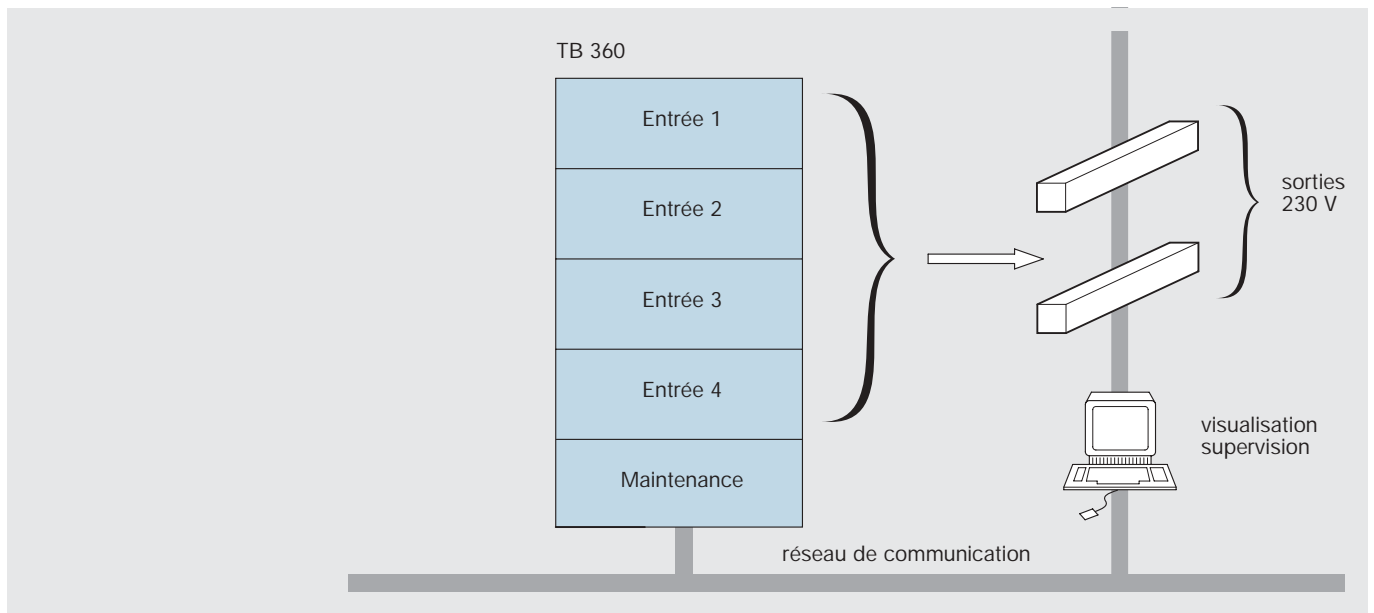


logiciel d'application  
4 entrées marche / arrêt

famille :  
**Input**  
type :  
**Binary input, 4-fold**

## TB 360

### Environnement



### Caractéristiques fonctionnelles

Associé au produit 4 entrées 230 V TS 314 ou au récepteur radio 4 entrées, le logiciel assure les fonctions suivantes :

- transmet sur le réseau de communication tout changement survenu sur l'une des entrées du produit
- possibilité de définir par paramétrage le message à émettre sur fronts montants et descendants
- possibilité de définir une émission cyclique avec condition de déclenchement et fréquence paramétrable
- réglage possible du temps d'anti-rebond des entrées par paramétrage

**modes de fonctionnement**

la sélection du mode de fonctionnement se fait en positionnant le commutateur auto/manu en face avant du produit.

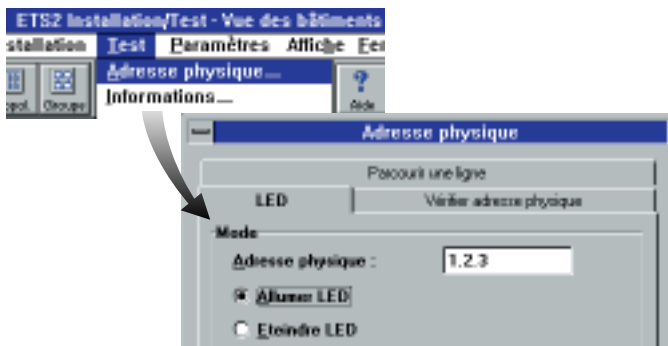
- mode auto :
  - mode normal de fonctionnement
  - ce mode est indispensable pour interpréter les contacts raccordés sur le produit et émettre leur état sur le Bus
  
- mode manu :
  - ce mode de fonctionnement permet de tester la liaison logique entre les produits sur le Bus sans nécessairement avoir raccordé les contacts sur les entrées
  - en entrant dans ce mode, le Bus reste présent
  - la simulation des contacts se fait par appuis successifs sur les boutons poussoirs en face avant, selon le paramètre associé à l'entrée :
    - Marche/Arrêt :
      - 1<sup>er</sup> appui simule la fermeture du contact avec émission ON sur le Bus (le voyant est allumé)
      - 2<sup>eme</sup> appui simule l'ouverture du contact avec émission OFF sur le Bus (le voyant est éteint)
      - 3<sup>eme</sup> appui = 1<sup>er</sup> appui
    - Variation/Store/Volet :
      - les appuis BP sont traités de la même manière que lors de l'utilisation avec les entrées physiques. Le mode manuel se substitue ainsi intégralement au mode Auto (le voyant est allumé pendant la durée de l'appui).
  - durant le mode manu, les changements d'état des contacts sont ignorés. Lors du passage du mode manu vers le mode auto, les entrées Marche/Arrêt configurées en «interrupteur» sont évaluées et transmises sur le réseau.

**adressage physique en mode auto**

Le mode adressage physique est obtenu par un appui sur le bouton poussoir d'adressage physique situé en face avant. Il est signalé par le clignotement de la LED d'adressage physique.  
 Le produit restera en mode adressage physique tant qu'il n'aura pas été adressé ou jusqu'au prochain appui simultané sur le bouton poussoir d'adressage physique.

**repérage du produit avec l'outil logiciel ETS 2**

Quelquesoit le mode de fonctionnement du produit "auto" ou "manu", il est possible d'allumer ou d'éteindre à distance le voyant d'adressage physique du produit avec l'outil ETS 2. Cette commande est disponible dans le module Installation/Test ETS 2 et elle permet de vérifier sans ambiguïté possible l'emplacement de chacun des participants (dans une armoire électrique ...). Il est recommandé de ne pas utiliser la commande **Clignoter LED** disponible dans cette même fenêtre «Adresse physique».

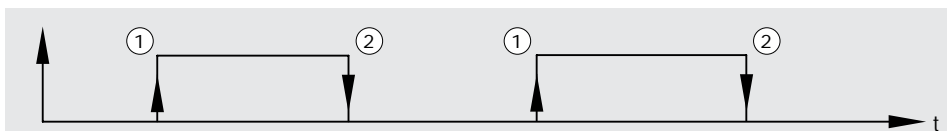


- si le commutateur est en position "auto" : lorsque le voyant d'adressage clignote, il suffit d'exécuter "Eteindre LED" ou d'appuyer simultanément sur le bouton poussoir d'adressage physique pour sortir du mode d'adressage,
- si le commutateur est en position "manu" : il faut sortir du mode d'adressage de la même manière, avant d'accéder à la simulation manuelle des entrées par les boutons poussoirs.

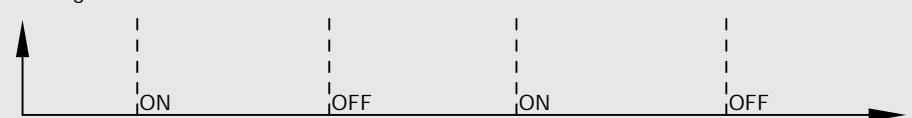
**Principe de fonctionnement de l'émission périodique**

Exemples :

paramètres :  
 front montant ON,  
 front descendant OFF  
 fronts montant et descendants actifs  
 émission périodique non utilisée



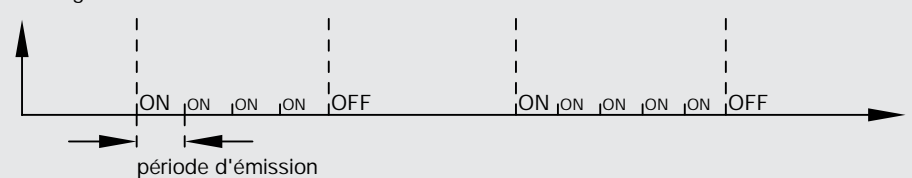
Message sur le réseau



front montant ON,  
 front descendant OFF  
 fronts montant et descendants actifs  
 émission périodique si valeur de l'objet ON



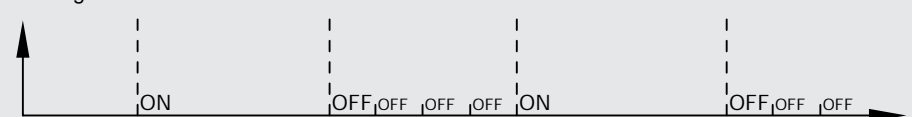
Message



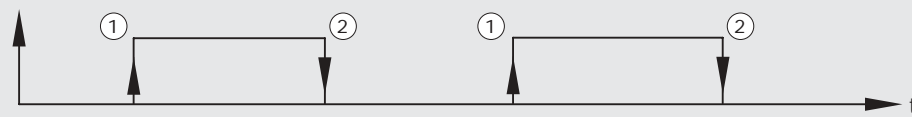
front montant ON,  
 front descendant OFF  
 fronts montant et descendants actifs  
 émission périodique si valeur de l'objet OFF



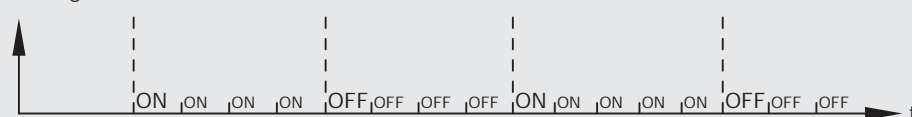
Message



front montant ON,  
 front descendant OFF  
 fronts montant et descendants actifs  
 émission périodique utilisée



Message



- ① fermeture du contact raccordé sur entrée ou appui touche télécommande
- ② ouverture du contact raccordé sur entrée ou relache touche télécommande



## Les paramètres

Entrée 1	Entrée 2	Entrée 3	Entrée 4
Fronts actifs	montant : ON, descendant : OFF		
Emission périodique	émission non utilisée		
Anti rebond	50 ms		

Entrée 1	Entrée 2	Entrée 3	Entrée 4
Fronts actifs	montant : ON, descendant : OFF		
Emission périodique	si commande ON ou OFF		
Période d'émission	30 mn		
Anti rebond	50 ms		

**Entrée E1**

-> Action sur front actif  
choix du message à émettre lors de l'apparition d'un front sur l'entrée..

Valeurs possibles :  
montant : ON, descendant : OFF

montant : OFF, descendant : ON  
montant : ON  
descendant : OFF

descendant : ON  
descendant : OFF  
non utilisés

-> émission périodique :  
définit sur quelle valeur de l'objet associé à l'entrée on veut effectuer une émission périodique.

valeurs possible : émission non utilisée, si commande ON,  
si commande OFF, si commande ON ou OFF

période d'émission :  
intervalle de temps entre deux émission pour la fonction émission périodique  
valeurs possible : 24 h, 12 h, 6 h, 4 h, 2 h, 1 h 30 mn, 15 mn

-> anti-rebond : choix de l'intervalle de temps entre deux interprétations de l'état pour assurer la fonction anti-rebond  
Valeurs possibles : 50 ms, 400 ms

**Entrée E2 - Entrée E3 - Entrée E4**  
idem

**Initialisation**

Lors de la phase initialisation le produit émet sur le Bus les états initiaux des capteurs.  
L'émission à l'initialisation est temporisée et se fera après un délai d'environ 5 secondes.