

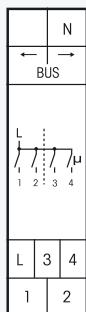
FSB14

min

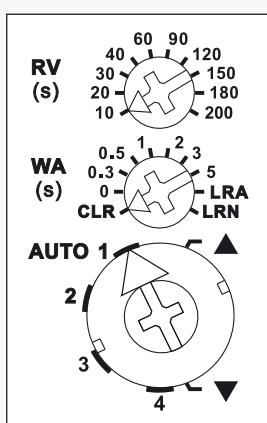


central up
down

RS 485



Commutateurs de fonctionnement



Représentation d'un réglage standard à la livraison.

Lors d'une commande par le logiciel GFVS il est possible d'envoyer des commandes pour monter ou descendre avec un temps exact de mouvement. Du fait que l'actionneur après chaque activité, aussi bien avec commande par poussoir, renvoie le temps de mouvement exact, la position des stores est toujours correctement affichée dans le logiciel GFVS. Le positionnement est automatiquement synchronisé en atteignant les positions finales haut et bas.

Interrupteur rotatif de fonctionnement inférieur: AUTO 1 = dans cette position du commutateur rotatif la fonction d'inversion confortable pour jalousies est enclenchée. Dans le cas de la commande avec un poussoir universel ou un poussoir de direction une double impulsion engendre un enroulement lent dans le sens contraire et qui est arrêté après une impulsion suivante. **AUTO 2** = dans cette position du commutateur rotatif, la fonction d'inversion confortable pour jalousies est complètement déclenchée. **AUTO 3** = dans cette position du commutateur rotatif les poussoirs fonctionnent statiquement dans un premier temps et permettent une inversion des jalousies par marche par à-coups. Uniquement après une commande permanente de 0,7 seconde, ces poussoirs commutent vers dynamique. **AUTO 4** = dans cette position du commutateur rotatif les poussoirs fonctionnent uniquement en mode statique (fonction ER). Le temps de retardement au déclenchement RV (temps d'effacement) réglé à l'aide du commutateur rotatif supérieur est actif. Une commande centralisée n'est pas possible. **▲▼ = la commande manuelle** a lieu dans les positions **▲ (MONTEE)** et **▼ (DESCENTE)** du commutateur rotatif inférieur. La commande manuelle est prioritaire sur toutes les autres commandes.

WA = L'inversion automatique pour jalousies et marquises est réglée au moyen du commutateur rotatif central 0 = déclenché, sinon, enclenché entre 0,1 et 5 secondes avec un temps d'inversion réglé. Uniquement dans le cas de „DESCENTE“ un temps de retardement réglé avec le commutateur rotatif supérieur inflige une inversion pour p. ex. tendre la marquise ou pour remettre la jalousie dans une position déterminée. L'indication par LED du temps d'inversion se trouve derrière le commutateur rotatif RV.

RV = le temps de retardement (retardement au déclenchement RV) est réglé avec le commutateur supérieur. Si le FSB12 se trouve dans la position „MONTEE“ ou „DESCENTE“ le temps de retardement s'écoule et inflige à sa fin une commutation automatique vers „STOP“. Il est donc important de choisir un temps de retardement égal au temps nécessaire pour le rideau à rouleau ou pour le volet de parcourir le chemin d'une position finale vers l'autre position finale. Derrière le commutateur rotatif RV se trouve une LED de visualisation pour le temps de retardement RV.

Quand un ou plusieurs contacts porte / fenêtre FTK ou une poignée de fenêtre Hoppe sont éduqués, une protection de verrouillage est instauré pendant que la porte est ouverte et une commande centrale DESCENTE est éliminée.

La LED, derrière le commutateur supérieur, accompagne l'opération d'apprentissage conformément au manuel d'utilisation et indique, en fonctionnement normal, des séquences de commande par un bref clignotement.

Le PC-Tool PCT14 permet de définir d'autres paramètres et de configurer les organes de commande.

Exemple de raccordement page 3-38. Caractéristiques techniques page 3-39.
Boîtier pour manuel d'utilisation GBA14 page 3-33.

FSB14

Actionneur commutateur bus RS485 stores et rideaux à rouleaux

EAN 4010312313732