

DESCRIPCIÓN DE LA **FUNCIÓN MASTER-ESCLAVO** DE LOS ACTUADORES DE PERSIANAS DE ELSNER.

Función válida para los 3 modelos disponibles:

- **KNX S-B4T-UP**: actuador de persianas + 4 entradas binarias + 1 entrada para sensor de temperatura PT1000.
- **KNX S-B2-UP**: actuador de persianas + 2 entradas binarias
- **KNX S-UP**: actuador de persianas sin entradas binarias

Padre	Número	Direccio...	Nombre	Descripción	longitud	Función del Objeto	C	R	W	T	U	I
1.1.1 Act. Persianas MASTER - KNX S-B4T-UP	0	1/3/0			1 bit	Entrada	C	R	W	-	-	-
	1	1/3/1			1 bit	Entrada	C	R	W	-	-	-
	2	1/3/2			1 Byte	Entrada	C	R	W	-	-	-
	3				1 Byte	Entrada	C	R	W	-	-	-
	4				1 bit	Entrada	C	R	W	-	-	-
	5				1 bit	Entrada	C	R	W	-	-	-
	6				1 Byte	Entrada	C	R	W	-	-	-
	7				1 Byte	Entrada	C	R	W	-	-	-
	8				1 bit	Salida	C	R	-	T	-	-
	66	1/3/21			al esclavo	1 bit	Salida	C	R	-	T	-
	67	1/3/20			si. segura	1 bit	Salida	C	R	-	T	-
	68	1/3/22			1 Cero	1 bit	Entrada	C	R	W	-	-
1.1.2 Act. Persianas ESCLAVO - KNX S-B4T-UP	124				1 Byte	Consultar aparato	C	R	-	-	-	-
	0	1/3/10			1 bit	Entrada	C	R	W	-	-	-
	1	1/3/11			1 bit	Entrada	C	R	W	-	-	-
	2	1/3/12			1 Byte	Entrada	C	R	W	-	-	-
	3				1 Byte	Entrada	C	R	W	-	-	-
	4				1 bit	Entrada	C	R	W	-	-	-
	5				1 bit	Entrada	C	R	W	-	-	-
	6				1 Byte	Entrada	C	R	W	-	-	-
	7				1 Byte	Entrada	C	R	W	-	-	-
	8				1 bit	Salida	C	R	-	T	-	-
	69	1/3/21			1 Cero	1 bit	Entrada	C	R	W	-	-
	70	1/3/20			gura	1 bit	Entrada	C	R	W	-	-
71	1/3/22		Estado Esclavo Posición Cero	IN4 - Esclavo envía '1' si esta en Posición Cero al master	1 bit	Salida	C	R	-	T	-	
124			Versión software		1 Byte	Consultar aparato	C	R	-	-	-	



Contenido

INTRODUCCIÓN.....	2
MOVIMIENTO DEL ACTUADOR MASTER	3
MOVIMIENTO DEL ACTUADOR ESCLAVO.....	4
EJEMPLO DE CONFIGURACIÓN ETS.....	5

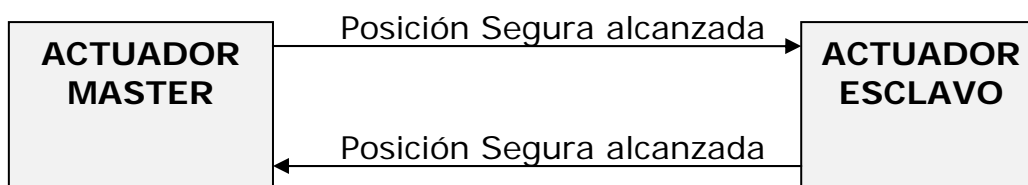
INTRODUCCIÓN

El programa de aplicación de los actuadores de persianas de Elsner, permite un control avanzado de fachadas.

Una de las funciones que lo diferencian del resto de actuadores de persianas KNX del mercado, es la posibilidad de combinar el funcionamiento de dos actuadores que controlan elementos que pueden entrar en conflicto físico. Por ejemplo, una ventana y un toldo motorizados, donde la ventana no debe poder abrirse si el toldo no está recogido.

Para este tipo de control, se pueden configurar los actuadores que controlan tanto el motor de la ventana como el del toldo, para que interactúen y eviten el conflicto. Se ha de definir un actuador como 'Master' y otro como 'Esclavo'. El 'Master' siempre tiene prioridad sobre el 'Esclavo'.

Ambos actuadores 'Master' y 'Esclavo', intercambian continuamente información acerca de si se encuentran dentro de su 'Posición Segura' o no.

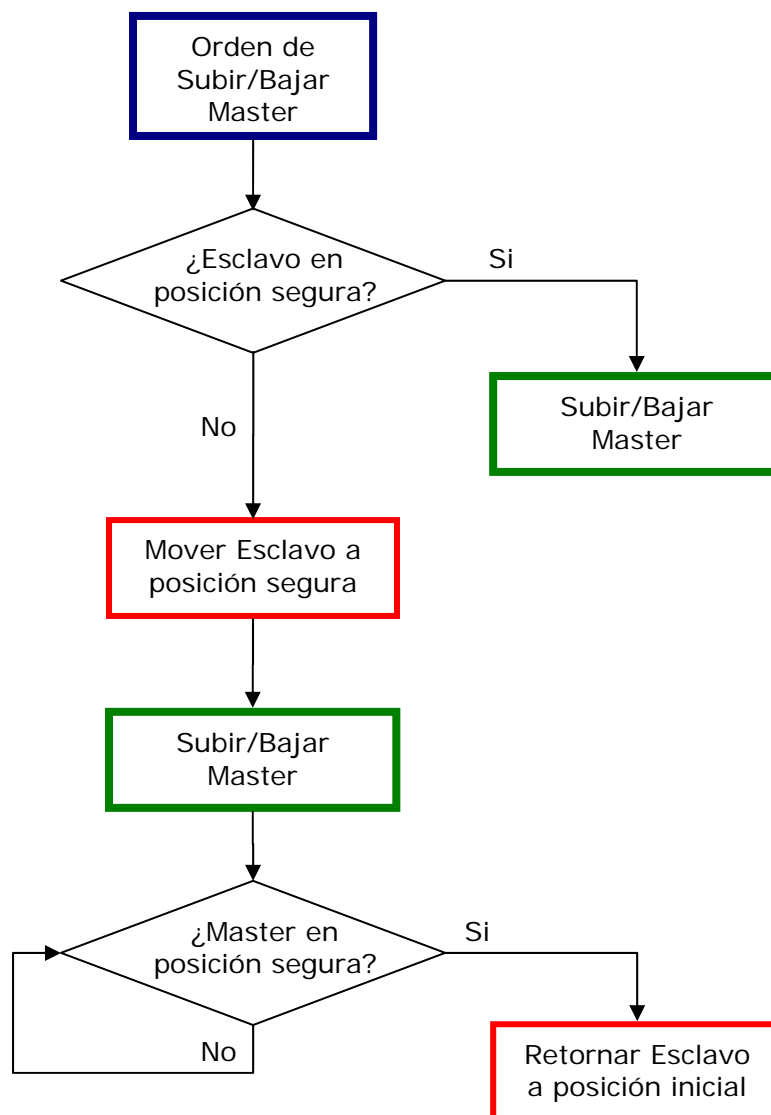


Se entiende por 'Posición Segura', el rango de posiciones dentro del cual es imposible la colisión física entre los dos elementos controlados por los actuadores (dejando cierto margen de seguridad).

Para saber si un elemento se encuentra en posición segura, se puede utilizar cualquier tipo de sensor que envíe dicha información al bus, o bien (sólo en el caso del actuador S-B4T-UP) utilizar la entrada binaria 4 del propio actuador, conectada al sensor convencional pertinente.

MOVIMIENTO DEL ACTUADOR MASTER

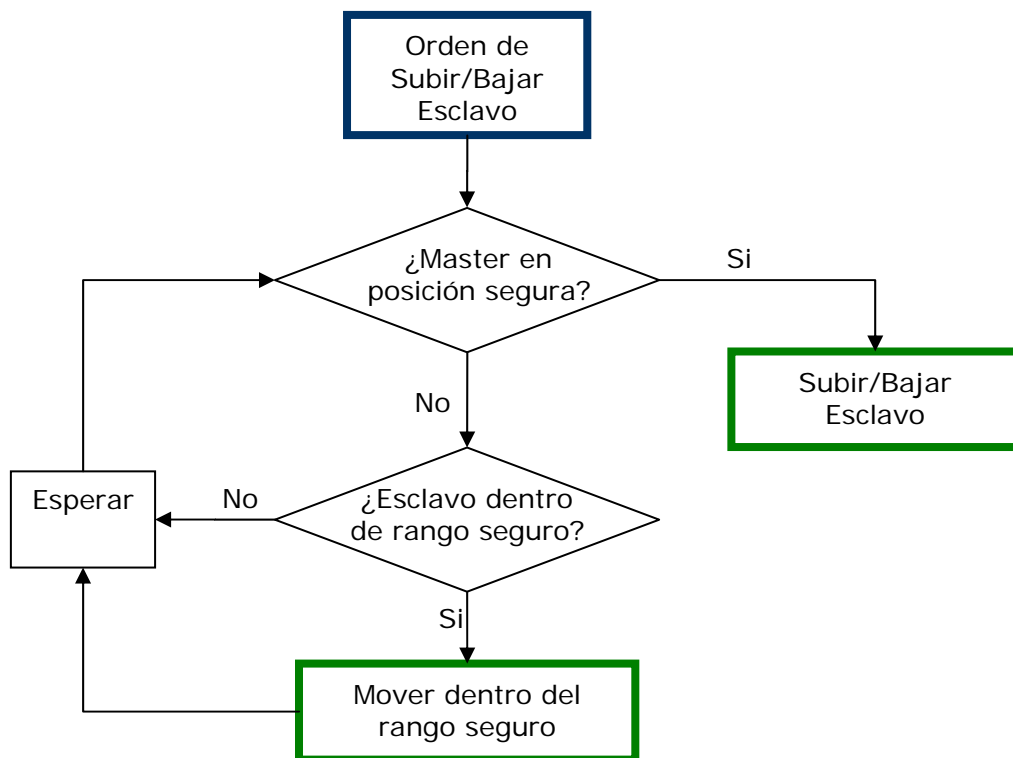
A continuación se muestra el diagrama de flujo del funcionamiento 'Master-Esclavo' de los actuadores de persianas de Elsner cuando el actuador configurado como 'Master' recibe una orden para iniciar un movimiento.



Se puede apreciar que, dado que el actuador Master tiene preferencia sobre el Esclavo, en situaciones de conflicto un movimiento del actuador Master implicará previamente un movimiento en el actuador Esclavo hacia una posición segura.

MOVIMIENTO DEL ACTUADOR ESCLAVO

El siguiente diagrama de flujo muestra el comportamiento cuando la orden de movimiento se lanza hacia el actuador configurado como esclavo.



El actuador Master nunca se moverá como consecuencia de una orden de movimiento al actuador Esclavo. Esto implica que el actuador Esclavo permanecerá indefinidamente sin moverse hasta que de forma expresa se ordene al actuador Master moverse a su Posición Segura. A continuación, ejecutará la orden pendiente.

EJEMPLO DE CONFIGURACIÓN ETS

Padre	Número	Dirección...	Nombre	Descripción	longitud	Función del Objeto	C	R	W	T	U	I
1.1.1 Act. Persianas MASTER - KNX 5-B4T-UP	0	1/3/0	Movimiento manual	Movimiento	1 bit	Entrada	C	R	-	-	-	-
	1	1/3/1	Stop / lamas manual	Stop/Lamas	1 bit	Entrada	C	R	W	-	-	-
	2	1/3/2	Posición manual	Posición	1 Byte	Entrada	C	R	W	-	-	-
	3		Posición lamas manual		1 Byte	Entrada	C	R	W	-	-	-
	4		Movimiento automático		1 bit	Entrada	C	R	W	-	-	-
	5		Stop / lamas automático		1 bit	Entrada	C	R	W	-	-	-
	6		Posición automática		1 Byte	Entrada	C	R	W	-	-	-
	7		Posición lamas automática		1 Byte	Entrada	C	R	W	-	-	-
	8		Estado automático o manual		1 bit	Salida	C	R	-	T	-	-
	66	1/3/21	Estado Master Posición Cero	IN4 - Master envía '1' si esta en Posición Cero al esclavo	1 bit	Salida	C	R	-	T	-	-
	67	1/3/20	Comando Master Posición Cero	Master envía '1' al esclavo x q. se pone en posi. segura	1 bit	Salida	C	R	-	T	-	-
	68	1/3/22	Estado Esclavo Posición Cero	Master recibe un '1' si Esclavo esta en Posición Cero	1 bit	Entrada	C	R	W	-	-	-
	124		Versión software		1 Byte	Consultar aparato	C	R	-	-	-	-
1.1.2 Act. Persianas ESCLAVO - KNX 5-B4T-UP	0	1/3/10	Movimiento manual	P-Esclavo Movimiento	1 bit	Entrada	C	R	W	-	-	-
	1	1/3/11	Stop / lamas manual	P-Esclavo Stop/Lamas	1 bit	Entrada	C	R	W	-	-	-
	2	1/3/12	Posición manual	P-Esclavo Posición	1 Byte	Entrada	C	R	W	-	-	-
	3		Posición lamas manual		1 Byte	Entrada	C	R	W	-	-	-
	4		Movimiento automático		1 bit	Entrada	C	R	W	-	-	-
	5		Stop / lamas automático		1 bit	Entrada	C	R	W	-	-	-
	6		Posición automática		1 Byte	Entrada	C	R	W	-	-	-
	7		Posición lamas automática		1 Byte	Entrada	C	R	W	-	-	-
	8		Estado automático o manual		1 bit	Salida	C	R	-	T	-	-
	69	1/3/21	Estado Master Posición Cero	Esclavo recibe un '1' si Master esta en Posición Cero	1 bit	Entrada	C	R	W	-	-	-
	70	1/3/20	Comando Master Posición Cero	Esclavo recibe un '1' x q. se pone en posi. segura	1 bit	Entrada	C	R	W	-	-	-
	71	1/3/22	Estado Esclavo Posición Cero	IN4 - Esclavo envía '1' si esta en Posición Cero al master	1 bit	Salida	C	R	-	T	-	-
	124		Versión software		1 Byte	Consultar aparato	C	R	-	-	-	-