



Einsteckantrieb ILT EIB-Interface 500 I/510 I

Gebrauchsanweisung





Einsteckantrieb ILT EIB-Interface 500 I/510 I

Gebrauchsanweisung

**Sehr geehrte Kundin,
Sehr geehrter Kunde,**

wir bedanken uns für Ihr Vertrauen in die Marke SOMSFY. Mit dem Kauf dieses hochwertigen Produktes haben Sie gut gewählt. Es entspricht dem neuesten technischen Stand.

Bevor Sie mit der Montage beginnen, lesen Sie bitte diese Anleitung sorgfältig durch und beachten Sie alle Sicherheits- und Warnhinweise, die mit den folgenden Piktogrammen gekennzeichnet sind:



**Warnung vor hoher
elektrischer Spannung**



Allgemeines Gebot

Bei Schäden, die durch Nichtbeachtung dieser Anleitung und der Sicherheitshinweise entstehen, erlischt die Garantie. Für Folgeschäden, die daraus resultieren, übernimmt SOMFY keine Haftung!

Sollten Sie Fragen zu unserem Produkt bzw. Probleme beim Einbau haben, so stehen wir Ihnen gerne unter der Rufnummer **01805 - 25 21 31** (0,14€/min. aus dem deutschen Festnetz, Mobilfunkpreise können davon abweichen) zur Verfügung.

Viel Erfolg mit Ihren SOMFY-Einsteckantrieben.

SOMFY Feinmechanik und Elektrotechnik GmbH
Felix-Wankel-Straße 50
72108 Rottenburg/Neckar

Inhaltsverzeichnis

Die Vorteile und Beschreibung des Einsteckantriebssystems	3
1. Vorarbeiten an der Welle	3
1.1 Vernietung des Mitnehmers	4
1.2 Antriebstypen	4
2. Einstellanleitung des Einsteckantriebes	4
2.1 Einstellen der Endlagen mit Hilfe der Einstellbox	4
2.2 Einstellen der oberen Endlage	4
2.2.1 Richtungswechsel	5
2.3 Einstellen der unteren Endlage	5
2.4 Komfortposition	5
2.4.1 Einstellen der Komfortposition mit der Einstellbox	5
2.4.2 Aufrufen der Komfortposition	5
3. Anschlußbelegung und Anbringung der Westernstecker	5
3.1 Anschlußbelegung Steuerleitung (Draufsicht)	5
3.2 Anbringung der Westernstecker	5
4. Sicherheitssysteme	6
4.1 Freilaufmitnehmer	6
4.2 Hochschiebesicherung	7
5. Technische Daten	8
6. EIB-Interface 500 I/510 I	9
6.1 Sicherheit	9
6.2 Beschreibung	9
6.3 Montage	9
6.4 Anschluß	9
6.5 Inbetriebnahme	10
6.6 Technische Daten/Anschlußplan	16

Die Vorteile des Einsteckantrieb-systems auf einen Blick

Die Einstellung der Endlagen erfolgt über eine Kleinspannungssteuerleitung. Es ist kein Zugriff auf den Antrieb erforderlich.

==> Eventuell notwendige Korrekturen, verursacht durch z. B. Behanglängenänderungen, sind ohne Öffnen des Rollladenkastens möglich.

Wiederholgenauigkeit von Endlagenpositionen

==> SOMFY-Einsteckantriebe besitzen ein Höchstmaß an Wiederholgenauigkeit (+/- 2°).

Endlagenerkennung

Die elektronische Endlagenerkennung erfolgt ohne mechanische Belastung des Trägerproduktes.

==> Schutz und lange Lebensdauer des Rollladens.

Blockiererkennung

SOMFY-Einsteckantriebe besitzen eine integrierte Blockiererkennung in AUF-Richtung. Der Antrieb wird unmittelbar gestoppt.

==> Schutz des Trägerproduktes z. B. bei Vereisung.

Hinderniserkennung in Verbindung mit einem Freilaufmitnehmer (Zubehör)

Die Hinderniserkennung in AB-Richtung erkennt einen feststehenden Behang.

==> Der Antrieb stoppt sofort und führt ein automatisches Freifahren des Hindernisses durch.

Beschreibung der Antriebe

SOMFY ILT-Einsteckantriebe bestehen aus Einphasen-Kondensatormotoren, Bremse, Getriebe und einem elektromechanischen Endlagenabschaltungssystem,



Wichtige Hinweise, die Sie bei der Inbetriebnahme des SOMFY-Einsteckantriebes unbedingt beachten müssen:

CE-Konformität und Funkentstörung

SOMFY-Einsteckantriebe sind nach den europäischen Richtlinien 73/23/EWG und 89/336/EWG konform.

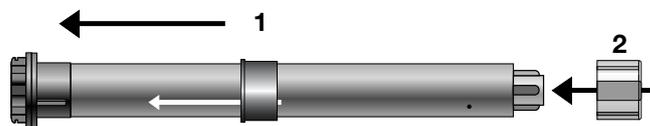
SOMFY-Einsteckantriebe in Naßräumen

Die Antriebe sind entsprechend EN 60529 „spritzwassergeschützt“. Bei Einsatz in Naßräumen müssen die VDE-Vorschriften, u. a. 0100/Teile 701, 702 und 737, sowie die Vorschriften der örtlichen EVU und des TÜV beachtet und erfüllt werden.

1. Vorarbeiten an der Welle

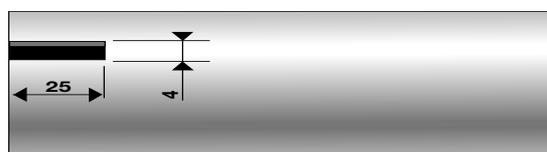
Fertigwellen

Antrieb mit dem zur jeweiligen Fertigwelle passenden Adapter (1) und Mitnehmer (2) paßgenau einschieben.



Präzisionsrohre

Welle auf der Antriebsseite ausklinken. Antrieb so in die Welle einschieben, daß der Nocken des Adapters in die Ausklinkung paßt.

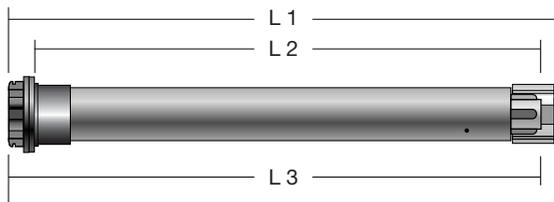


Achtung! Antrieb in die Welle einschieben – nie einschlagen!

1.1 Vernietung des Mitnehmers in der Welle bei Präzisionsrohren

- Mitnehmer im Abstand L 2 (siehe 1.2) von der Antriebsseite viermal vernieten oder verschrauben.

Schrauben, selbstschneidend: 4 Stück (5 x 10 mm)
Blindnieten: 4 Stück (ø 5 mm Stahl)



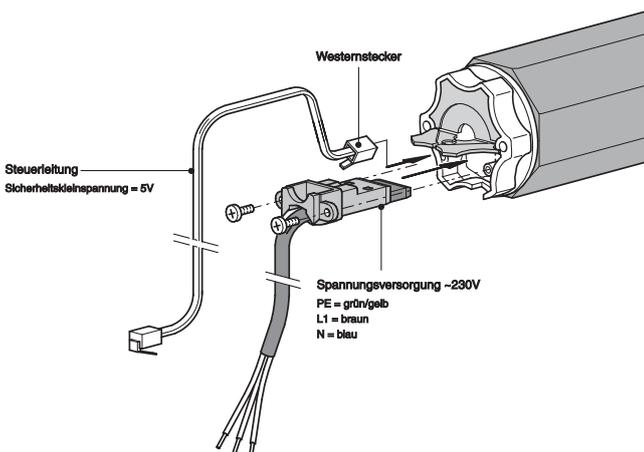
1.2 Antriebstypen

Antriebstyp	L 1	L 2	L 3
ILT Jet 8/17	613	590	605
ILT Ceres 10/17	613	590	605
ILT Atlas 15/17	613	590	605
ILT Meteor 20/17	663	640	655
ILT Apollo 30/17	663	640	655
ILT Mariner 40/17	753	730	745

2. Einstellanleitung des Einsteckantriebes

Die Einstellung der Endlagen beim Einsteckantrieb erfolgt mit Hilfe einer Einstellbox. Ein direkter Zugriff auf den Antrieb entfällt.

Werkseitig sind aus dem Einsteckantrieb zwei Leitungen herausgeführt: Ein 3-adriges Kabel für die Spannungsversorgung und eine 4-adrige Steuerleitung.



2.1 Einstellen der Endlagen mit Hilfe der Einstellbox

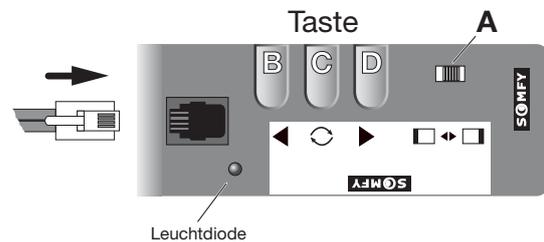
- Sorgen Sie zunächst dafür, daß der Antrieb ordnungsgemäß an das ~230V-Netz angeschlossen wird



Wichtige Hinweise:

1. Errichten, Prüfen und Inbetriebsetzen einer 230V-Anlage darf nur von einer Elektrofachkraft (lt. VDE 0100) ausgeführt werden. Bitte übergeben sie die jedem Antrieb separat beigelegten Anschlußvorschriften dem zuständigen Installateur.
2. Vor dem Einschalten der ~230 V Stromversorgung muß der Stecker zur Spannungsversorgung des Antriebs eingesteckt und verschraubt werden.

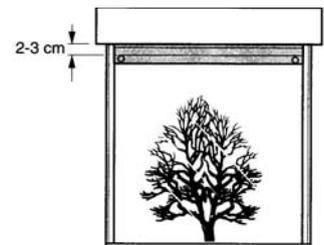
- Stecken Sie dann den Westernstecker der Steuerleitung in die Buchse der Einstellbox



Bei richtiger Verbindung des Steckers mit dem Einstellgerät und vorhandener Netzspannung des Antriebes blinkt die rote Leuchtdiode des Einstellgerätes (schnelles Blinken).

2.2 Einstellen der oberen Endlage

- Schieben Sie den Schiebescalter (A) für die Einstellung der oberen Endlage nach oben
- Fahren Sie nun den Behang mit der AUF-Taste (B) in die gewünschte Position
- Bei Erreichen der oberen Endlage, AUF-Taste (B) loslassen



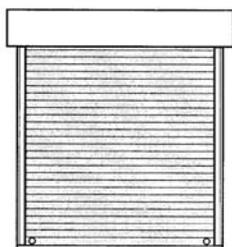
Wichtiger Hinweis: Nicht gegen mechanischen Anschlag fahren. Einen Abstand von ca. 2-3 cm einhalten!

2.2.1 Richtungswechsel

Für den Fall, daß der Behang bei Betätigen der AUF-Taste (B) nicht wie gewünscht nach oben, sondern nach unten fährt, betätigen Sie bitte die STOP-Taste (C) für ca. 2 Sekunden.

2.3 Einstellen der unteren Endlage

- Schieben Sie den Schiebescalter (A) für die Einstellung der unteren Endlage nach unten
- Fahren Sie nun den Behang nach unten in die gewünschte Position
- Bei Erreichen der unteren Endlage, Taste (D) loslassen.



Hinweis: Eine Korrektur der eingestellten Endlage ist durch einfaches Wiederholen des beschriebenen Vorgangs jederzeit möglich.

2.4 Komfortposition (Zwischenposition)

Mit dem Einsteckantrieb haben Sie die Möglichkeit, eine Komfortposition einzustellen. Das heißt, daß Sie neben der oberen und unteren Endlage eine frei wählbare Zwischenposition abspeichern können, die immer dann angefahren wird, **wenn Sie bei nicht laufendem Antrieb die STOP-Taste auf Ihrem Steuergerät kurz drücken.**

2.4.1 Einstellen der Komfortposition mit der Einstellbox

Positionieren Sie den Schiebescalter (A) auf der Einstellbox in Mittelstellung.

Ihre Einstellbox funktioniert nun wie ein herkömmlicher Taster.

Ein Druck auf die AB-Taste (D) bewirkt, daß der Rollladen bis an die untere einprogrammierte Endlage fährt und selbständig stoppt.

Ein Druck auf die AUF-Taste (B) bewirkt, daß der Rollladen bis an die obere einprogrammierte Endlage fährt und selbständig stoppt.

Um den Behang zu stoppen, drücken Sie einfach die STOP-Taste (C).

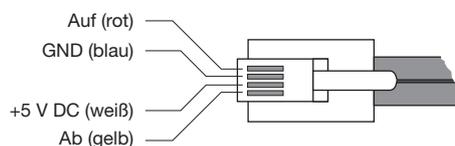
- Stoppen Sie Ihren Rollladenbehang dort, wo Sie die Zwischenposition wünschen.
- Drücken Sie anschließend bei stehendem Antrieb nochmals für ca. 5 Sekunden die STOP-Taste (C)

– Die Komfortposition ist nun abgespeichert.

2.4.2 Aufrufen der Komfortposition

Die Komfortposition (Zwischenposition) kann nun aus jeder beliebigen Position des Behangs, bei stehendem Antrieb, mit der STOP-Taste (C) aufgerufen werden.

3. Anschlußbelegung und Anbringung der Westernstecker

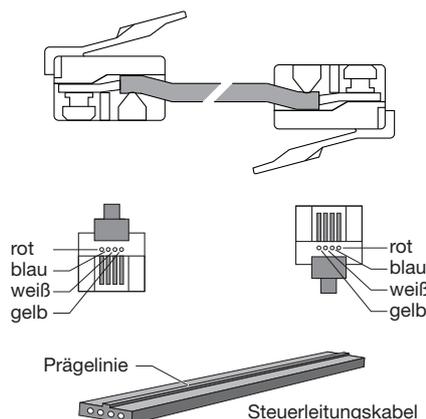


3.1 Anschlußbelegung Steuerleitung (Draufsicht)

Je nach Kabeltyp wird auch die Farbcodierung schwarz, rot, grün, gelb verwendet.

3.2 Anbringen der Westernstecker

Mit der Crimp-Zange kann die Steuerleitung abisoliert, gekürzt und ein Westernstecker angeschlossen werden.



Wichtiger Hinweis:

Bitte achten Sie unbedingt darauf, daß die Westernstecker stets invertiert am Kabel befestigt werden. Ansonsten stimmt die Anschlußbelegung nicht überein (als Orientierung dient auch die Prägung auf dem Steuerleitungskabel).

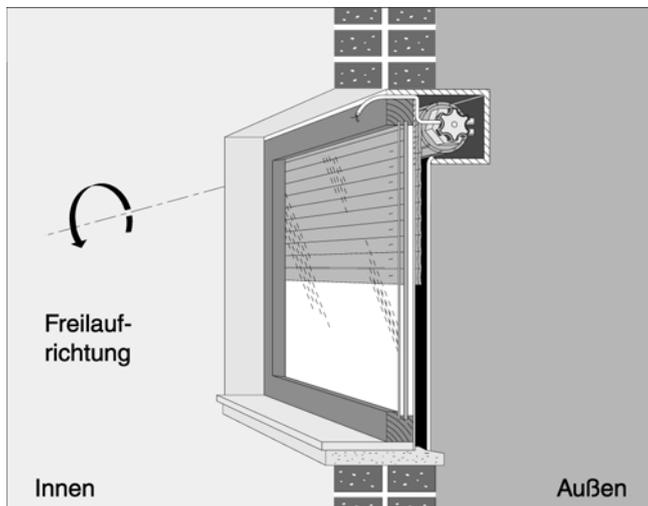
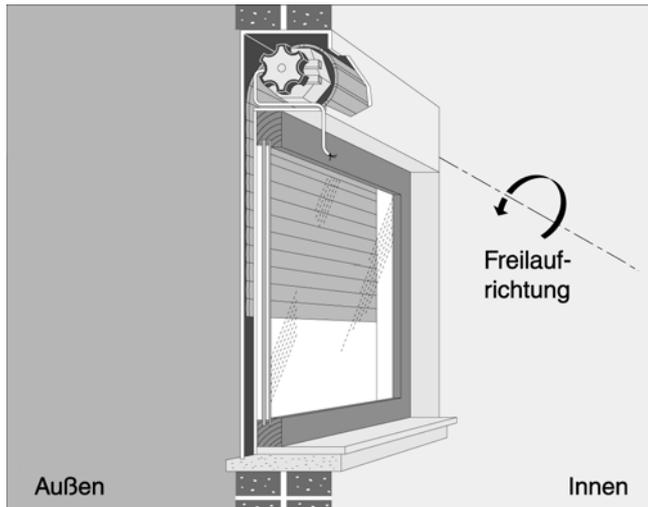
4. Sicherheitssysteme

4.1 Freilaufmitnehmer

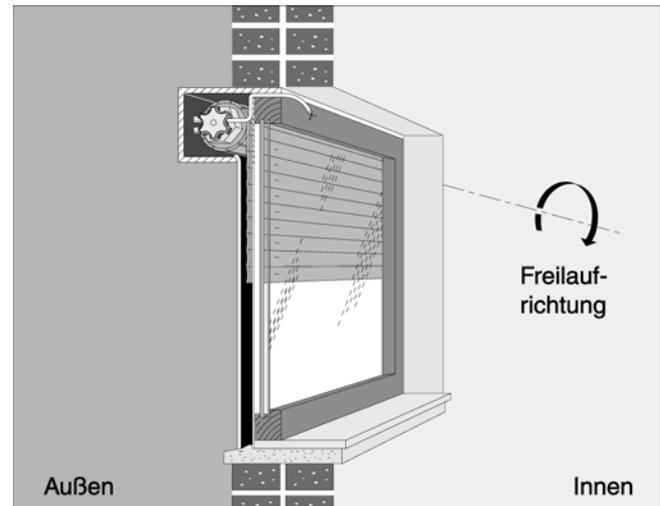
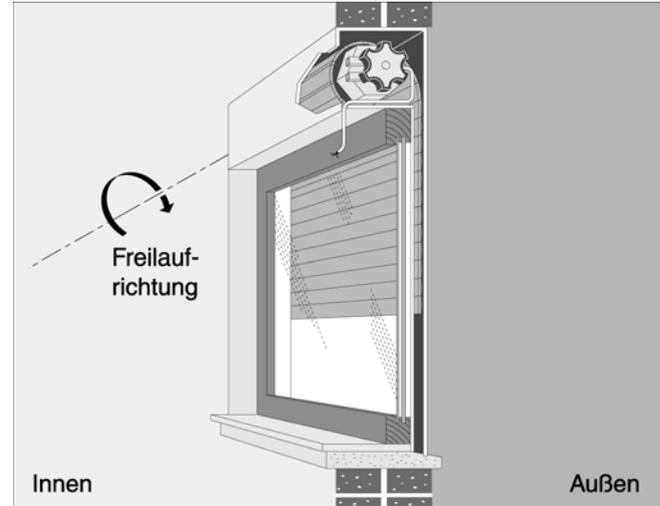
Der SOMFY ILT-Einsteckantrieb verfügt in Verbindung mit dem SOMFY-Freilaufmitnehmer über eine Hinderniserkennung. Fährt der Rollladen auf ein Hindernis auf, so wird der Antrieb automatisch gestoppt und das Hindernis anschließend automatisch frei gefahren.

Bitte beachten Sie, daß je nach Einbausituation die „rechte“ oder die „linke“ Ausführung des Freilaufmitnehmers notwendig ist!

Freilaufmitnehmer „links“



Freilaufmitnehmer „rechts“



Bitte beachten Sie:

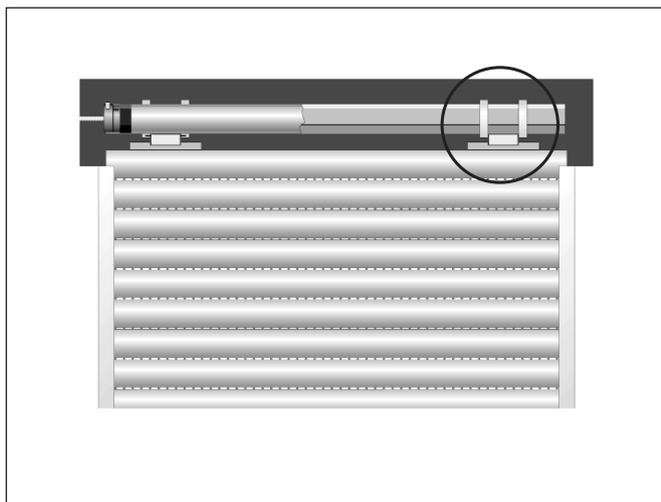
Freilaufmitnehmer und Hochschiebesicherung können gemeinsam nur in Verbindung mit dem *EIB*-Interface 510 I in einer Rollladenanlage verwendet werden.



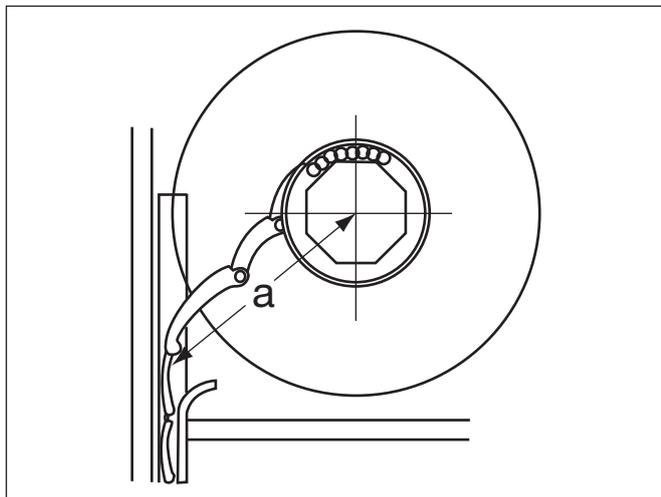
Freilaufmitnehmer LT 50 verstärkt	Art.-Nr.
Freilauf-richtung „links“	9 706 003
Freilauf-richtung „rechts“	9 706 004

4.2 Hochschiebesicherung

Die in jedem SOMFY ILT-Einsteckantrieb integrierte elektromagnetische Bremse verhindert, daß die Rollladenwelle bei einem Hochschiebeversuch des Rollladenpanzers gedreht werden kann. Die SOMFY-Hochschiebesicherung drückt den Rollladen zusätzlich nach unten. Er kann daher nicht mehr über die Welle geschoben werden. SOMFY ILT-Einsteckantrieb und SOMFY-Hochschiebesicherung bilden zusammen ein effektives Sicherheitspaket.



Die Auswahl des passenden Befestigungsriegels hängt vom Typ des verwendeten Rollladensystems ab. Maßgebend dafür ist der Abstand (a) von der Wellenmitte bis zum ersten Stab des Rollladenpanzers. Dieser sollte in geschlossenem Zustand noch im Einlaufstutzen geführt werden.



Riegel	Art.-Nr.
2-gliedrig Abstand a: 80-130 mm Anwendungsbeispiel: Standardprofile in Vorbaulement	9 700 209
3-gliedrig Abstand a: 120-170 mm Anwendungsbeispiel: Standardprofile in Vorbaulement und 24er- und 30er Fertigkasten	9 700 210
4-gliedrig Abstand a: 160-210 mm Anwendungsbeispiel: Standardprofile in 30 cm- und 36 cm-Fertigkasten	9 700 211
2-gliedrig für Miniprofil Abstand a: 80-130 mm Anwendungsbeispiel: Miniprofil in Vorbaulement	9 700 212
3-gliedrig für Miniprofil Abstand a: 120-170 mm Anwendungsbeispiel: Miniprofil in Vorbaulement	9 700 213



Befestigungsringe	Art.-Nr.
für SW 60 Anwendungsbeispiel: 8-kant-Welle	9 700 215

(Pro Befestigungsriegel werden zwei Befestigungsringe benötigt.)

Bitte beachten Sie:

Freilaufmitnehmer und Hochschiebesicherung können gemeinsam nur in Verbindung mit dem *EIB*-Interface 510 I in einer Rollladenanlage verwendet werden. Durch den Einbau der Hochschiebesicherung vergrößert sich der Rollladen-Ballendurchmesser.

5. Technische Daten

	ILT Jet 8/17	ILT Ceres 10/17	ILT Atlas 15/17	ILT Meteor 20/17	ILT Apollo 30/17	ILT Mariner 40/17
Schutzklasse	II					
Schutzart	IP 44					
Nenn Drehmoment	8 Nm	10 Nm	15 Nm	20 Nm	30 Nm	40 Nm
Nenn Drehzahl	17 U/min.					
Nennspannung	~230 V (207 V – 244 V)					
Nennleistung	90 W	120 W	140 W	160 W	240 W	270 W
Stromaufnahme	0,45 A	0,5 A	0,65 A	0,75 A	1,1 A	1,2 A
Frequenz	50 Hz					
Nennaufnahme	90 W	120 W	140 W	160 W	240 W	270 W
Einschaltdauer	4 min.					
Kapazität der Endabschaltung	300 Umdrehungen					
Basisadapter für Welle 50 mm	50 x 1,5 mm					
Betriebsart nach VDE 0530	Aussetzbetrieb $t_r = 40\%$ / Einschaltzeit $t_B = 4$ min.					
Produktnorm	VDE 0700 Teil 238					
Konformität	CE nach EN 50081-1 und EN 50082-1					

Steuerleitung	
Typ Steuerleitung	AWG26 (4 x 0,12 mm ²)
Elektr. Anschluß Steuerleitung	Westernstecker Typ RJ9 4/4
Länge Steuerleitung zu Antrieb oder Steuergerät	max. 1,5 m

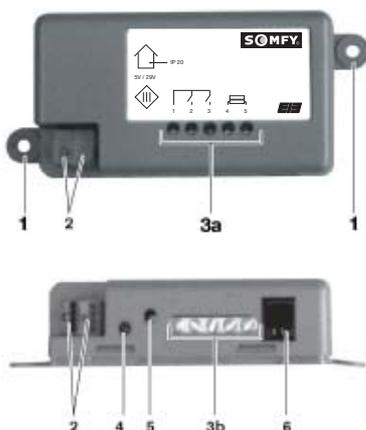
6. EIB-Interface 500 I / 510 I

6.1 Sicherheit



Arbeiten am EIB-Bus dürfen nur von einer Elektrofachkraft ausgeführt werden. Verlegung und Anschluß der Busleitung sowie der Anwendungsgeräte müssen gemäß den gültigen Richtlinien nach DIN-VDE sowie den Installationsanweisungen des EIB-Handbuches des ZVEI/ZVEH durchgeführt werden.

6.2 Beschreibung



- | | |
|-------------------------------|--|
| 1 Befestigungsöse | 4 Programmier-LED |
| 2 EIB-Busklemme | 5 Programmier-LED |
| 3a Klemmen 1-5, Anschlußseite | 6 Anschluß Steuerleitung Einsteckantrieb (Westernbuchse) |
| 3b Klemmen 1-5, Schraubseite | |

6.3 Montage

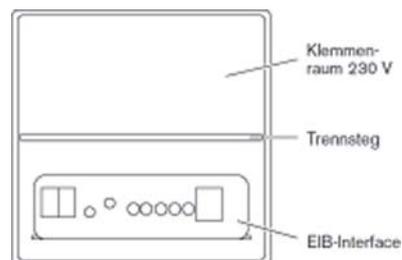


Beim Anschluß des EIB-Interfaces und des Einsteckantriebes ist unbedingt darauf zu achten, daß die 230 V-Netzleitung des Antriebs von den Anschlüssen des EIB-Interfaces getrennt ist.

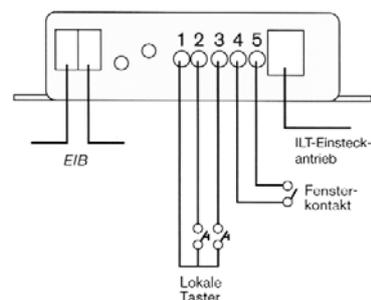
Das EIB-Interface kann sowohl Aufputz als auch Unterputz montiert werden.

Unterputzmontage

Für die Unterputzmontage empfehlen wir eine Unterputzdose 107 x 107 x 57 mm (z.B. Firma Kaiser). Befestigungsösen (1) entfernen und EIB-Interface in die Unterputzdose einlegen.



6.4 Anschluß



Die Klemmen 1 - 5 (3) nur potentialfrei ansteuern!

Belegung der Anschlüsse:

- BUS-Klemme (2): Adern der Busleitung
- Klemmen (3) 1 -3: Lokaler Taster
- Klemmen (3) 4 + 5: Fensterkontakt
- Westernbuchse (6): Steuerleitung des Einsteckantriebes

Gebrauchsanweisung

6.5 Inbetriebnahme



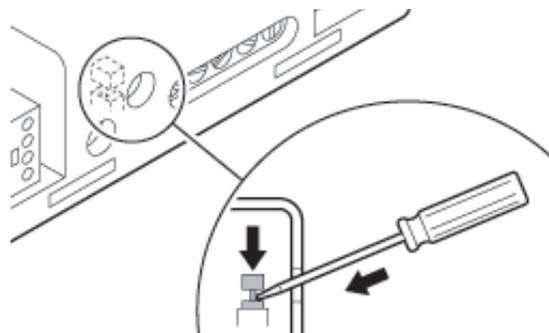
Das EIB-Interface darf nur innerhalb der spezifizierten technischen Daten betrieben werden.

Vor der Inbetriebnahme müssen in der ETS die physikalische Adresse, Gruppenadressen, Parameter und Anwenderapplikation festgelegt werden. Die dazu benötigten Produktdaten des EIB-Interfaces sind in der Produktdatenbank unter der Produktfamilie „**Rolläden**“ und dem Produkttyp „**Einsteckantrieb**“ zu finden.

Bei der Inbetriebnahme wird das EIB-Interface über die ETS programmiert. Dazu genügt das Anlegen der Busspannung. Die Betriebsspannung von 230 V für den Einsteckantrieb ist für die Programmierung nicht erforderlich.

Zur Festlegung der physikalischen Adresse die Programmier­taste (5) betätigen. Programmier-LED (4) muß leuchten.

Empfehlung: Programmier­taste (5) mit Schraubendreher gemäß Bild betätigen.



Kommunikationsobjekte EIB-Interface 500 I

Nr.	Name	Funktion	Beschreibung
<input type="checkbox"/> → 0	Rollladenposition	0 - 100 % anzeigen	Anzeige der aktuellen Position des Rollladens. Die Position kann entweder periodisch auf den Bus gesendet werden, oder sie wird nur dann gesendet, wenn der Rollladen nach einer Fahrbewegung wieder stoppt.
<input type="checkbox"/> → 1	Hinderniserkennung auf	Ja/Nein anzeigen	Anzeige eines Hindernisses (z.B. festgefrorener Rollladen), während der Rollladen aufwärts fährt. Bei Hindernis wird eine „1“ gesendet, die durch einen geeigneten Aktor (Display, Binärausgang,...) angezeigt werden kann.
<input type="checkbox"/> → 2	Hinderniserkennung ab	Ja/Nein anzeigen	Anzeige eines Hindernisses, während der Rollladen abwärts fährt (in Verbindung mit SOMFY-Freilauf). Bei Hindernis wird eine „1“ gesendet.
<input type="checkbox"/> → 3	Status Fensterkontakt	offen / geschlossen anzeigen	Anzeige des Zustandes des Fensterkontaktes. Wenn der Parameter „Fensterkontakt (extern/lokal)“ auf „lokal“ eingestellt ist, dann kann über den lokal anschließbaren Fensterkontakt jegliche Fahrbewegung des Einsteckantriebes gestoppt werden. Wenn das betreffende Fenster geöffnet ist, wird eine „1“ gesendet und gleichzeitig wird der Einsteckantrieb gesperrt. Wird das Fenster wieder geschlossen, so wird eine „0“ gesendet und der Einsteckantrieb wird wieder freigegeben.
<input type="checkbox"/> ← 4	Fahrbefehl	Auf/Ab	Ein Telegramm auf dieses Objekt bewirkt, daß der Antrieb losfährt. Bei einer „0“ fährt der Antrieb in die obere Endlage und bei einer „1“ in die untere Endlage.
<input type="checkbox"/> ← 5	Stoppbefehl	Stoppen	Ein Telegramm auf dieses Objekt bewirkt, daß der Antrieb gestoppt wird.

Nr.	Name	Funktion	Beschreibung
 6	Fahrbefehle sperren	Ja/Nein	Wenn der Parameter „Fensterkontakt (extern/lokal)“ auf „extern“ eingestellt ist, dann kann über dieses Objekt jegliche Fahrbewegung des Einsteckantriebes gestoppt werden. Bei einer „1“ wird der Antrieb gestoppt und bei einer „0“ wieder freigegeben.
 7	Sicherheit	Priobefehl	Eine „1“ erzeugt einen Fahrbefehl in die einstellbare Sicherheitsposition (obere oder untere Endlage). Bis zur Aufhebung durch eine „0“ können keine weiteren Fahrbefehle ausgeführt werden. Falls der Parameter „Sicherheitsmeldung empfangen (Statisch/Zyklisch)“ auf „Zyklisch“ eingestellt ist, ist der Betrieb des Antriebs nur möglich, wenn periodisch eine „0“ empfangen wird. Wenn die „0“ im eingestellten Zeitfenster nicht empfangen wird, fährt der Antrieb ebenfalls in die Sicherheitsposition.
 8	Komfortposition	Fahren/Speichern	Anfahren der eingestellten Komfortposition ODER speichern der aktuellen Position als neue Komfortposition bei Empfang eines Telegramms durch dieses Objekt. Auf den empfangenen Telegramm-Wert kommt es nicht an! Welche Aktion tatsächlich ausgeführt wird, hängt vom aktuellen Wert des Objektes Nr. 9 („Komfortposition Modus“) ab.
 9	Komfortposition Modus	Speichern Ein/Aus	Auswahl der Funktion des Objektes Nr. 8. Wenn hier Fahrbefehl eingestellt ist (d.h. Objektwert =“0“) dann fährt der Antrieb bei Ansteuerung von Objekt Nr. 8 in die Komfortposition. Wenn Speicherbetrieb eingestellt ist (d.h. Objektwert =“1“), dann speichert der Antrieb die aktuelle Position als neue Komfortposition, falls Objekt Nr. 8 angesteuert wird.
 10	Sonnenschutzposition	Fahren	Anfahren der eingestellten Sonnenposition wenn eine „1“ empfangen wird, falls sich der Rollladen oberhalb der Sonnenposition befindet. Die Sonnenposition wird während der Installation festgelegt. Wenn eine „0“ empfangen wird, fährt der Antrieb wahlweise in die obere Endlage, oder er ignoriert die „0“.

Parameterbeschreibung des EIB-Interface 500 I

(Voreinstellungen sind *kursiv* gedruckt!)

Parameter	Einstellungen	Beschreibung
☐ Sicherheit		
Sicherheitsposition	<i>Obere Endlage</i> <i>Untere Endlage</i>	<i>Der Antrieb wird in die obere Endlage gefahren.</i> <i>Der Antrieb wird in die untere Endlage gefahren.</i>
Sicherheitsmeldung empfangen	<i>statisch</i>	<i>Der Antrieb fährt bei einem nicht zyklisch empfangenen Sicherheitstelegramm in die eingestellte Sicherheitsposition.</i>
	<i>zyklisch</i>	<i>Der Antrieb fährt bei einem zyklisch empfangenen Sicherheitstelegramm in die eingestellte Sicherheitsposition.</i>
Überwachungszyklus Sicherheit in 5 sek. [1..63]	<i>14</i>	<i>Überwachungszeitraum zum Empfang eines zyklischen Sicherheitstelegrammes. Die Überwachungszeit muß größer eingestellt werden, als die Zykluszeit des sendenden Teilnehmers.</i>
☐ Fensterkontakt		
Fensterkontakt	<i>extern</i>	<i>Über ein Telegramm auf Objekt 8 wird der Antrieb gesperrt.</i>
	<i>lokal</i>	<i>Der lokal angeschlossene Fensterkontakt sperrt den Antrieb.</i>
Fensterkontakt	<i>Öffner</i> <i>Schließer</i>	<i>Durch Öffnen des Kontaktes wird der Antrieb gesperrt.</i> <i>Durch Schließen des Kontaktes wird der Antrieb gesperrt.</i>
Fensterkontakt: Wert senden	<i>ja</i>	<i>Der aktuelle Zustand des Fensterkontaktes wird über Objekt 3 angezeigt.</i>
	<i>nein</i>	<i>Der Zustand des Fensterkontaktes wird nicht angezeigt.</i>
☐ Rollladen		
Rollladenposition senden	<i>ja</i>	<i>Die aktuelle Rollladenposition wird gesendet (0 – 100 %).</i>
	<i>nein</i>	<i>Die Rollladenposition wird nicht gesendet.</i>
Periodisch senden	<i>ja</i>	<i>Die Rollladenposition wird jede Sekunde aktualisiert gesendet.</i>
	<i>nein</i>	<i>Die Rollladenposition wird erst nach Anhalten des Antriebes gesendet.</i>
☐ Sonnenschutzposition		
Sonnenposition (0%-100%)	<i>80%</i>	<i>Bei Empfang einer „1“ wird der Antrieb in die eingestellte Sonnenposition gefahren.</i>
Öffnen	<i>ja</i>	<i>Bei Empfang einer „0“ wird der Antrieb die Sonnenposition verlassen und in die obere Endlage gefahren.</i>
	<i>nein</i>	<i>Der Antrieb bleibt in der Sonnenposition.</i>

Gebrauchsanweisung

Parameter	Einstellungen	Beschreibung
<input type="checkbox"/> Hinderniserkennung		
Meldung Hindernis Aufwärts-Richtung	ja nein	Die Meldung eines Hindernisses in der Aufrichtung wird gesendet. Die Meldung eines Hindernisses in der Auf-Richtung wird nicht gesendet.
Meldung Hindernis Abwärts-Richtung	ja nein	Die Meldung eines Hindernisses in der Ab-Richtung wird gesendet. Die Meldung eines Hindernisses in der Ab-Richtung wird nicht gesendet.

Kommunikationsobjekte EIB-Interface 510 I

Nr.	Name	Funktion	Beschreibung
<input type="checkbox"/> → 0	Rollladenposition	0 - 100 % anzeigen	Anzeige der aktuellen Position des Rollladens in %. Die Position kann entweder periodisch auf den Bus gesendet werden, oder sie wird nur dann gesendet, wenn der Rollladen nach einer Fahrbewegung wieder stoppt.
<input type="checkbox"/> → 1	Endlage unten	Ja/Nein anzeigen	Anzeige der unteren Endlage. Bei Erreichen der unteren Endlage wird eine „1“ gesendet. Bei Verlassen der unteren Endlage wird eine „0“ gesendet.
<input type="checkbox"/> → 2	Endlage oben	Ja/Nein anzeigen	Anzeige der oberen Endlage. Bei Erreichen der oberen Endlage wird eine „1“ gesendet. Bei Verlassen der oberen Endlage wird eine „0“ gesendet.
<input type="checkbox"/> → 3	Status Fensterkontakt	offen / geschlossen anzeigen	Anzeige des Zustandes des Fensterkontaktes. Wenn der Parameter „Fensterkontakt (extern/lokal)“ auf „lokal“ eingestellt ist, dann kann über den lokal anschließbaren Fensterkontakt jegliche Fahrbewegung des Einsteckantriebes gestoppt werden. Bei einer „1“ wird der Antrieb in die eingestellte Sperposition gefahren (obere Endlage, untere Endlage, Stopp oder kein Fahrbefehl). Weitere Fahrbefehle werden ignoriert. Bei einer „0“ werden die Fahrbefehle wieder freigegeben.
<input type="checkbox"/> → 4	Hinderniserkennung	Ja/Nein anzeigen	Meldung eines Hindernisses in der Aufrichtung (z.B. festgefrorener Rollladen) oder in der Abrichtung (nur in Verbindung mit dem SOMFY-Freilaufmitnehmer). Bei Meldung Hindernis wird eine „1“ gesendet. Die Meldung Hindernis wird durch ein „0“-Telegramm zurückgesetzt.
<input type="checkbox"/> ↔ 5	Alarm	Ja/Nein anzeigen	Wenn der geschlossene Rollladen ohne Fahrbefehl geöffnet wird (z.B. Einbruch), wird eine „1“ gesendet. Die Meldung Alarm wird durch ein „0“-Telegramm zurückgesetzt. Die Meldung Alarm ist nur im Bereich von 85% – 100% aktiv.

Nr.	Name	Funktion	Beschreibung
6	Fahrbefehl	Auf/Ab	Bei einem „0“-Telegramm fährt der Antrieb in die obere Endlage, bei einer „1“ in die untere Endlage.
7	Stoppbefehl	Stoppen	Ein Telegramm auf dieses Objekt bewirkt, daß der Antrieb gestoppt wird.
8	Fahrbefehle sperren	Ja/Nein	Wenn der Parameter „Fensterkontakt (extern/lokal)“ auf extern eingestellt ist, kann über dieses Objekt jegliche Fahrbewegung des Antriebes gestoppt werden. Bei einer „1“ wird der Antrieb in die eingestellte Sperrposition gefahren (obere Endlage, untere Endlage, Stopp oder kein Fahrbefehl). Weitere Fahrbefehle werden ignoriert. Bei einer „0“ werden die Fahrbefehle wieder freigegeben.
9	Sicherheit	Priobefehl	Eine „1“ erzeugt einen Fahrbefehl in die einstellbare Sicherheitsposition (obere Endlage, untere Endlage, Stopp oder kein Fahrbefehl). Bis zur Aufhebung durch eine „0“ können keine weitere Fahrbefehle ausgeführt werden.
10	Rollladenposition fahren	0-100% anfahren	Über ein 1 Byte-Telegramm, kann der Rollladen in jede beliebige Position gefahren werden (0 – 100 %).

Parameterbeschreibung des EIB-Interface 510 I

(Voreinstellungen sind *kursiv* gedruckt!)

Parameter	Einstellungen	Beschreibung
<input type="checkbox"/> Sicherheit		
Sicherheitsposition	<i>Obere Endlage</i> <i>Untere Endlage</i> <i>Stopp</i> <i>Kein Fahrbefehl</i>	<i>Der Antrieb wird in die obere Endlage gefahren.</i> <i>Der Antrieb wird in die untere Endlage gefahren.</i> <i>Der Antrieb wird gestoppt.</i> Wenn der Antrieb in die Auf- oder Ab-Richtung fährt, wird dieser Fahrbefehl ausgeführt. Danach sind sämtliche Fahrbefehle gesperrt.
Sicherheitsmeldung empfangen	<i>statisch</i> <i>zyklisch</i>	<i>Der Antrieb fährt bei einem nicht zyklisch empfangenen Sicherheitstelegramm in die eingestellte Sicherheitsposition.</i> Der Antrieb fährt bei einem zyklisch empfangenen Sicherheitstelegramm in die eingestellte Sicherheitsposition.
Überwachungszyklus Sicherheit in 5 sek. [1..63]	<i>14</i>	<i>Überwachungszeitraum zum Empfang eines zyklischen Sicherheitstelegrammes. Die Überwachungszeit muß größer eingestellt werden, als die Zykluszeit des sendenden Teilnehmers.</i>

Parameter	Einstellungen	Beschreibung
☐ Fensterkontakt		
Fensterkontakt	<i>extern</i>	<i>Über ein Telegramm auf Objekt 8 wird der Antrieb gesperrt.</i>
	<i>lokal</i>	<i>Der lokal angeschlossene Fensterkontakt sperrt den Antrieb.</i>
Fensterkontakt	<i>Öffner</i> <i>Schließer</i>	<i>Durch Öffnen des Kontaktes wird der Antrieb gesperrt.</i> <i>Durch Schließen des Kontaktes wird der Antrieb gesperrt.</i>
Fensterkontakt: Wert senden	<i>ja</i>	<i>Der aktuelle Zustand des Fensterkontaktes wird über Objekt 3 angezeigt.</i>
	<i>nein</i>	<i>Der Zustand des Fensterkontaktes wird nicht angezeigt.</i>
Sperrposition	<i>Obere Endlage</i> <i>Untere Endlage</i> <i>Stopp</i> <i>Kein Fahrbefehl</i>	<i>Der Antrieb wird in die obere Endlage gefahren.</i> <i>Der Antrieb wird in die untere Endlage gefahren.</i> <i>Der Antrieb wird gestoppt.</i> <i>Wenn der Antrieb in die Auf- oder Ab-Richtung fährt, wird dieser Fahrbefehl ausgeführt. Danach sind sämtliche Fahrbefehle gesperrt.</i>
☐ Rollladen		
Rollladenposition senden	<i>ja</i>	<i>Die aktuelle Rollladenposition wird gesendet (0 – 100 %).</i>
	<i>nein</i>	<i>Die Rollladenposition wird nicht gesendet.</i>
Periodisch senden	<i>ja</i>	<i>Die Rollladenposition wird jede Sekunde aktualisiert gesendet.</i>
	<i>nein</i>	<i>Die Rollladenposition wird erst nach Anhalten des Antriebes gesendet.</i>
☐ Hinderniserkennung		
Meldung Hindernis	<i>ja</i>	<i>Die Meldung eines Hindernisses in Ab- oder Auf-Richtung wird gesendet.</i>
	<i>nein</i>	<i>Die Meldung Hindernis wird nicht gesendet.</i>

Gebrauchsanweisung

6.6 Technische Daten/Anschlußpläne

EIB-Interface 500 I	Art.-Nr.: 1 860 020
EIB-Interface 510 I	Art.-Nr.: 1 860 021
Abmessungen	85 x 45 x 26 mm
Nenn-Stromaufnahme	
EIB-Bus	< 10 mA DC
Schutzgrad	IP 20
Umgebungsbedingungen	saubere Bedingungen
Temperaturbereich Betrieb	0° bis +45°C
Temperaturbereich Lagerung	-20 bis +70°C
max. Leitungslänge Lokaler Taster	10 m
max. Leitungslänge Fensterkontakt	10 m
empf. max. Leitungslänge Steuerung Antrieb	1,5 m
empfohlener Kabeltyp Steuerleitung	I-Y(St)Y 2x2x0,8
empfohlener Kabeltyp Steuerleitung Antrieb	AWG 26 (4x0,12 mm ²)
erfüllt EMV Anforderungen	EIB-Vorschrift nach EIB-Handbuch Ausgabe 2.21
CE -Konformität	EN 60730
	DIN EN 50081-1 (Störaussendung)
	DIN EN 50082-1 (Störfestigkeit)

Anschlußbild Antrieb und Interface

