

Actionneurs de stores Série **MX** JMG 4S, JME 4S



JMG 4S	491 0 250
JME 4S	491 0 251

Table des matières

1	Fonctionnalités	3
1.1	Avantages	3
2	Caractéristiques techniques	4
2.1	Caractéristiques techniques	4
3	Programme d'application "JMG 4S Store Comm. Var. Entr. Chauff. Entrées"	5
3.1	Sélection dans la base de données des produits	5
3.2	Objets de communication	6
3.2.1	Description des objets	8
3.3	Paramètres	10
3.3.1	Pages de paramètres	10
3.3.2	Description des paramètres	11
3.3.2.1	Page de paramètres "Généralités" :	11
3.3.2.2	Les pages de paramètres "MB JMG 4S Gén.", "ME1 JME 4S Gén.", "ME2 JME 4S Gén."	12
3.3.2.3	Les pages de paramètres "MB JMG 4S C1 .. C4", "ME1 JME 4S C1 .. C4", "ME2 JME 4S C1 .. C4"	13
4	Utilisation dans un système MIX2	16
4.1	Propriétés des objets de communication.....	17
4.2	Description des objets	18
4.3	Aperçu des paramètres	20
4.3.1	Page de paramètres JME 4 S Généralités.....	21
4.3.2	Page de paramètres Réglages de l'entraînement.....	22
4.3.3	Page de paramètres Scènes.....	23
4.3.4	Page de paramètres Coupure de courant et rétablissement	24
5	Utilisation	25
5.1	Eléments de commande	25
5.1.1	Touches	25
5.1.2	Diodes électroluminescentes	25
5.1.3	Le mode manuel	25
6	Annexe	26
6.1	Fonction copie	26
6.2	Les scénarios	26
6.2.1	Principe.....	26
6.2.2	Enregistrer les scénarios (apprentissage)	26
6.2.3	Appeler un scénario.....	27
6.3	Ordre de priorité Automatismes	28
1.1	Conversion de pourcentages en valeurs hexadécimales et décimales.....	29
1.2	Terminologie : rétablissement de la tension réseau et coupure du bus.....	29
6.4	Message sur la hauteur de l'entraînement et la position des lamelles.....	30

1 Fonctionnalités

La série **MiX** est une série d'appareils constituée de modules de base (p. ex. RMG 4S, DMG 2, BMG 6, HMG 4, JMG 4S) et de modules d'extension (p. ex. RME 4S, DME 2, BME 6, HME 4, JME 4S).

Chaque module de base de cette série peut recevoir jusqu'à 2 modules d'extension au choix de cette même série.

0

Le module de base **JMG 4S** est un actionneur de store à 4 canaux destiné à être utilisé comme automatisme

pour :

- l'actionnement de volets roulants, de stores et de divers dispositifs de protection contre le soleil et contre les regards indiscrets
- l'actionnement de lucarnes et de clapets de ventilation (avec interrupteur de fin de course)
- la protection de serres, de jardins d'hiver contre les rayons du soleil, etc.

Le module d'extension **JME 4S** met à disposition 4 autres canaux.

Grâce à 3 objets de sécurité, il est possible d'amener les dispositifs de protection solaire ou contre les regards indiscrets dans une position déterminée p. ex. en cas de vents violents ou de pluie.

1.1 Avantages

- Conception modulaire de l'appareil avec jusqu'à 12 canaux d'entraînement.
- **Fonction copie** pour un paramétrage rapide
- Utilisation sur place à partir de l'appareil, p. ex. possibilité d'effectuer un test d'installation des entraînements également sans tension du bus.
- Affichage de l'état des sorties sur des diodes électroluminescentes : état de commutation, verrouillage du clavier, priorité plus élevée
- Saisie facile des temps d'exécution dans l'ETS.
- Objet central Montée / Descente.
- 3 objets de sécurité permettent une réaction spécifique à chaque façade
- Réaction flexible aux télégrammes de sécurité : pouvant être définie individuellement pour chaque entraînement pour le début et la fin de l'état de sécurité.
- Possibilité de sélectionner le comportement en cas de coupure du bus ainsi que lors du rétablissement de la tension du bus / réseau.
- Messages sur l'état de la position d'entraînement pour visualiser le bâtiment.
- Le JME 4S peut être combiné à un module de base et le JMG 4S à 2 modules d'extension maximum de la série MiX au choix.

2 Caractéristiques techniques

2.1 Caractéristiques techniques

Alimentation électrique :	Tension du bus pour le module JMG 4S. Tension du réseau 230 V / 50 Hz +/-10 %
Température de service autorisée :	de -5 °C à + 45°C
Puissance consommée depuis le réseau :	2,5 VA max.
Consommation depuis la tension de bus :	8 mA max.
Connexion du bus :	Borne du bus (uniquement module de base)
Classe de protection :	II
Indice de protection :	EN 60529 : IP 20
Dimensions de l'appareil :	HxLxP 90 x 72 x 68 (mm) 4 TE, montage sur rail DIN
Dimensions du panneau avant :	HxL 45 x 72 (mm)

Sortie

Contact	AgSnO, contact à fermeture, libre de potentiel
Nombre :	4 par module
Charge maximale :	3 A pour cos. $\varphi = 1$
Comportement en cas de panne du bus	réglable

3 Programme d'application "JMG 4S Store Comm. Var. Entr. Chauff. Entrées"

3.1 Sélection dans la base de données des produits

Fabricant	THEBEN AG
Famille de produits	Entraînements
Type de produit	JMG 4S
Nom du programme	JMG 4S Store Comm. Var. Entr. Chauff. Entrées V1.0

La base de données ETS peut être téléchargée à l'adresse suivante : <http://www.theben.de>

Tableau 1

Nombre d'objets de communication :	68
Nombre d'adresses de groupe :	104
Nombre d'affectations :	105

3.2 Objets de communication

Tableau 2 : Aperçu

N°	Fonction	Nom de l'objet	Type	Comportement
0	Montée / Descente	MB JMG4 Canal 1	1 bit EIS 1	Réception
1	Pas / Stop	MB JMG4 Canal 1	1 bit EIS 1	Réception
2	% Hauteur	MB JMG4 Canal 1	1 octet EIS 6	Réception (Envoi)*
3	% Lamelle	MB JMG4 Canal 1	1 octet EIS 6	Réception (Envoi)*
4	Confort / Automatisation	MB JMG4 Canal 1	1 bit EIS 1	Réception
5- 59 Pour tous les canaux et modules conformément au canal 1 du module de base, voir tableau 3			
60	Commutation MARCHÉ / ARRÊT	Marche permanente centralisée	1 bit EIS 1	Réception
61	Commutation MARCHÉ / ARRÊT	Arrêt permanent centralisé	1 bit EIS 1	Réception
62	Commutation MARCHÉ / ARRÊT	Commutation centralisée	1 bit EIS 1	Réception
63	RMG(E)4S, DMG(E)2, JMG(E)4S	Appeler/enregistrer le scénario	1 octet KNX DPT 18.001	Réception
64	Pour JMG(E)4 S	Sécurité centrale 1	1 bit EIS 1	Réception
65	Pour JMG(E)4 S	Sécurité centrale 2	1 bit EIS 1	Réception
66	Pour JMG(E)4 S	Sécurité centrale 3	1 bit EIS 1	Réception
67	Pour JMG(E)4 S	Montée/Descente centralisée	1 bit EIS 1	Réception

*Indication de position possible, voir en annexe : [Message sur la hauteur de l'entraînement et la position des lamelles](#)

Remarque :

Les objets 5 à 59 ont le même comportement que les objets 0 à 4 et correspondent aux entraînements 2 à 12

Tableau 3

Tableau comparatif des différents objets (numéros d'objet) des canaux

Fonction de l'objet	MB C1	MB C2	MB C3	MB C4	ME 1 C1	ME1 C2	ME 1 C3	ME 1 C4	ME 2 C1	ME 2 C2	ME 2 C3	ME 2 C4
Montée / Descente	0	5	10	15	20	25	30	35	40	45	50	55
Pas / Stop	1	6	11	16	21	26	31	36	41	46	51	56
% Hauteur	2	7	12	17	22	27	32	37	42	47	52	57
% Lamelle (uniquement pour les stores)	3	8	13	18	23	28	33	38	43	48	53	58
Confort / Automatisation	4	9	14	19	24	29	34	39	44	49	54	59

3.2.1 Description des objets

- **Objets 0, 5, 10, 15, 20, 25, 30, 35, 40, 45, 50, 55 "Montée/Descente"**

Monter les volets / stores avec "0" et les baisser avec "1".

- **Objets 1, 6, 11, 16, 21, 26, 31, 36, 41, 46, 51, 56 "Pas/Stop"**

Lorsque l'entraînement se déplace, il s'arrête s'il reçoit un télégramme Pas/Stop.

Si à ce moment l'entraînement est arrêté, les stores exécutent alors une courte inclinaison des lamelles (Pas).

Pour les autres types d'entraînement, la position actuelle est adaptée vers le bas ou vers le haut en fonction du sens du pas défini.

Le sens du pas est différent selon qu'un "0" ou un "1" a été envoyé sur l'objet.

Si le nombre de pas paramétré pour un retournement complet des lamelles est atteint, aucun pas n'est exécuté.

- **Objets 2, 7, 12, 17, 22, 27, 32, 37, 42, 47, 52, 57 "% Hauteur"**

Amener les volets / stores à une hauteur précise.

La consigne est exprimée en %.

0% ... 3% = fin de course supérieure

100% = fin de course inférieure

Peut être verrouillé par l'objet Confort Automatism (voir ci-dessous).

Si la position d'arrivée est trop proche (c.à.d. pendant la phase d'inclinaison des lamelles), alors l'instruction est supprimée.

- **Objets 3, 8, 13, 18, 23, 28, 33, 38, 43, 48, 53, 58 "% Lamelle"**

Définition d'une inclinaison précise des lamelles en %

Peut être verrouillé par l'objet Confort Automatism (voir ci-dessous)

- **Objets 4, 9, 14, 19, 24, 29, 34, 39, 44, 49, 54, 59 "Confort/Automatism"**

Un 1 sur cet objet verrouille les fonctions Entraînement 1 Hauteur et Entraînement 1 Lamelle.

Cette fonction est utilisée pour éviter un dérèglement des stores par une personne extérieure et par conséquent pour conserver une position préférée des lamelles de store.

La fonction Montée / Descente (obj. 0) reste inchangée.

- **Objet 60 "Marche permanente centralisée", objet 61 "Arrêt permanent centralisé", objet 62 "Commutation centralisée"**

Ces 3 objets centraux spécifiques équipent le RMG(E) 4, le DMG(E) 4 et le HMG(E) 4.

- **Objet 63 "Appeler/Enregistrer scénario"**

Cet objet permet d'enregistrer et d'appeler la hauteur et la position des lamelles actuelles des canaux paramétrés à cet effet.

Voir en annexe : [Les scénarios](#)

N° de scénario	Code d'enregistrement		Code d'appel
	Hex.	Déc.	Déc. / Hex.
1	\$80	128	0
2	\$81	129	1
3	\$82	130	2
4	\$83	131	3
5	\$84	132	4
6	\$85	133	5
7	\$86	134	6
8	\$87	135	7

- **Objets 64, 65, 66 "Sécurité centrale 1, 2, 3"**

Les objets de sécurité permettent une réaction ciblée des entraînements à une situation précise avec une priorité élevée (voir annexe Ordre de priorité Automatisation).

Exemple :

Un objet de sécurité est relié à un anémomètre.

Un entraînement auquel est raccordée une protection solaire textile est paramétré pour réagir à cet objet de sécurité.

Tant qu'il y a un 0, le mode de fonctionnement normal est valable.

En cas de vent fort, l'anémomètre envoie un 1 sur l'objet de sécurité et la protection solaire est immédiatement amenée dans la position de sécurité paramétrée.

Remarques :

- 1 Un objet de sécurité peut être commandé uniquement par un appareil, sinon des instructions différentes pourraient s'annuler mutuellement.
- 2 En cas de consultation des objets de sécurité, par ex. via la fonction ETS "Lire la valeur" : Si l'état "Sécurité Marche" résulte de la surveillance cyclique, la valeur de l'objet reste 0.
- 3 Les états de sécurité doivent être réinitialisés après un téléchargement.

- **Objet 67 "Montée/Descente centralisée"**

Cet objet permet de commander de manière centralisée tous les entraînements paramétrés à cet effet. Il est ainsi possible à l'aide d'un poussoir p. ex. de lever ou de baisser simultanément tous les volets roulants d'une façade,

0 = lever

1 = baisser

3.3 Paramètres

3.3.1 Pages de paramètres

Tableau 4

Fonction	Description
<i>Généralités</i>	Sélection des modules d'extension raccordés
<i>MB JMG 4S Gén.</i>	Réglages généraux du module de base spécifiques au module.
<i>ME1 JME 4S Gén.</i>	Réglages généraux spécifiques au module pour le module d'extension 1.
<i>ME2 JME 4S Gén.</i>	Réglages généraux spécifiques au module pour le module d'extension 2.
<i>MB JMG 4S C1 .. C4</i>	Réglages de l'entraînement spécifiques aux canaux pour le module de base.
<i>ME1 JME 4S C1 .. C4</i>	Réglages de l'entraînement spécifiques aux canaux pour le module d'extension 1.
<i>ME2 JME 4S C1 .. C4</i>	Réglages de l'entraînement spécifiques aux canaux pour le module d'extension 2.

3.3.2 Description des paramètres

3.3.2.1 Page de paramètres "Généralités" :

Désignation	Valeurs	Description
Type de module de base (MB)	Le MB est un JMG4 S	Réglage fixe
Nombre de modules d'extension	pas d'extension 1 module d'extension 2 modules d'extension	Configuration du système MiX
Type du 1 ^{er} module d'extension EM 1	EM1 est un JME 4 S EM1 est un HME 4 EM1 est un BME 6 EM1 est une charge RME 4 S ou RME 4 C EM1 est un DME 2	Sélection du module d'extension 1
Type du 2 ^e module d'extension EM 2	EM2 est un JME 4 S EM2 est un HME 4 EM2 est un BME 6 EM2 est une charge RME 4 S ou RME 4 C EM2 est un DME 2	Sélection du module d'extension 2
Délai d'envoi cyclique des objets d'indication d'état (en cas d'utilisation)	2 minutes 3 minutes 5 minutes 10 minutes 15 minutes 20 minutes 30 minutes 45 minutes 60 minutes	Inutilisé avec JMG 4S et JME 4S

3.3.2.2 Les pages de paramètres "MB JMG 4S Gén.", "ME1 JME 4S Gén.", "ME2 JME 4S Gén."

Tableau 5

Désignation	Valeurs	Description
Objets de sécurité 1 à 3	sans surv. cyclique avec surv. cyclique 10 min avec surv. cyclique 20 min avec surv. cyclique 60 min	L'actionneur contrôle si pendant le laps de temps paramétré au moins 1 télégramme de sécurité a été envoyé et adopte l'état de sécurité en cas d'absence du télégramme de sécurité correspondant. La fréquence de surveillance est réglée sur une valeur égale au double de la fréquence de transmission des télégrammes de sécurité. Exemple : Si les télégrammes de sécurité sont transmis toutes les 5 minutes, la fréquence de surveillance doit être réglée sur 10 minutes. Les objets sont surveillés indépendamment les uns des autres. Cette fréquence de surveillance est valable pour les 3 objets.
Affectation de la position 0 % aux objets Lamelle [%]	0 % corresp. à position des lamelles descente 0 % corresp. à position des lamelles montée	Saisie de la position de départ pour le calcul de l'inclinaison des lamelles.
Exécution automatique de la valeur de l'objet Lamelle [%] après l'objet Hauteur [%]	verrouillée libérée	Déterminer si après le réglage de la hauteur via l'objet % Hauteur la position des lamelles (selon l'objet % Lamelle) doit être restaurée.
Cde des touches de l'appareil	verrouillée libérée	Le clavier de l'appareil est verrouillé et aucune commande manuelle n'est possible. pas de verrouillage des touches
Créneau horaire du télégramme Pas/Stop (pour les boutons de Berker, Gira, Jung)	conforme EIB (sans temporisation, tjs traité) Supprimer Pas/Stop dans les 0,3 s Supprimer Pas/Stop dans les 0,4 s Supprimer Pas/Stop dans les 0,5 s	Chaque ordre d'incrémenté reçu est immédiatement exécuté. Les ordres d'incrémenté ne sont exécutés que si aucune instruction de déplacement n'est reçue dans le laps de temps défini. Ces réglages sont valables pour les boutons qui envoient en cas de pression longue d'abord un ordre d'incrémenté, puis une instruction de déplacement.

Suite :

Désignation	Valeurs	Description
Temps de pause lors d'un chgt direction	0,5 s 1,25 s	Temps de pause pour ménager le moteur en cas d'instructions contradictoires (p. ex. lorsqu'une instruction de descente est reçue lors de la montée). Ce réglage dépend des indications du fabricant de l'entraînement.

3.3.2.3 Les pages de paramètres "MB JMG 4S C1 .. C4" , "ME1 JME 4S C1 .. C4", "ME2 JME 4S C1 .. C4"

Tableau 6

Désignation	Valeurs	Description
Type de protection solaire	tous les réglages comme pour le canal 1 du module Store Volets roulants / Marquise / Entr. généraux	Fonction copie pour C2,3 et 4. Tous les réglages de C1 sont repris. Voir en annexe : Fonction copie Type de protection solaire devant être actionnée
Temps d'exécution complet "Montée" 5 ... 500 [x 1s]	saisie manuelle 5 .. 500	Saisir le temps d'exécution mesuré en montée (en secondes).
uniquement stores	Retournement complet des lamelles 40 ... 250 [x10ms]	Saisir la durée de retournement des lamelles mesurée par pas de 10ms. 100 = 100 x 10ms = 1s
	Nbre de pas pour retournement complet	3 pas 4 pas ... 12 pas

Désignation	Valeurs	Description	
uniquement volets roulants / marquise	Durée d'un pas Objet Pas/Stop	pas de pas, uniq. Stop 1 s, 2 s, 3 s, 4 s 5 s, 6 s, 7 s, 10 s 15 s, 20 s	Détermine si l'entraînement doit être réglable par petits pas et la durée d'un pas.
	Accoster les positions après la pos. inférieure (volets roulants/marquise)	Accostage direct à partir de 70 %, dépl. au-delà la fin de course inférieure	Réglage standard La protection solaire, la marquise ou les volets roulants sont toujours entièrement déroulés pour les valeurs comprises entre 70 % et 99 % (fin de course inférieure), puis à nouveau enroulés pour atteindre la position souhaitée. Avantage : Dans le cas d'une marquise, la protection solaire est correctement tendue et ne pend pas. Dans le cas de volets roulants, cela permet de garantir que les fentes de ventilation restent bien ouvertes.
Comportement pour sécurité : Début / Fin	Sécurité sans effet Fin de course sup. / inchangé Fin de course supérieure / Objet % valeur actuelle Fin de course supérieure / comme par sécurité Fin de course inf. / inchangé Fin de course inférieure / Objet % valeur actuelle Fin de course inférieure / comme par sécurité verrouillé / libéré	Comportement de la protection solaire lors de l'activation et de l'annulation de l'état "Sécurité". Dans le cas de l'application "Fin de course sup. / inchangé" l'entraînement gagne la fin de course supérieure lors de l'activation de la sécurité (p. ex. vent) et reste dans cette position de manière inchangée en cas d'annulation de la sécurité. Remarque : Le réglage "Objet % valeur actuelle" n'est pas judicieux si l'objet "Confort Automatisation" est utilisé.	
Autoriser l'objet commande centralisée Montée/Descente	oui non	L'entraînement doit-il réagir à l'objet central ?	

Suite :

Désignation	Valeurs	Description
Participation aux scénarios	non oui : pour les scénarios 1 - 8 oui : pour les scénarios 1 - 4 oui : pour les scénarios 5 - 8 oui : pour les scénarios 3 - 6 oui : pour les scénarios 1 - 2 oui : pour les scénarios 3 - 4 oui : pour les scénarios 5 - 6 oui : pour les scénarios 7 - 8 oui : pour les scénarios 1, 2, 5, 6 oui : pour les scénarios 1, 2, 7, 8 oui : pour les scénarios 1 - 6 oui : pour les scénarios 3 - 8	À quels scénarios le canal doit-il participer ? Voir en annexe : Les scénarios
Comportement en cas de panne du bus	inchangé Fin de course supérieure Fin de course inférieure	En cas de coupure du bus (alimentation réseau disponible), l'entraînement peut être amené dans une position privilégiée (p. ex. ouvrir les volets).
Comportement lors du rétablissement du bus et du réseau	inchangé Fin de course supérieure Fin de course inférieure Comme avant la panne	En cas de rétablissement du bus et du réseau, l'entraînement peut être amené dans une position privilégiée (p. ex. ouvrir les volets).

4 Utilisation dans un système MIX2

Tous les **modules d'extension MIX** (n° de réf. 491...) peuvent être couplés à un **appareil MIX 2** (n° de réf. 493...).

Les numéros d'objet et la disposition des paramètres peuvent différer des applications MIX originales.

Remarque :

les modules d'extension MIX 2 (n° de réf. 493...) ne peuvent fonctionner qu'avec un module de base MIX 2 (n° de réf. 493...).

4.1 Propriétés des objets de communication

Tableau 7: Aperçu

N°	Fonction	Nom de l'objet	Type	Comportement
80	Montée / Descente	GM JMG4 Canal 1	1 bit EIS 1	Réceptionner
81	Pas / Stop	GM JMG4 Canal 1	1 bit EIS 1	Réceptionner
82	% Hauteur	GM JMG4 Canal 1	1 octet EIS 6	Réceptionner (Envoi)*
83	% Lamelle	GM JMG4 Canal 1	1 octet EIS 6	Réceptionner (Envoi)*
84	Confort / Automatisation	GM JMG4 Canal 1	1 bit EIS 1	Réceptionner
85- 99 160- 179 Pour tous les autres canaux, y compris le 2e module JME 4 S			
243	RMG(E)4S, DMG(E)2, JMG(E)4S	Appeler / enregistrer la scène	1 octet KNX DPT 18.001	Réceptionner
244	Pour JME 4 S	Sécurité centrale 1	1 bit EIS 1	Réceptionner
245	Pour JME 4 S	Sécurité centrale 2	1 bit EIS 1	Réceptionner
246	Pour JME 4 S	Sécurité centrale 3	1 bit EIS 1	Réceptionner
247	Pour JME 4 S	Montée/Descente centralisée	1 bit EIS 1	Réceptionner

4.2 Description des objets

- **Objets 80, 85, 90, 95, 160, 165, 170, 175** « Montée / Descente »

Monter les volets / stores vénitiens avec « 0 » et les baisser avec « 1 ».

- **Objet 81, 86, 91, 96, 161, 166, 171, 176** « Pas / Stop »

Lorsque l'entraînement se déplace, il s'arrête s'il reçoit un télégramme Pas/Stop.

Si à ce moment l'entraînement est arrêté, les stores exécutent alors une courte inclinaison des lamelles (Pas).

Pour les autres types d'entraînement, la position actuelle est adaptée vers le bas ou vers le haut en fonction du sens du pas défini.

Le sens du pas est différent selon qu'un « 0 » ou un « 1 » a été envoyé sur l'objet.

Si le nombre de pas paramétré pour un retournement complet des lamelles est atteint, aucun pas n'est exécuté..

- **Objets 82, 87, 92, 97, 162, 167, 172, 177** « % Hauteur »

Amener les volets roulants / stores vénitiens à une hauteur précise.

La consigne est exprimée en %.

0 % à 3 % = fin de course supérieure

100 % = fin de course inférieure

Peut être verrouillé par l'objet Confort Automatism (voir ci-dessous).

Si la position d'arrivée est trop proche (c.à.d. pendant la phase d'inclinaison des lamelles), alors l'instruction est supprimée.

- **Objets 83, 88, 93, 98, 163, 168, 173, 178** „% Lamelle“

Définition d'une inclinaison précise des lamelles en %

Peut être verrouillé par l'objet Confort Automatism (voir ci-dessous)

- **Objet 84, 89, 94, 99, 164, 169, 174, 179** « Confort / Automatism »

Un 1 sur cet objet verrouille les fonctions Entraînement 1 Hauteur et Entraînement 1 Lamelle.

Cette fonction est utilisée pour éviter un dérèglement des stores vénitiens par une personne extérieure et par conséquent pour conserver une position préférentielle des lamelles de store.

La fonction Montée / Descente (obj. 80) reste inchangée.

- **Objet 242** « Appel / enregistrement des scènes centralisé »

Cet objet permet d'enregistrer et d'appeler la hauteur et la position des lamelles actuelles des canaux paramétrés à cet effet.

N° de scène	Code d'enregistrement		Code d'appel
	Hex.	Déc.	Déc. / Hex.
1	\$80	128	0
2	\$81	129	1
3	\$82	130	2
4	\$83	131	3
5	\$84	132	4
6	\$85	133	5
7	\$86	134	6
8	\$87	135	7

- **Objet 244, 245, 246** « Sécurité centrale 1, 2, 3 »

Les objets de sécurité permettent une réaction ciblée des entraînements à une situation précise avec une priorité élevée (voir annexe Ordre de priorité Automatisation).

Exemple :

Un objet de sécurité est relié à un anémomètre.

Un entraînement auquel est raccordée une protection solaire textile est paramétré pour réagir à cet objet de sécurité.

Tant qu'il y a un 0, l'état de fonctionnement normal est valable.

En cas de vent fort, l'anémomètre envoie un 1 sur l'objet de sécurité et la protection solaire est immédiatement amenée dans la position de sécurité paramétrée.

Remarques :

- 4 Un objet de sécurité peut être commandé par un appareil uniquement, sinon des instructions différentes pourraient s'annuler mutuellement.
- 5 En cas de consultation des objets de sécurité, par ex. via la fonction ETS « Lire la valeur » : Si l'état « Sécurité Marche » résulte de la surveillance cyclique, la valeur de l'objet reste 0.
- 6 Les états de sécurité doivent être réinitialisés après un téléchargement.

- **Objet 247** « Montée / Descente centralisée »

Cet objet permet de commander de manière centralisée tous les entraînements paramétrés à cet effet. À l'aide d'un bouton-poussoir, il est ainsi possible par exemple de lever ou de baisser simultanément tous les volets roulants d'une façade.

0 = lever

1 = baisser

4.3 Aperçu des paramètres

Tableau 8

Fonction	Description
<i>JME 4 S Généralités</i>	Réglages généraux spécifiques au module : Sécurité, verrouillage des touches, etc.
<i>JME 4 S canal C1 : Sélection de la fonction</i>	Définir les fonctions de base du canal.
<i>Réglages de l'entraînement</i>	Temps d'exécution de l'entraînement
<i>Scènes</i>	Participation aux scènes
<i>Coupure de courant et rétablissement</i>	Comportement en cas de panne de bus et rétablissement de la tension

4.3.1 Page de paramètres JME 4 S Généralités

Tableau 9

Désignation	Valeurs	Description
<i>Type de protection solaire</i>	<i>tous les réglages comme pour le canal 1 du module</i> <i>Store vénitien</i> <i>Volets roulants / Marquise</i> <i>/ Entr. généraux</i>	Fonction copie pour C2,3 et 4. Tous les réglages de C1 sont repris. Type de protection solaire devant être actionnée
<i>Autoriser l'objet Montée / Descente centralisée</i>	<i>Oui</i> <i>Non</i>	L'entraînement doit-il réagir à l'objet central ?
<i>Participation aux scènes</i>	<i>Non</i> <i>Oui..</i>	Aucune scène Afficher la page de paramètres pour les scènes
<i>Réagir à la sécurité</i>	<i>Non</i> <i>Oui, Début =</i> <i>Fin de course sup. /</i> <i>Fin=inchangé</i> <i>Oui, Début =</i> <i>Fin de course sup. /</i> <i>Fin=val. actuelle % objet</i> <i>Oui, Début =</i> <i>Fin de course sup. /</i> <i>Fin=comme par sécurité</i> <i>Oui, Début =</i> <i>Fin de course inf. / Fin=</i> <i>inchangé</i> <i>Oui, Début =</i> <i>Fin de course inf. /</i> <i>Fin=val. actuelle % objet</i> <i>Oui, Début =</i> <i>Fin de course inf. /</i> <i>Fin=comme par sécurité</i> <i>Oui, Début =</i> <i>verrouillé /</i> <i>Fin=déverrouillé</i>	Comportement de la protection solaire lors de l'activation et de l'annulation de l'état « Sécurité ». Dans le cas de l'application « Fin de course sup. / inchangé », l'entraînement gagne la fin de course supérieure lors de l'activation de la sécurité (p. ex. vent) et reste dans cette position de manière inchangée en cas d'annulation de la sécurité. Remarque : Le réglage « Objet % valeur actuelle » n'est pas judicieux si l'objet « Confort Automatisation » est utilisé.

4.3.2 Page de paramètres Réglages de l'entraînement

Tableau 10

Désignation	Valeurs	Description
<i>Type de protection solaire : Store vénitien</i>		
<i>Retournement complet des lamelles 40 à 250 [x10 ms]</i>	<i>saisie manuelle 40 .. 250</i>	Saisir la durée de retournement des lamelles mesurée par pas de 10 ms. 100: 100 x 10 ms : 1 s
<i>Nbre de pas pour retournement complet</i>	<i>3 pas 4 pas ... 12 pas</i>	détermine en combien de pas individuels un retournement complet des lamelles doit être fractionné (3 à 12).
<i>Type de protection solaire : volets roulants, marquise, entr. généraux</i>		
<i>Durée d'un pas Objet Pas / Stop</i>	<i>Aucun pas, uniq. Stop 1 s 2 s 3 s 4 s 5 s 6 s 7 s 10 s 15 s 20 s</i>	Détermine si l'entraînement doit être réglable par petits pas et la durée d'un pas.
<i>Accoster les positions après la pos. inférieure (volets roulants / marquise)</i>	<i>Accostage direct À p. 70 %, dépl. au-delà fin de course inf.</i>	Réglage standard La protection solaire, la marquise ou les volets roulants sont toujours entièrement déroulés pour les valeurs comprises entre 70 % et 99 % (fin de course inférieure), puis à nouveau enroulés pour atteindre la position souhaitée. Avantage : Dans le cas d'une marquise, la protection solaire est correctement tendue et ne pend pas. Dans le cas de volets roulants, cela permet de garantir que les fentes de ventilation restent bien ouvertes.
<i>Paramètres communs</i>		
<i>Plage de valeurs pour le temps d'exécution complet Montée</i>	<i>5 à 255 s 256 à 500 s</i>	Le prédiviseur peut être réglé entre 1 et 255. Afin de saisir des valeurs plus élevées, une deuxième plage de valeurs peut être sélectionnée. Plage inférieure, le temps d'exécution peut être saisi directement. Deuxième plage : on ajoute 256 en interne à la valeur prédéfinie.

Suite :

Désignation	Valeurs	Description
<i>Temps d'exécution [x 1 s]</i>	5..255	Temps d'exécution en secondes
<i>Temps d'exécution [x 1 s] : 256 +</i>	0..244	Deuxième plage (voir plus haut) Pour la saisie de valeurs entre 256 et 500 s. Exemple : Valeur de réglage : 244 Prédiviseur : 256 + 244 : 500 s
<i>Quels objets de sécurité sont effectifs (lien OU)</i>	Sécurité 1 Sécurité 2 Sécurité 3 Sécurités 1 et 2 Sécurités 1 et 3 Sécurités 2 et 2 Sécurités 1, 2 et 3	À quels objets de sécurité le canal doit-il réagir ?

4.3.3 Page de paramètres Scènes

Tableau 11

Désignation	Valeurs	Description
<i>Participation à la scène 1</i>	Non Oui	À quels numéros de scènes le canal doit-il réagir (enregistrer / restaurer) ?
<i>Participation à la scène 2</i>	Non Oui	
<i>Participation à la scène 3</i>	Non Oui	
<i>Participation à la scène 4</i>	Non Oui	
<i>Participation à la scène 5</i>	Non Oui	
<i>Participation à la scène 6</i>	Non Oui	
<i>Participation à la scène 7</i>	Non Oui	
<i>Participation à la scène 8</i>	Non Oui	

4.3.4 Page de paramètres Coupure de courant et rétablissement

Tableau 12

Désignation	Valeurs	Description
<i>Position en cas de coupure du bus</i>	<i>Inchangé Fin de course supérieure Fin de course inférieure</i>	En cas de coupure du bus (alimentation réseau disponible), l'entraînement peut être amené dans une position privilégiée (p. ex. ouvrir les volets).
<i>Comportement lors du rétablissement du bus et du réseau</i>	<i>Inchangé Fin de course supérieure Fin de course inférieure Comme avant la panne</i>	En cas de rétablissement du bus et du réseau, l'entraînement peut être amené dans une position privilégiée (p. ex. ouvrir les volets).

5 Utilisation

5.1 *Eléments de commande*

5.1.1 Touches

Les touches permettent d'activer et de désactiver les relais.

Un paramètre ETS à la page Généralités permet de verrouiller le clavier contre toute utilisation intempestive.

5.1.2 Diodes électroluminescentes

Fonctions :

- Affichage de l'état des relais
- La diode "manual" clignote en cas d'actionnement d'une touche directionnelle lorsque le clavier est verrouillé ou si une priorité est activée. (voir aussi en annexe [Ordre de priorité Automatismes](#)).

5.1.3 Le mode manual

Le mode "manual" est sélectionné en actionnant la touche "manual" située sur l'appareil.

Tous les télégrammes de bus non relatifs à la sécurité sont bloqués. Cela signifie que :
Seules les instructions de sécurité (sur les obj. 64...66) continueront à être exécutées.

6 Annexe

6.1 Fonction copie

Les réglages de C1 peuvent être repris pour les autres canaux d'un module afin de permettre une programmation plus rapide.

Il suffit pour cela de régler le paramètre "Type de protection solaire" des pages de paramètres de C2, C3 et C4 sur "tous les réglages comme pour le canal 1 du module".

6.2 Les scénarios

6.2.1 Principe

Grâce à la fonction scénarios, il est possible d'enregistrer la position actuelle (hauteur + lamelle) d'un ou de plusieurs entraînements.

Cela permet de restaurer à tout moment facilement et confortablement n'importe quelle situation de protection solaire en appelant un scénario.

- 8 scénarios différents maximum peuvent être définis.
- La participation de chaque canal à un ou plusieurs scénarios peut faire l'objet d'une sélection individuelle.
- Les scénarios sont enregistrés de façon sûre et sont conservés même après un nouveau téléchargement de l'application.

6.2.2 Enregistrer les scénarios (apprentissage)

Pour enregistrer un scénario, le code du scénario correspondant est envoyé à l'objet de scénario.

Codes d'enregistrement des scénarios :

N° de scénario	Code d'enregistrement	
	Hex.	Déc.
1	\$80	128
2	\$81	129
3	\$82	130
4	\$83	131
5	\$84	132
6	\$85	133
7	\$86	134
8	\$87	135

Si un scénario est appris par l'intermédiaire d'un objet de scénario auquel le canal participe, la hauteur et la position des lamelles de l'entraînement actuelles sont enregistrées. Cette procédure peut aussi bien être effectuée via les touches ou via un télégramme de bus.

6.2.3 Appeler un scénario

L'appel d'un scénario s'effectue tout comme l'apprentissage via l'envoi d'un code à l'objet de scénario.

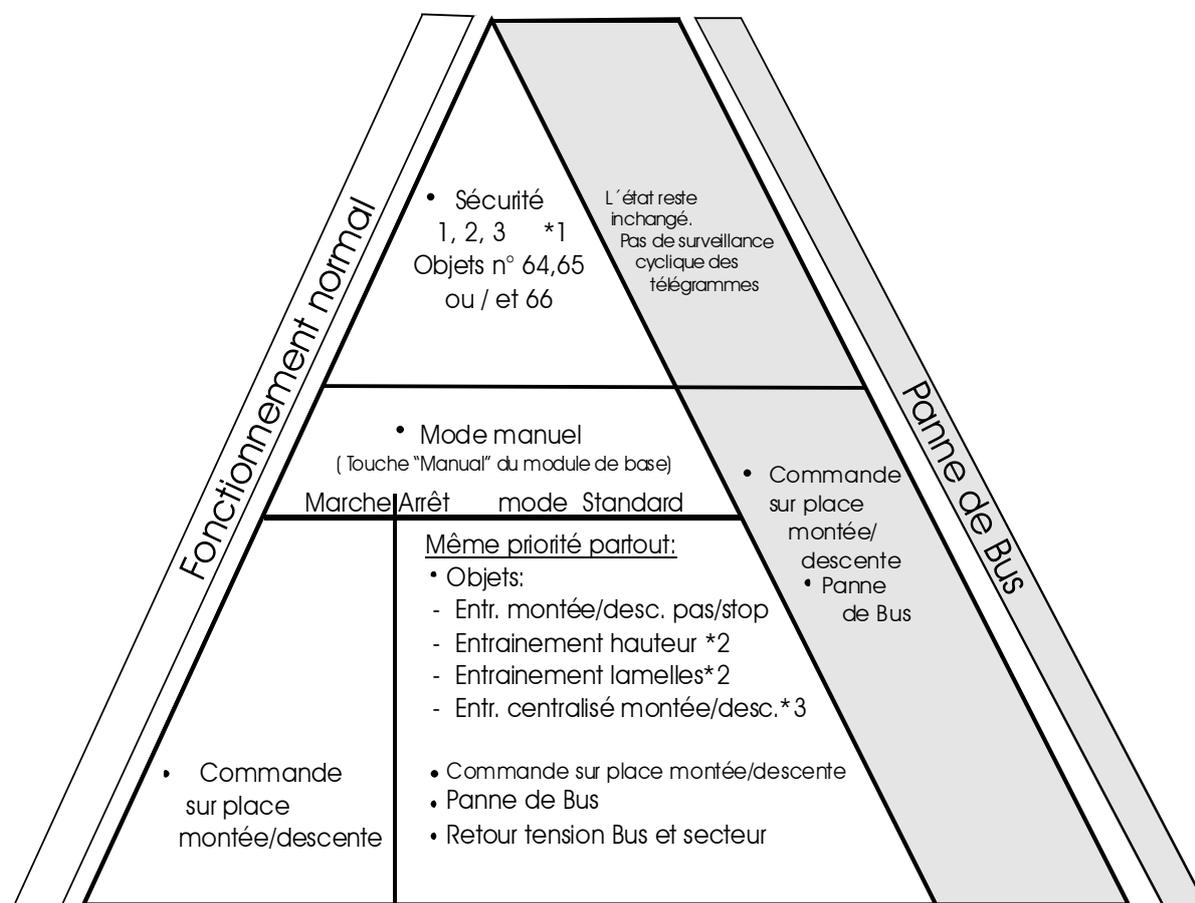
Codes d'appel des scénarios :

N° de scénario	Code d'appel
	Déc. / Hex.
1	0
2	1
3	2
4	3
5	4
6	5
7	6
8	7

Si l'objet de scénario sert à appeler un scénario auquel le canal participe, l'entraînement reprend la position et la disposition des lamelles enregistrées auparavant.

Les canaux qui ne participent **pas** aux scénarios ne sont pas concernés.

6.3 Ordre de priorité Automatismes



*1 si le paramètre ETS "Sécurité" est sélectionné en conséquence.

*2 si l'objet correspondant "Confort Automatismes" est = 0 (0 = Confort Automatismes activé).

*3 si le paramètre ETS de participation de l'objet "Entraîn. centr. Montée/Descente" est paramétré sur oui.

1.1 Conversion de pourcentages en valeurs hexadécimales et décimales

Tableau 13

Pourcentage	0%	10%	20%	30%	40%	50%	60%	70%	80%	90%	100%
Valeur hexadécimale	00	1A	33	4D	66	80	99	B3	CC	E6	FF
Valeur décimale	00	26	51	77	102	128	153	179	204	230	255

Toutes les valeurs de 00 à FF hex. (0 à 255 déc.) sont valables.

1.2 Terminologie : rétablissement de la tension réseau et coupure du bus

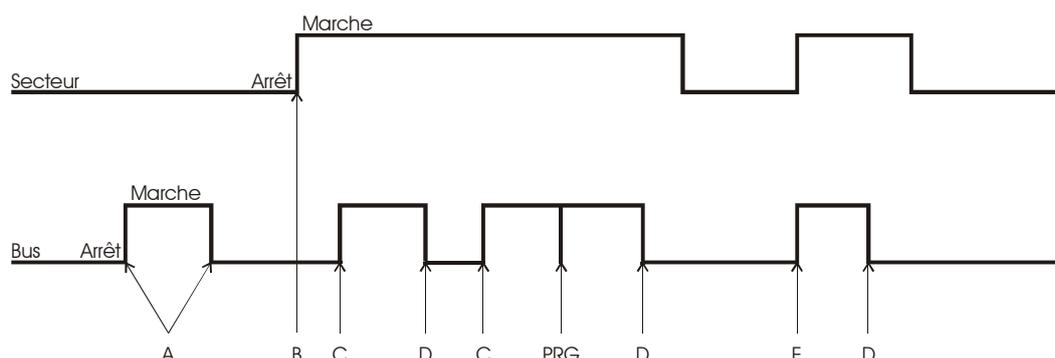


Tableau 14

Cas	Désignation	Paramètre activé
A	Rétablissement de la tension du bus et coupure du bus sans tension réseau	Pas de réaction, les relais sont toujours désactivés.
B	Rétablissement de la tension réseau sans tension du bus	Comportement après rétablissement de la tension réseau sans tension du bus
C	Rétablissement de la tension du bus	Comportement après rétablissement de la tension du bus
D	Coupure du bus	Comportement après coupure du bus
PRG	Reprogrammation avec ETS : correspond à coupure du bus + rétablissement de la tension du bus	Comportement après coupure du bus Comportement après rétablissement de la tension du bus
E	Rétablissement simultané de la tension réseau et du bus	Comportement après rétablissement de la tension du bus*

6.4 Message sur la hauteur de l'entraînement et la position des lamelles

Dans l'ETS, les objets Hauteur [%] et Lamelle [%] peuvent en plus être paramétrés comme objets d'indication d'état. Après l'accostage d'une nouvelle position, ces objets envoient la position sous forme de pourcentage sur le bus.

La valeur envoyée (Hauteur [%]) se rapporte au temps d'exécution total de l'entraînement.

Pour activer la fonction d'indication, le flag transmission doit être activé et les objets doivent être chacun reliés à une autre adresse de groupe pour l'indication.

Cette adresse d'indication doit ensuite être paramétrée sous "Activer transmission".

Procédure

ETS2 (planification) :

- Sélectionner l'objet
- Double-cliquer sur l'objet, la fenêtre "Editer l'objet" s'ouvre
- Sélectionner l'adresse de groupe d'indication
- Activer "Activer transmission" et cocher la case "Transmission"
- Confirmer

Editer l'objet

Nom: MB JMG4 S C1 Priorité: Basse

Fonction: % Hauteur

Clé: []

TYPE

Longueur: 1 Byte

Type de: [non spécifié]

Flags

- Communication
- Lecture
- Ecriture
- Transmission
- Mise à jour

Adresses de groupes assignées:

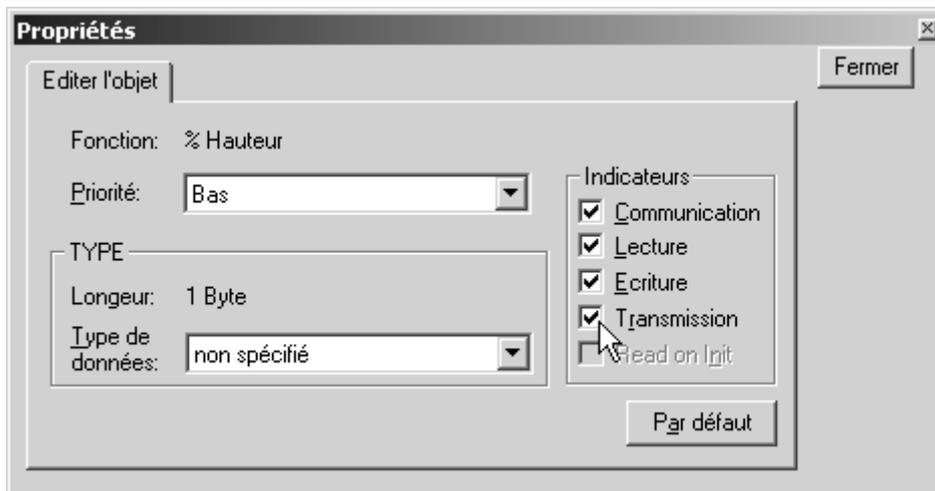
Trans	Groupe principal	Groupe médian	Sous-groupe	Adresse
<input type="checkbox"/>	Bâtiment 1	Façade sud	C1 Hauteur %	12/7/013
<input checked="" type="checkbox"/>	Bâtiment 1	Façade sud	C1 Info Hauteur	12/7/046

Activer transmission Supprimer lien Actionneur d'acquiescement

OK Annuler Par défaut Info Aide

ETS 3

- Double-cliquer sur l'objet, la fenêtre "Propriétés" s'ouvre.
- Dans le cadre droit "Flags", cocher la case "Transmission".
- Fermer la fenêtre des propriétés (coin supérieur droit).



- Cliquer à l'aide du bouton droit de la souris sur l'adresse de groupe « info hauteur » et sélectionner "Activer transmission".

