

## NIESSEN EIB Actuador de persianas, perfil DIN, 2 salidas Referencia: 9652.2 (GH Q631 0072 R0111)



El actuador de persianas de dos salidas es un componente para montar sobre un perfil DIN, (3 o 4 módulos), que puede insertarse en el cuadro de distribución. Se conecta al EIB a través de un borne de conexión al bus.

Se usa para controlar dos grupos independientes uno de otro, cada uno con un máximo de dos componentes accionadores.

El aparato no necesita alimentación adicional.

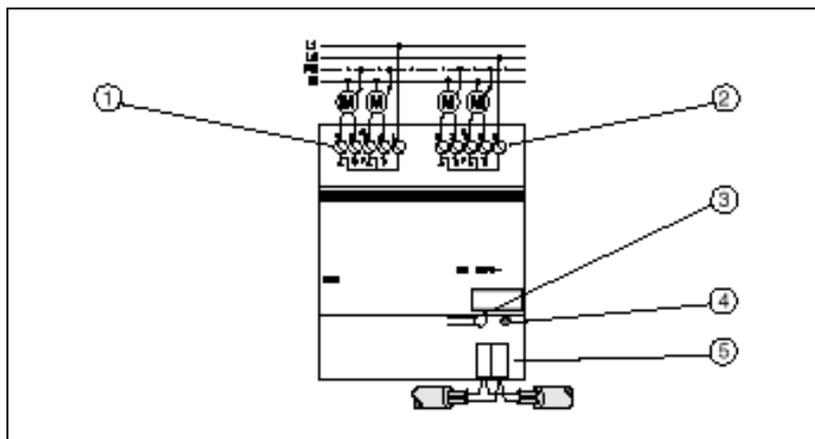
### Datos técnicos

<b>Alimentación</b>	- EIB	24 VCC, a través del bus
<b>Salidas</b>	- 2 x 2 contactos inversores	
	- Tensión de conexión	230 VAC + 10%/-15%, 50 Hz
	- Corriente de conexión	6 A / CA. 1
<b>Elementos de funcionamiento y control</b>	- LED rojo y pulsador	Introducción de la dirección física
<b>Conexiones</b>	- Por grupos	1 borne de tornillo (L) 2 bornes de tornillo (Arriba, abajo) Gama de hilos: . Multifilares de 0,5 a 2,5 mm <sup>2</sup> . Unifilares de 0,5 a 4 mm <sup>2</sup>
	- EIB	Borne de conexión al bus
<b>Tipo de protección</b>	- IP 20 según DIN 40 050	
<b>Rango de temperatura ambiente</b>	- Funcionamiento	- 5° C ... 45° C
	- Almacenamiento	- 25°C ... 55° C
	- Transporte	- 25° C ... 70° C
<b>Diseño</b>	- Componente para instalación modular, pro <i>M</i>	
<b>Carcasa, color</b>	- Carcasa de plástico gris	
<b>Montaje</b>	- En perfil de montaje de 35 mm. DIN EN 50022.	
<b>Dimensiones</b>	- Alto x Ancho x Profundo	90 x 72 x 64 mm
<b>Prof./ancho de montaje</b>	- 68 mm / 4 módulos de 18 mm	
<b>Peso</b>	- 0,24 Kg	
<b>Homologación</b>	- Homologado EIB	
<b>Norma CE</b>	- Conforme a las directivas de compatibilidad electromagnética y de baja tensión	

**NIESSEN EIB Actuator de persianas, perfil DIN, 2 salidas**  
**Referencia: 9652.2 (GH Q631 0022 R0111)**

Programas de aplicación	Nº de objetos de comunicación	Nº máx. de direcciones de grupos	Nº máx. de asociaciones
Subida de persiana por defecto /1	5	7	7
Bajada de persiana por defecto /1	5	7	7
Parada de persiana por defecto /1	5	7	7
Actuación de Persiana por defecto /2	5	12	12
Actuación de persiana por defecto/3	4	9	9

**Esquema de conexiones**



- 1 Bornes de conexión
- 2 Bornes de conexión
- 3 Pulsador de programación
- 4 LED de programación
- 5 Borne de conexión al bus

**Nota**

Para evitar el riesgo de descargas eléctricas procedentes de varios conductores externos, se deberá prever una desconexión multipolar.

**NIESSEN EIB    Actuador de persianas, perfil DIN, 2 salidas**  
**Referencia: 9652.2 (GH Q631 0022 R0111)**

**Subida de persiana por defecto/ 1**

**Persiana**

El programa de aplicación hace posible el control de dos grupos independientemente, cada uno con dos motores de persiana o mecanismos similares. Los objetos de comunicación con las funciones "Movimiento persiana arriba/abajo" y "Ajuste celosía stop arriba/abajo" están disponibles para cada una de las dos salidas.

Si el objeto "Movimiento persiana arriba/abajo" recibe un telegrama con el valor "1", el motor se mueve hacia abajo hasta alcanzar el límite o hasta que el periodo especificado en el parámetro "Duración arriba/abajo" ha transcurrido.

El tiempo es seleccionado usando la base de tiempo y el factor. El motor se mueve hacia arriba después de un telegrama con el valor "0".

Si el objeto "Ajuste celosía stop arriba/abajo" recibe un telegrama durante este periodo, el motor se para. Cada vez que en el motor ocurre una parada, puede conectarse a través de telegramas adicionales al mismo objeto por el tiempo especificado en el parámetro "Duración ajuste celosía". En este caso el valor "1" significa mover hacia abajo y el valor "0" mover hacia arriba. El ajuste de celosía es igualmente seleccionable factor y base de tiempo fijada. Para que el motor no se dañe cambios repentinos en la dirección de rotación, hay un parámetro "Factor para invertir", con el cual la base de tiempo fijada especifica el intervalo entre estos cambios.

**Por defecto arriba**

Si un mecanismo se mueve hacia abajo en caso de fallo de la tensión del bus o el tiempo de inversión está activado, se conecta en reposo. Para que no se mueva o se mueva hacia arriba en caso de fallo de la tensión del bus son movidas hacia arriba.

Para facilitar el movimiento de las persianas dentro de la posición definida como de seguridad, por ejemplo durante una tormenta, el actuador tiene el objeto "Salida A...B (alarma de viento)", si el parámetro "habilitar alarma de viento" es seleccionado con "Sí". Cada vez que recibe un telegrama con el valor "1", el motor se mueve dentro de la posición especificada. Funciones adicionales permanecen bloqueadas hasta que el objeto recibe un telegrama con el valor "0". La función de alarma de viento es monitorizada a la vez.

Si el correspondiente objeto de comunicación no recibe un telegrama con el tiempo de monitorización, el motor se mueve dentro de la posición definida.

Los periodos de ajuste dependen del respectivo mecanismo y debe ser adaptado a las condiciones locales.

Para que el motor no se ponga en movimiento inintencionadamente a través de un ruego de lectura (es decir a través de visualización o display) , los objetos de comunicación en los sensores y actuadores de persiana no son capaces de leer el flag.

## Objetos de comunicación

Numero	Tipo	Nombre	Función
0	1 bit	Salida A	Movimiento persiana arriba/abajo
1	1 bit	Salida A	Ajuste celosía stop arriba/abajo
2	1 bit	Salida B	Movimiento persiana arriba/abajo
3	1 bit	Salida B	Ajuste celosía stop arriba/abajo
4	1 bit	Salida A...B (alarma de viento)	Posición de seguridad/funcionamiento bloqueado

## Parámetros

El valor predeterminado de los parámetros **se muestra en negrita**

Común para ambas salidas:	
-Base de tiempo para duración del ajuste de celosía	<b>8 ms</b>
-Factor para duración de ajuste de celosía (0...255)	<b>10</b>
-Base de tiempo para duración arriba-abajo	130 ms/ <b>2.1 s</b> / 33 s
-Factor para duración arriba-abajo (0...255)	<b>30</b>
-Base de tiempo para tiempo inverso	<b>8 ms</b>
-Factor para tiempo inverso (0...255)	<b>30</b>
-Posición por defecto en caso de fallo del voltaje del bus si persiana no se mueve o se mueve hacia arriba	<b>ARRIBA</b>
-Posición por defecto en caso de fallo de la tensión del bus si persiana se mueve hacia abajo	<b>stop</b>
-Habilitar alarma de viento	Si <b>No</b>
Sólo si alarma de viento está habilitada:	
-Reacción con alarma de viento	<b>Stop</b> ARRIBA ABAJO
-Base de tiempo para tiempo de monitorización	130 ms/ <b>.../1 s</b> / <b>.../1.2 h</b>
-Factor para tiempo de monitorización (5...127)	<b>30</b>

**NIESSEN EIB    Actuator de persianas, perfil DIN, 2 salidas**  
**Referencia: 9652.2 (GH Q631 0022 R0111)**

**Bajada de persiana por defecto/ 1**

**Persiana**

El programa de aplicación hace posible el control de dos grupos independientemente, cada uno con dos motores de persiana o mecanismos similares. Los objetos de comunicación con las funciones "Movimiento persiana arriba/abajo" y "Ajuste celosía stop arriba/abajo" están disponibles para cada una de las dos salidas.

Si el objeto "Movimiento persiana arriba/abajo" recibe un telegrama con el valor "1", el motor se mueve hacia abajo hasta alcanzar el límite o hasta que el periodo especificado en el parámetro "Duración arriba/abajo" ha transcurrido.

El tiempo es seleccionado usando la base de tiempo y el factor. El motor se mueve hacia arriba después de un telegrama con el valor "0".

Si el objeto "Ajuste celosía stop arriba/abajo" recibe un telegrama durante este periodo, el motor se para. Cada vez que en el motor ocurre una parada, puede conectarse a través de telegramas adicionales al mismo objeto por el tiempo especificado en el parámetro "Duración ajuste celosía". En este caso el valor "1" significa mover hacia abajo y el valor "0" mover hacia arriba. El ajuste de celosía es igualmente seleccionable factor y base de tiempo fijada. Para que el motor no se dañe cambios repentinos en la dirección de rotación, hay un parámetro "Factor para invertir", con el cual la base de tiempo fijada especifica el intervalo entre estos cambios.

**Por defecto abajo**

Si un mecanismo se mueve hacia arriba en caso de fallo de la tensión del bus o el tiempo de inversión está activado, se conecta en reposo. Para que no se mueva o se mueva hacia arriba en caso de fallo de la tensión del bus son movidas hacia arriba.

Para facilitar el movimiento de las persianas dentro de la posición definida como de seguridad, por ejemplo durante una tormenta, el actuador tiene el objeto "Salida A...B (alarma de viento)", si el parámetro "habilitar alarma de viento" es seleccionado con "Sí". Cada vez que recibe un telegrama con el valor "1", el motor se mueve dentro de la posición especificada. Funciones adicionales permanecen bloqueadas hasta que el objeto recibe un telegrama con el valor "0". La función de alarma de viento es monitorizada a la vez.

Si el correspondiente objeto de comunicación no recibe un telegrama con el tiempo de monitorización, el motor se mueve dentro de la posición definida.

Los periodos de ajuste dependen del respectivo mecanismo y debe ser adaptado a las condiciones locales.

Para que el motor no se ponga en movimiento inintencionadamente a través de un ruego de lectura (es decir a través de visualización o display) , los objetos de comunicación en los sensores y actuadores de persiana no son capaces de leer el flag.

## Objetos de comunicación

Numero	Tipo	Nombre	Función
0	1 bit	Salida A	Movimiento persiana arriba/abajo
1	1 bit	Salida A	Ajuste celosía stop arriba/abajo
2	1 bit	Salida B	Movimiento persiana arriba/abajo
3	1 bit	Salida B	Ajuste celosía stop arriba/abajo
4	1 bit	Salida A...B (alarma de viento)	Posición de seguridad/funcionamiento bloqueado

## Parámetros

El valor predeterminado de los parámetros **se muestra en negrita**

Común para ambas salidas:	
-Base de tiempo para duración del ajuste de celosía	<b>8 ms</b>
-Factor para duración de ajuste de celosía (0...255)	<b>10</b>
-Base de tiempo para duración arriba-abajo	130 ms/ <b>2.1 s</b> / 33 s
-Factor para duración arriba-abajo (0...255)	<b>30</b>
-Base de tiempo para tiempo inverso	<b>8 ms</b>
-Factor para tiempo inverso (0...255)	<b>30</b>
-Posición por defecto en caso de fallo del voltaje del bus si persiana no se mueve o se mueve hacia abajo	<b>ABAJO</b>
-Posición por defecto en caso de fallo de la tensión del bus si persiana se mueve hacia arriba	<b>stop</b>
-Habilitar alarma de viento	Si <b>No</b>
Sólo si alarma de viento está habilitada:	
-Reacción con alarma de viento	<b>Stop</b> ARRIBA ABAJO
-Base de tiempo para tiempo de monitorización	130 ms/ <b>.../1 s</b> / <b>.../1.2 h</b>
-Factor para tiempo de monitorización (5...127)	<b>30</b>

## NIESSEN EIB Actuator de persianas, perfil DIN, 2 salidas

### Referencia: 9652.2 (GH Q631 0022 R0111)

#### Parada de persiana por defecto/ 1

##### Persiana

El programa de aplicación hace posible el control de dos grupos independientemente, cada uno con dos motores de persiana o mecanismos similares. Los objetos de comunicación con las funciones "Movimiento persiana arriba/abajo" y "Ajuste celosía stop arriba/abajo" están disponibles para cada una de las dos salidas.

Si el objeto "Movimiento persiana arriba/abajo" recibe un telegrama con el valor "1", el motor se mueve hacia abajo hasta alcanzar el límite o hasta que el periodo especificado en el parámetro "Duración arriba/abajo" ha transcurrido.

El tiempo es seleccionado usando la base de tiempo y el factor. El motor se mueve hacia arriba después de un telegrama con el valor "0".

Si el objeto "Ajuste celosía stop arriba/abajo" recibe un telegrama durante este periodo, el motor se para. Cada vez que en el motor ocurre una parada, puede conectarse a través de telegramas adicionales al mismo objeto por el tiempo especificado en el parámetro "Duración ajuste celosía". En este caso el valor "1" significa mover hacia abajo y el valor "0" mover hacia arriba. El ajuste de celosía es igualmente seleccionable factor y base de tiempo fijada. Para que el motor no se dañe cambios repentinos en la dirección de rotación, hay un parámetro "Factor para invertir", con el cual la base de tiempo fijada especifica el intervalo entre estos cambios.

##### Por defecto parada

En caso de fallo de la tensión del bus, los motores son conectados en reposo y no se mueven.

Para habilitar el movimiento de las persianas dentro de la posición definida de seguridad, por ejemplo durante una tormenta, el actuador tiene el objeto "Salida A...B (alarma de viento)", si el parámetro "Habilitar alarma de viento" es seleccionado con "S". Cada vez que recibe un telegrama con el valor "1", el motor se mueve dentro de la posición especificada.

El funcionamiento adicional permanece bloqueado hasta que el objeto recibe un telegrama con el valor "0". La función de alarma de viento es monitorizada al mismo tiempo.

Si el correspondiente objeto de comunicación no recibe un telegrama con el tiempo de monitorización, los motores se mueven dentro de la posición definida.

Los periodos ajustables dependen del respectivo mecanismo y deben ser adaptados a las condiciones locales.

Para que el motor no se ponga en movimiento inintencionadamente a través de un ruego de lectura (es decir a través de visualización o de display), los objetos de comunicación en los sensores y actuadores de persiana no son capaces de leer el flag.

## Objetos de comunicación

Numero	Tipo	Nombre	Función
0	1 bit	Salida A	Movimiento persiana arriba/abajo
1	1 bit	Salida A	Ajuste celosía stop arriba/abajo
2	1 bit	Salida B	Movimiento persiana arriba/abajo
3	1 bit	Salida B	Ajuste celosía stop arriba/abajo
4	1 bit	Salida A...B (alarma de viento)	Posición de seguridad/funcionamiento bloqueado

## Parámetros

El valor predeterminado de los parámetros **se muestra en negrita**

Común para ambas salidas:	
-Base de tiempo para duración del ajuste de celosía	<b>8 ms</b>
-Factor para duración de ajuste de celosía (0...255)	<b>10</b>
-Base de tiempo para duración arriba-abajo	130 ms/ <b>2.1 s</b> / 33 s
-Factor para duración arriba-abajo (0...255)	<b>30</b>
-Base de tiempo para tiempo inverso	<b>8 ms</b>
-Factor para tiempo inverso (0...255)	<b>30</b>
-Posición por defecto en caso de fallo de la tensión del bus	<b>stop</b>
-Habilitar alarma de viento	Si <b>No</b>
Sólo si alarma de viento está habilitada:	
-Reacción con alarma de viento	<b>Stop</b> ARRIBA ABAJO
-Base de tiempo para tiempo de monitorización	130 ms/ <b>.../1 s</b> / <b>.../1.2 h</b>
-Factor para tiempo de monitorización (5...127)	<b>30</b>

## NIESSEN EIB Actuator de persianas, perfil DIN, 2 salidas

### Referencia: 9652.2 (GH Q631 0022 R0111)

#### Actuación de persiana por defecto/ 2

##### Persiana

El programa de aplicación hace posible el control de dos grupos independientemente, cada uno con dos motores de persiana o mecanismos similares. Los objetos de comunicación con las funciones "Movimiento persiana arriba/abajo" y "Ajuste celosía stop arriba/abajo" están disponibles para cada una de las dos salidas.

Si el objeto "Movimiento persiana arriba/abajo" recibe un telegrama con el valor "1", el motor se mueve hacia abajo hasta alcanzar el límite o hasta que el periodo especificado en el parámetro "Duración arriba/abajo" ha transcurrido.

El tiempo es seleccionado usando la base de tiempo y el factor. El motor se mueve hacia arriba después de un telegrama con el valor "0".

Si el objeto "Ajuste celosía stop arriba/abajo" recibe un telegrama durante este periodo, el motor se para. Cada vez que en el motor ocurre una parada, puede conectarse a través de telegramas adicionales al mismo objeto por el tiempo especificado en el parámetro "Duración ajuste celosía". En este caso el valor "1" significa mover hacia abajo y el valor "0" mover hacia arriba. El ajuste de celosía es igualmente seleccionable factor y base de tiempo fijada. Para que el motor no se dañe cambios repentinos en la dirección de rotación, hay un parámetro "Factor para invertir", con el cual la base de tiempo fijada especifica el intervalo entre estos cambios.

##### Por defecto

En caso de fallo de la tensión del bus, los motores son conectados en reposo y no se mueven. El tiempo inverso no es observado.

Para habilitar el movimiento de las persianas dentro de la posición definida de seguridad, por ejemplo durante una tormenta, el actuador tiene el objeto "Salida A...B (alarma de viento)", si el parámetro "Habilitar alarma de viento" es seleccionado con "Sí". Cada vez que recibe un telegrama con el valor "1", el motor se mueve dentro de la posición especificada.

El funcionamiento adicional permanece bloqueado hasta que el objeto recibe un telegrama con el valor "0". La función de alarma de viento es monitorizada al mismo tiempo.

Si el correspondiente objeto de comunicación no recibe un telegrama con el tiempo de monitorización, los motores se mueven dentro de la posición definida.

Los periodos ajustables dependen del respectivo mecanismo y deben ser adaptados a las condiciones locales.

Para que el motor no se ponga en movimiento inintencionadamente a través de un ruego de lectura (es decir a través de visualización o de display), los objetos de comunicación en los sensores y actuadores de persiana no son capaces de leer el flag.

## Objetos de comunicación

Numero	Tipo	Nombre	Función
0	1 bit	Salida A	Movimiento persiana arriba/abajo
1	1 bit	Salida A	Ajuste celosía stop arriba/abajo
2	1 bit	Salida B	Movimiento persiana arriba/abajo
3	1 bit	Salida B	Ajuste celosía stop arriba/abajo
4	1 bit	Salida A+B	Movimiento a posición de seguridad

## Parámetros

El valor predeterminado de los parámetros **se muestra en negrita**

Independiente para ambas salidas:	
Sólo si ajuste de celosía está habilitado:	
-Base de tiempo para duración de ajuste de celosía	0.5 ms/ <b>8 ms</b> /.../33 s
-Factor para duración de ajuste de celosía (5...255)	<b>10</b>
-Base de tiempo para duración arriba-abajo	0.5 ms/ <b>2.1 s</b> /33 s
-Factor para duración arriba-abajo (5...255)	<b>30</b>
-Base de tiempo para tiempo inverso	0.5 ms/ <b>8 ms</b> /.../33 s
-Factor para tiempo inverso (5...255)	<b>30</b>
-Posición por defecto en caso de fallo de la tensión del bus (no parar cuando se invierte)	Arriba Abajo <b>En reposo</b>
Común para ambas salidas:	
-Habilitar alarma de viento	Si <b>no</b>
Sólo si alarma de viento está habilitada:	
-Dirección de movimiento en caso de alarma de viento	<b>Arriba</b> abajo
-Base de tiempo para tiempo de monitorización	130 ms/.../ <b>1 s</b> /.../1.2 h
-Factor para tiempo de monitorización (5...127)	<b>10</b>
-Ajuste de celosía	<b>Habilitado</b> Sólo stop (funcionamiento de persianas)

**NIESSEN EIB Actuator de persianas, perfil DIN, 2 salidas**  
**Referencia: 9652.2 (GH Q631 0022 R0111)**

**Actuación de persiana por defecto/ 3**

**Persiana**

El programa de aplicación hace posible el control de dos grupos independientemente, cada uno con dos motores de persiana o mecanismos similares. Los mismos objetos de comunicación y los parámetros están disponibles para ambas salidas.

Si el objeto "Movimiento persiana arriba/abajo" recibe telegramas con el valor "1", el motor se mueve hacia abajo.

Si el mismo objeto recibe telegramas con el valor "0", el motor se mueve hacia arriba.

El motor se para a través de un nuevo telegrama con el mismo valor.

Sin la orden de parar, el motor se mueve hacia arriba hasta alcanzar el límite o hasta que el tiempo especificado en el parámetro "Duración arriba/abajo" ha transcurrido. El tiempo es seleccionado usando una base y un factor.

El tiempo inverso previene de que el motor sea dañado por cambios repentinos en la dirección de rotación. Es seleccionado usando un tiempo base y un factor.

**Por defecto**

En caso de fallo de la tensión del bus, los motores están en reposo y no se mueven. El tiempo inverso no es observado.

Para habilitar el movimiento de las persianas dentro de la posición definida de seguridad, por ejemplo durante una tormenta, el actuador tiene el objeto "Salida A...B (alarma de viento)", si el parámetro "Habilitar alarma de viento" es seleccionado con "Sí". Cada vez que recibe un telegrama con el valor "1", el motor se mueve dentro de la posición especificada. La posición adicional permanece bloqueada hasta que el objeto recibe un telegrama con el valor "0".

La función de alarma de viento es monitorizada al mismo tiempo.

Si el correspondiente objeto de comunicación no recibe un telegrama con el tiempo de monitorización, los motores están dentro de la posición definida.

Los periodos de ajuste dependen del respectivo mecanismo y debe ser adaptada a las condiciones locales.

Para que el motor no se ponga en movimiento inintencionadamente a través de un ruego de lectura (por visualización o display), los objetos de comunicación de los sensores y actuadores de persiana no son capaces de leer el flag.

## Objetos de comunicación

Numero	Tipo	Nombre	Función
0	1 bit	Salida A	Movimiento persiana arriba/abajo
1	1 bit	Salida A	Movimiento a posición de seguridad
2	1 bit	Salida B	Movimiento persiana arriba/abajo
3	1 bit	Salida B	Movimiento a posición de seguridad

## Parámetros

El valor predeterminado de los parámetros **se muestra en negrita**

Independiente para ambas salidas:	
-Base de tiempo para duración arriba/abajo	0.5 ms/ <b>2.1s</b> /33 s
-Factor para duración arriba/abajo (5...255)	<b>30</b>
-Base de tiempo para tiempo invertido	0.5 ms/ <b>8 ms</b> /.../33 s
-Factor para tiempo invertido (5...255)	<b>30</b>
-Habilitar alarma de viento	Sí <b>no</b>
Sólo si alarma de viento está habilitada:	
-Dirección de movimiento en caso de alarma de viento	<b>Arriba</b> abajo
-Base de tiempo para tiempo de monitorización	130 ms/.../ <b>1 s</b> /.../1.2 h
-Factor para tiempo de monitorización (5...127)	<b>10</b>
-Posición por defecto en caso de fallo de la tensión del bus (no stop cuando se invierte)	Arriba Abajo <b>En reposo</b>