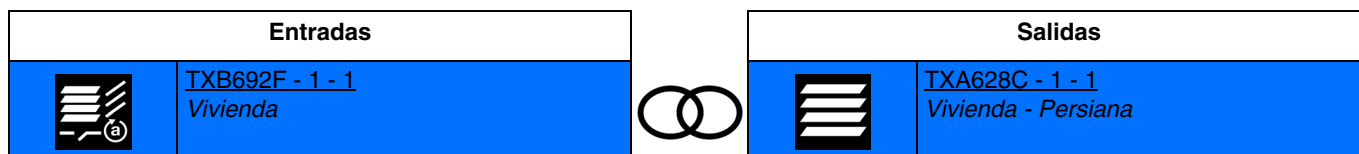


Cierre del contacto de entrada: cierre temporizado de los contactos de salida para la posición 1 de las lamas del estor.
 Apertura del contacto de entrada: cierre temporizado de los contactos de salida para la posición 2 de las lamas del estor.

Nota: En el momento del enlace, se debe definir los valores en % de las posiciones 1 y 2 de las lamas del estor (0%: lamas abiertas, 100%: lamas cerradas).



- **Automatismo persiana posición y lama inter:** permite posicionar una persiana enrollable o un estor a la altura deseada y las lamas de un estor en función de un valor en % mediante un interruptor o un automatismo.



Cierre del contacto de entrada: cierre temporizado de los contactos de salida para la posición 1 de la persiana o del estor y para la posición 1 de las lamas del estor.

Apertura del contacto de entrada: cierre temporizado de los contactos de salida para la posición 2 de la persiana o del estor y para la posición 2 de las lamas del estor.

Nota: En el momento del enlace, se debe definir los valores en % de las posiciones 1 y 2 de la persiana (0%: posición alta, 100%: posición baja) y los valores en % de las posiciones 1 y 2 de las lamas del estor (0%: lamas abiertas, 100%: lamas cerradas).

Seleccionar la función ✕

Salidas seleccionadas : 1

TXB692F - 1 - 1

Interruptor automatismo posición y lama persiana ▼

1

Posición lamas 1 (0-100%)

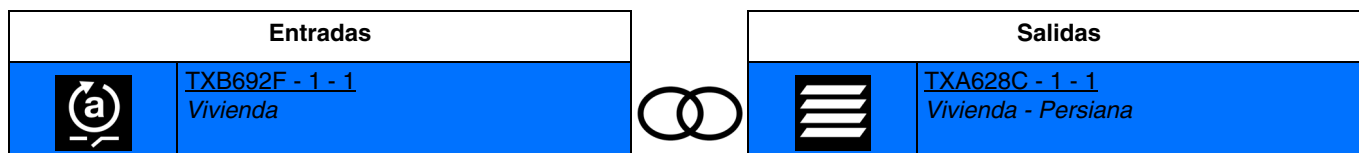
Posición 1 (0-100%)

Posición 2 (0-100%)

Posición lamas 2 (0-100%)

Enlazar
Cancelar

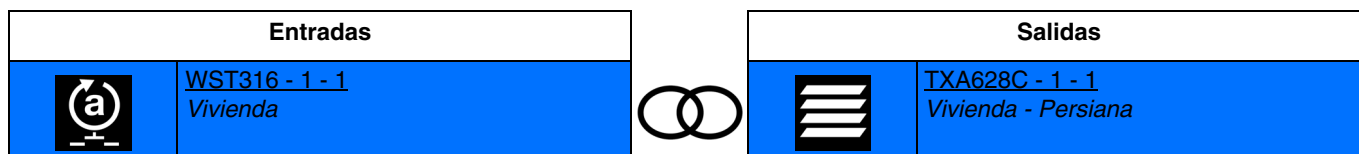
- **Automatismo desactivación:** permite desactivar el automatismo.



Cierre del contacto de entrada: automatismo desactivado.

Apertura del contacto de entrada: automatismo activado.

- **Automatismo desactivación botón-pulsador:** permite desactivar el automatismo con un botón-pulsador.



Cierre del contacto de entrada: automatismo desactivado.

Apertura del contacto de entrada: sin acción.

Un segundo cierre del contacto de entrada provoca la activación del automatismo.

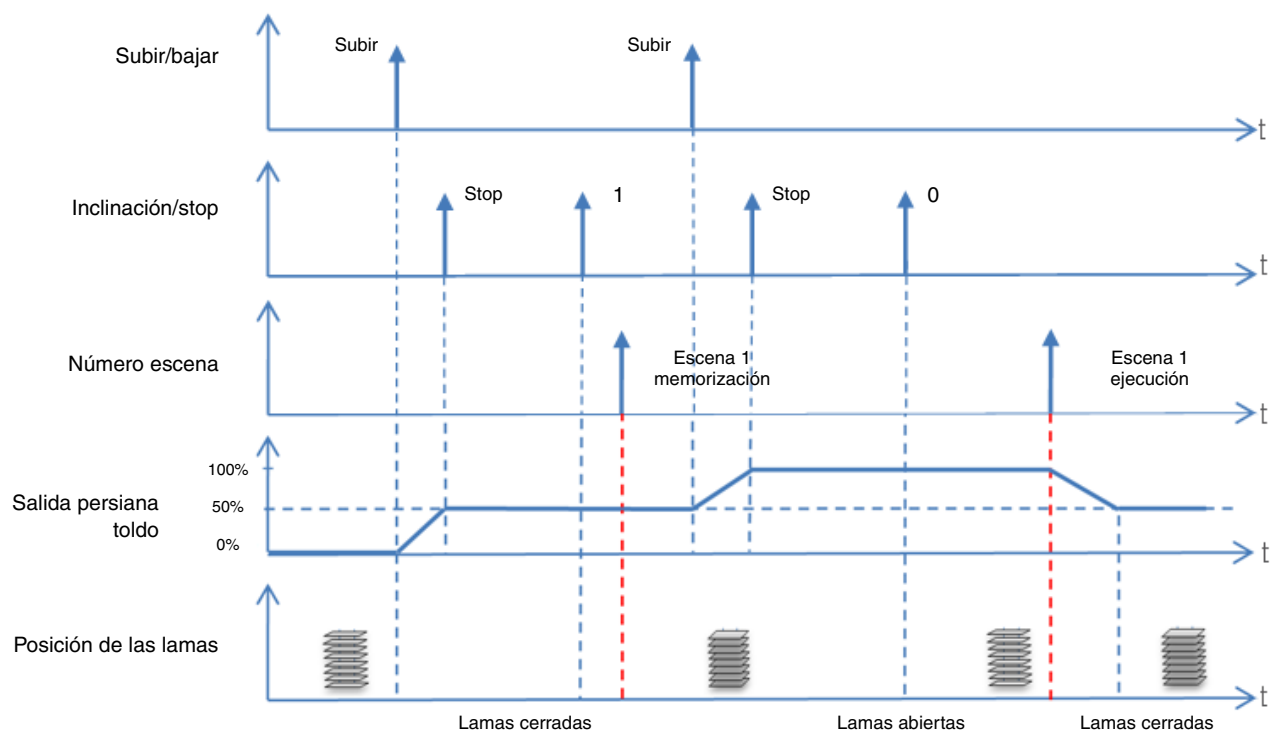
Nota: Esta función solo está disponible con productos de entradas con botón pulsador que disponen de LED para la indicación del estado.

4.2.7 Escena

La función Escena permite agrupar un conjunto de salidas que pueden ponerse en un estado predefinido ajustable. Cada salida puede integrarse en 8 escenas diferentes.

Durante la memorización de la escena, la posición y la inclinación de las lamas se memorizan.

Principio de funcionamiento:



Aprendizaje y memorización de las escenas

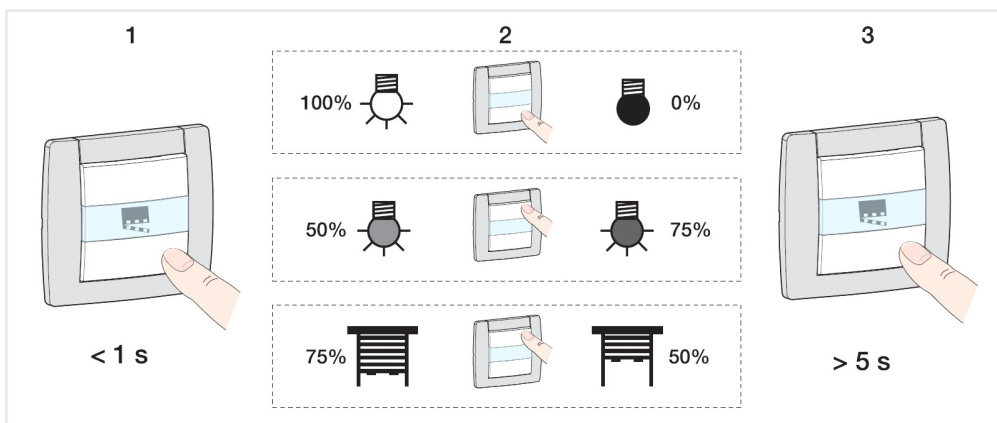
Este proceso permite modificar y memorizar una escena. Por ejemplo, mediante acción local en los botones-pulsadores situados en la habitación o mediante el envío de valor procedente de una interfaz de visualización.

Para el inicio o la memorización de escenas, se deben transmitir los valores siguientes:

Número escena	Inicio de la escena (Valor del objeto: 1 byte)	Memorización de la escena (Valor del objeto: 1 byte)
1-64	= Número escena -1	= Número escena +128
Ejemplos		
1	0	128
2	1	129
3	2	130
...	...	
64	63	191

Memorización de una escena con el botón-pulsador situado en la habitación.

- Active la escena con una pulsación corta en el emisor que activa la escena,
- Ponga las salidas (Iluminación, Persianas...) en el estado deseado con los controles locales habituales (botón-pulsador, mando a distancia...),
- Memorice el estado de las salidas con una pulsación larga de más de 5 s en el emisor que activa la escena. La memorización se indica con la activación momentánea de las salidas.



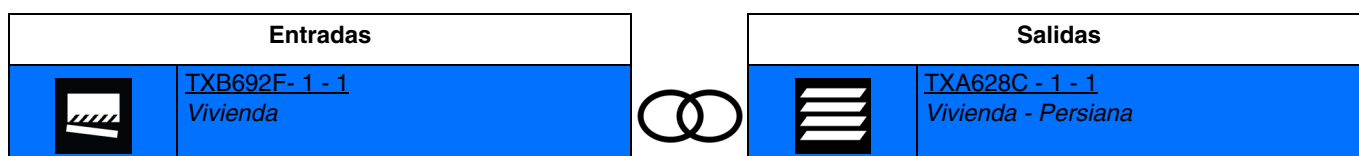
Aprendizaje y memorización en el producto

Este procedimiento permite modificar una escena mediante una acción local en los botones-pulsadores situados en la parte frontal de los productos.

- Active la escena mediante una pulsación corta en el botón-pulsador de ambiente que activa la escena,
- Ponga el producto en modo Manu y ponga las persianas o los estores en el estado deseado mediante pulsaciones de los botones pulsadores asociados,
- Vuelva en modo Auto,
- Memorice la escena mediante una pulsación de más de 5 en el botón-pulsador que activa la escena,
- La memorización se indica mediante la inversión del estado de las salidas implicadas durante 3 s.

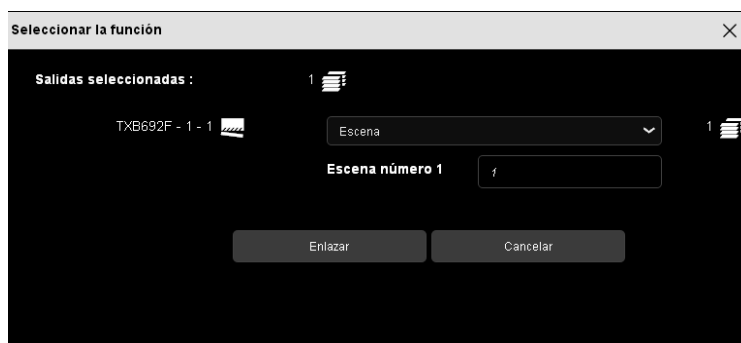
Los enlaces

- **Escena:** la escena está activada mediante la pulsación de un botón-pulsador.

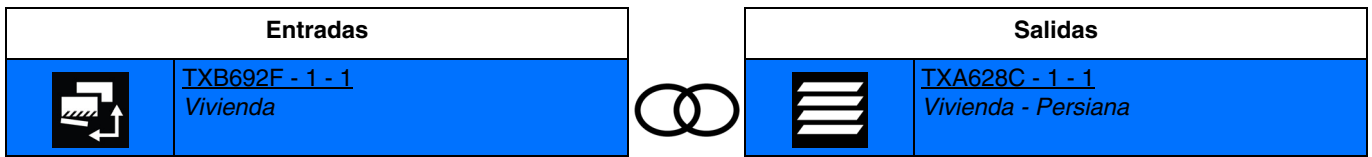


Cierre del contacto de entrada: activación de la escena.
Apertura del contacto de entrada: sin acción.

Nota: En el momento del enlace, se debe definir el número de escena para el cierre del contacto de entrada.



- **Escena interruptor:** la escena está activada según la apertura o el cierre del contacto de entrada.



Cierre del contacto de entrada: activación de la escena 1.
 Apertura del contacto de entrada: activación de la escena 2.

Nota: En el momento del enlace, se debe definir el número de escena para el cierre y la apertura del contacto de entrada.



5. Anexo

5.1 Especificaciones

5.1.1 TXA624D

Tensión de alimentación KNX	21...32 V DC MBTS
Consumo propio en el bus KNX:	
típico	5 mA
en reposo	3 mA
Capacidad de desconexión	μ 24 V, 6 A DC1
Energía disipada	2 W
Corriente de conmutación DC máx.	6 A
Altura de servicio máx.	2000 m
Grado de ensuciamiento	2
Tensión transitoria	4 kV
Grado de protección de la carcasa	IP20
Grado de protección de la carcasa debajo del panel frontal	IP30
Protección contra impactos	IK 04
Clase de protección contra sobretensiones	III
Temperatura de funcionamiento	-5 °C...+45 °C
Temperatura de almacenamiento/transporte	-20 °C ... +70 °C
Número máximo de ciclos de conmutación a plena carga	
ciclos/minuto	20
Capacidad de conexión	0,75 mm ² ...2,5 mm ²
Dimensiones 4 módulos,	4 x 17,5 mm
Estándares	EN 50491-3 ; EN 60669-2-1

5.1.2 TXA624C y TXA628C

Tensión de alimentación KNX	DC 21...32 V MBTS
Capacidad de desconexión	μ 230 V, 6 A AC1
Energía disipada	2 W
Corriente de conmutación con $\cos \Phi = 0,8$ máx.	16 A
Altura de servicio máx.	2000 m
Grado de ensuciamiento	2
Tensión transitoria	4 kV
Grado de protección de la carcasa	IP 20
Grado de protección de la carcasa debajo del panel frontal	IP30
Protección contra impactos	IK 04
Clase de protección contra sobretensiones	III
Temperatura de funcionamiento	-5° ... +45°C
Temperatura de almacenamiento/transporte	-20° ... +70°C
Número máximo de ciclos de conmutación a plena carga	
	ciclos/minuto
	20
Capacidad de conexión	0,75 mm ² ...2,5 mm ²
Estándares	EN50491-3 ; EN60669-2-1
Versión de 4/2 elementos	
Consumo propio en el bus KNX:	
--típico	5 mA
--en reposo	3 mA
Dimensiones 4 módulos,	4 x 17,5 mm
Versión de 8/4 elementos	
Tensión auxiliar	230 V AC, + 10 % .. - 15 %
	240 V, + 6 % .. - 6%
Frecuencia de red	50/60 Hz
Consumo propio en el bus KNX:	
--típico	6 mA
--en reposo	4 mA
Consumo propio en el bus KNX con conexión de red:	
--típico	2 mA
--en reposo	2 mA
Dimensiones 6 módulos,	6 x 17,5 mm

5.1.3 TXM632C

Tensión de alimentación KNX	DC 21...32 V SELV
Consumo propio en el bus KNX:	
--típico	7 mA
--en reposo	5 mA
Tensión auxiliar	230 V AC, + 10 % .. - 15 % 240 V, + 6 % .. - 6%
Frecuencia de red	50/60 Hz
Energía disipada	3 W
Consumo propio en el la red:	
--como máximo	5 W
--en reposo	0,2 W
Capacidad de desconexión	μ 230 V, 6 A AC1
Corriente de conmutación con $\cos \Phi = 0,8$ máx.	4 A
Altura de servicio máx.	2000 m
Grado de ensuciamiento	2
Tensión transitoria	4 kV
Grado de protección de la carcasa	IP 20
Grado de protección de la carcasa debajo del panel frontal	IP30
Protección contra impactos	IK 04
Clase de protección contra sobretensiones	III
Temperatura de funcionamiento	-5° ... +45°C
Temperatura de almacenamiento/transporte	-20° ... +70°C
Número máximo de ciclos de conmutación a plena carga	
	ciclos/minuto
	6
Capacidad de conexión	0,5 mm ² ...6 mm ²
Estándares	EN50491-3 ; EN60669-2-1
Dimensiones 10 módulos,	10 x 17,5 mm

5.2 Principales características

Producto	TXA624C/D	TXA628C	TXM632C
Número máx. de direcciones de grupo	254	254	254
Número máx. de asociaciones	255	255	255
Objetos	76	152	193

5.3 Índice de los objetos

Subir/bajar.....	28
Inclinación/stop (puls. corta)	28
Stop (Pulsación corta).....	28
Posición en %	29
Posición lamas en %.....	29
Indicación de estado posición en %.....	29
Indic. posición lamas en %	30
Posición alta alcanzada	30
Posición baja alcanzada	30
Forzado.....	31
Indicación de estado forzado.....	31
Escena	32
Alarma 1.....	32
Alarma 2.....	32
Alarma 3.....	33
Posición en % automatismo.....	33
Posición lamas en % automatismo	33
Automatismo desactivación	34
Estado automatismo desactivación	34

© HAGER Sistemas S.A.
Paratge Coll Blanc s/n Apartado 39
E-08430 La Roca del Vallés
Tel: 93 842 47 30
Fax:93 842 21 32