

SICHERHEITSHINWEISE

Arbeiten an elektrischen Anlagen dürfen nur von autorisiertem Fachpersonal unter Berücksichtigung der landesüblichen Installationsvorschriften/-normen ausgeführt werden.

Die Netzspannung ist vor der Montage freizuschalten.
Keine Inbetriebnahme bei Beschädigung!

ALLGEMEINE INFORMATIONEN

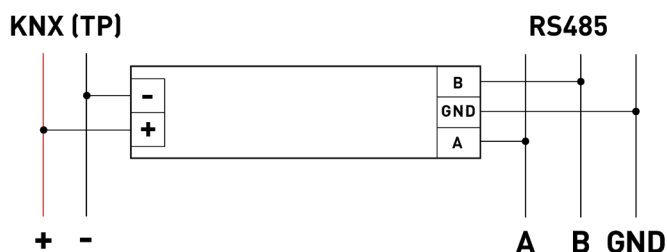
Das Interface wird zur Steuerung von bis zu vier MC P4 Modbus Steuerungen verwendet, die an den RS-485 Bus angeschlossen sind.

Hinweis:

- Nur ein IF KNX Modbus Gerät pro RS-485 Bus erlaubt!
- Für eine einwandfreie Funktion muss auf der MC P4 Modbus mindestens die Softwareversion V1.8.0.4 installiert sein.

MONTAGE

Das Gerät ist für die Montage auf einer Hutschiene vorgesehen.
Der Anschluss wird wie folgt vorgenommen:



Hinweis:

- Beim RS-485 Bus muss ab einer Kabellänge von 10 Metern ein Abschlusswiderstand (120 Ω) verwendet werden.
- Die maximale Kabellänge beträgt 300 Meter.

ETS APPLIKATION: DOWNLOAD, INITIALISIERUNG UND BETRIEB

Die ETS-Applikation (Engineering Tool Software) dient der Konfiguration aller Parameter des Gerätes. Die Applikation für das Interface unterstützt diese Sprachen: Deutsch und Englisch.
Die Datenbank und die Applikation stehen unter www.vestamatic.com oder über den nebenstehenden QR-Code zum Download bereit.

Die Programmier Taste auf der Oberseite des Interface dient zum Aufrufen und Verlassen des Programmiermodus.

Die LED auf dem Gerät leuchtet während des Programmiermodus blau. Die physikalische Adresse und die ETS-Konfiguration können heruntergeladen werden, wenn sich das Interface im Programmiermodus befindet. Jeder erfolgreiche Anwendungsdownload löst einen Neustart des Interface aus.

Während des Starts und des Betriebs zeigt die LED des Gerätes die Anzahl der konfigurierten und kommunizierenden MC P4 Modbus Einheiten an. Eine Reihe kurzer grüner Blinksignale (500ms) zeigt die jeweilige Anzahl an. Gefolgt von einer kurzen Pause (1s).

ÜBERSICHT DER KOMMUNIKATIONSOBJEKTE

Objekt 1 bis 16: Eingang: MC X - Motor Y Lokal Auf/Ab (1 bit)

Motor Y (1 bis 4) der MC P4 Modbus mit der Adresse X (1 bis 4) wird für die hinterlegte Fahrzeit auf oder ab gefahren.

Objekt 65 bis 80: Eingang: MC X - Motor Y Lokal Step/Stop (1 bit)

Ist Motor Y (1 bis 4) der MC P4 Modbus mit der Adresse X (1 bis 4) gestoppt, wird der Motor eine kurze Schrittbewegung von 0,5 Sekunden in die angegebene Richtung ausführen (\$00 = Aufwärts; \$01 = Abwärts). Ist der Motor in Bewegung so wird ein Stopp-Kommando gesendet.

Objekt 129 bis 132: Eingang: Gruppenbefehl MC Y Auf/Ab (1 bit)

Alle Motorenkanäle der MC P4 Modbus mit der Adresse X (1 bis 4) werden mit der jeweils hinterlegten Fahrzeit auf oder ab gefahren.

Objekt 145 bis 148: Eingang: Gruppenbefehl MC Y Step/Stop (1 bit)

Sind alle Motorenkanäle der MC P4 Modbus mit der Adresse X (1 bis 4) gestoppt so werden die Motoren eine kurze Schrittbewegung von 0,5 Sekunden in die angegebene Richtung ausführen (\$00 = Aufwärts; \$01 = Abwärts). Ist einer der Motoren in Bewegung so wird ein Stopp-Kommando gesendet.

Objekt 161, 163, 165, 167: Eingang: Zentralbefehl Auf/Ab (1 bit)

Alle Motorenkanäle der MC P4 Modbus mit der Adresse X (1 bis 4) werden mit der jeweils hinterlegten Fahrzeit auf oder ab gefahren. Die angesteuerte MC P4 Modbus blockiert anschließend alle weiteren Fahrbefehle.

Objekt 162, 164, 166, 168: Eingang: Zentralbefehl X freigeben/sperrern (1 bit)

Alle Motorenkanäle der MC P4 Modbus mit der Adresse X (1 bis 4) werden für nachfolgende Fahrbefehle gesperrt oder wieder freigegeben. (\$00 = sperren; \$01 = freigeben)

Objekt 169: Ausgang: Fehler auf RS-485-Bus ja/nein (1 bit)(lesend)

Kommuniziert eine konfigurierte MC P4 Modbus nicht mehr mit dem Gerät so wird das Fehlerbit gesetzt. Ist die Kommunikation wiederhergestellt, so wird das Fehlerbit zurückgesetzt.

Objekt 170: Ausgang: Fehleradresse der betroffenen MCP4 (2 bytes) (lesend)

[Funktion ist noch nicht verfügbar](#)

Das Objekt sendet die Adresse der letzten MC P4 Modbus mit Kommunikationsproblemen.

Objekt 171 bis 186: Eingang: MC X - Motor Y Lokal Prozent (1 byte)

Motor Y (1 bis 4) der MC P4 Modbus mit der Adresse X (1 bis 4) wird auf die angegebenen Position (%) gefahren. Zur Positionsbestimmung werden die hinterlegten Fahrzeiten verwendet! Je größer die Abweichung der Fahrzeit zur wirklichen Fahrzeit, je ungenauer ist die Positionierung!

PARAMETER EINSTELLUNGEN

Die Parametereinstellungen können durch Anklicken der Registerkarte Parameter in der jeweiligen Geräteübersicht geöffnet werden.

Einstellungen für Motorsteuerungen

--- IF KNX Modbus MS/TP DCT > Motorsteuerungen (MC)

Motorsteuerungen (MC)

MC 1

MC 2

MC 3

MC 4

Zuordnung der Zentralbefehle

Zentralbefehle 1

Zentralbefehle 2

Zentralbefehle 3

Zentralbefehle 4

Alle markieren / Markierung entfernen



MC 1



MC 2



MC 3



MC 4



Hinweis: Die ausgewählte Motorsteuerung (MC X) muss mit der eingestellten Adresse der MC P4 Modbus MS/TP übereinstimmen!

Parameter	Optionen	Beschreibung
Alle markieren / Markierung entfernen	• Aktiviert / Deaktiviert	Wenn vier MC P4 RS485-Steuerungen an das Interface angeschlossen sind, kann das Kontrollkästchen aktiviert werden, um alle Motorsteuerungen auf einmal zu aktivieren. Um die Markierung der 4 Steuerungen zu entfernen, muss das Kontrollkästchen wieder deaktiviert werden.
MC X	• Aktiviert / Deaktiviert	Zur Auswahl der am Interface angeschlossenen MC P4 Modbus MS/TP muss das entsprechende Kontrollkästchen aktiviert werden. Hinweis: Die Nummer (X) entspricht der Adresse der MC P4 Modbus MS/TP!
Zuordnung der Zentralbefehle	Noch nicht implementiert	Um zu bestimmen, ob die jeweilige MC P4 Modbus MS/TP auf Zentralbefehle reagieren soll, muss das entsprechende Kontrollkästchen aktiviert werden.

IMPRESSUM

Vestamatic GmbH
Am Tannenbaum 2
DE-41066 Mönchengladbach

Tel: +49 2161 / 29408-0
info@vestamatic.com
www.vestamatic.com