

Forudsætninger

- SBMb skal være tilsluttet 24 VAC + CAN.
- Strømforsyning (230 VAC) til motorer skal være tilsluttet.
- Motorer skal være tilsluttet (maksimalt 2 motorer, ingen parallelforbindelse).
- Installatøren skal have de nødvendige tilladelser til at kunne bruge mobilappen LINDINSIDE.

Driftsættelse

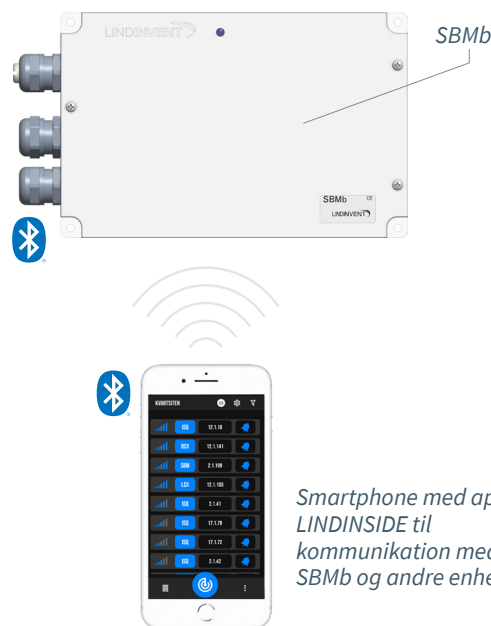
Følg vejledningen nedenfor. Styreenheden er udstyret til driftsættelse via mobilappen LINDINSIDE.

LINDINSHADE

Systemsoftwaren LINDINSHADE bestemmer, hvilken tilstand en bestemt solafskærmning skal være i. Se projekteringsvejledning og anden dokumentation for aktivering af LINDINSHADE.

Bilagor

Se bilagor for vejledning om motortest og for menuen med styreparametre til SBM, fra software SBM 2.0.0.



Smartphone med appen LINDINSIDE til kommunikation med SBMb og andre enheder.



Læs mere om LINDINSIDE



Download on the App Store



GET IT ON Google Play

ARBEJDSGANG VED DRIFTSÆTTELSE VIA LINDINSIDE

(Se næste side for skærbilleder)

Når den rigtige bygning er valgt i appen:

1. Træk ned for at scanne og identificere enheder

For at finde den rigtige styreenhed blandt de identificerede enheder, tryk på klokkesymbolet for den enhed på listen, der kan være den eftersøgte. En bip-lyd sammen med et blinkende blåt lys indikerer, hvilken enhed der er aktiveret via klokkesymbolet.

2. Indstil (ændr) Node-ID

Vælg feltet for Node-ID for den identificerede enhed. Indtast det unikke Node-ID mellem 1–239, som er tildelt styreenheden i henhold til anbefalet tildeling fra Lindinvent.

Efter tildeling: Foretag gerne en ny scanning for at verificere, at enhedens Node-ID er opdateret korrekt. Ved tildeling af Node-ID til et større antal enheder kan funktionen "Set node-IDs" anvendes.

3. Forbind til enheden

Tryk på fältet för enhetens produktamn för att ansluta. Skanna och anslut igen vid problem.

4. Quick setup

Fra pilknapperne øverst i skærmvalget quick-setup: Verificer at solbeskyttelsen er tilsluttet, så motorerne kører beskyttelsen op og ned i henhold til retningen på pilekasterne:

- Tryk "Enter" for at aktivere motor 1.
- Kør med pil op og ned (test).
- Tryk "Enter" for at aktivere motor 2.
- Kør med pil op og ned (test).
- Tryk "Enter": SBMb går over til automatisk at gennemføre en motorkalibrering samt en køretidsklokning.

5. Indstil parametre under skærmvalget Quick Setup:

- Beskyttelsesfunktion (Safety function)
 - Standard sat til [0] = Inactive (indvendig solbeskyttelse)
 - Hvis sat til [1] = Controlled (udvendig solbeskyttelse)

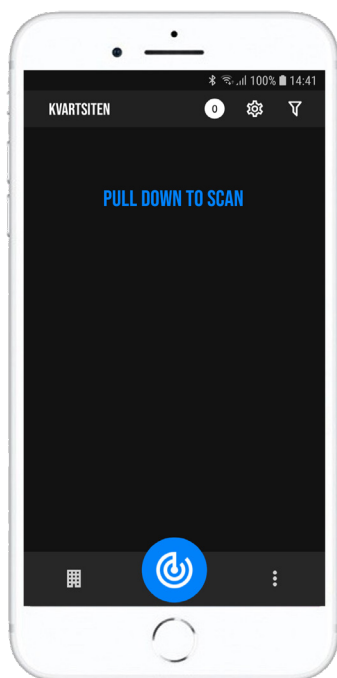
For hver motor (M1 og M2):

- Solbeskyttelsestype (LINDINSHADE function)
 - Standard sat til [2] = Venetian (persienne)
- Testtilstand (Test mode)
 - Standard sat til [0] = Inactive
- Testværdi (Test value)
 - Standard sat til [0]

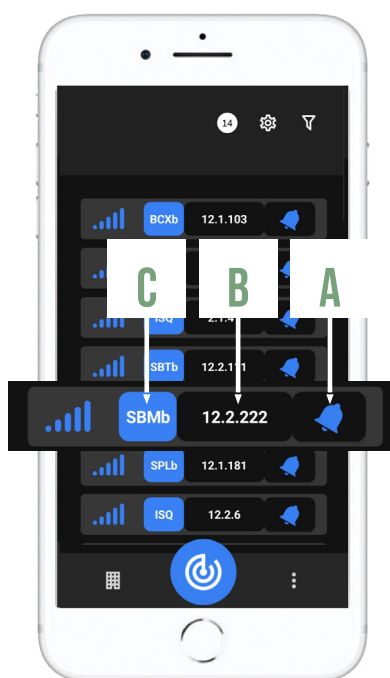
Tilslutning af trykknapper

- Op til 2 kablede: Se eksternt forbindelsesskema SBMb for tilslutning.
- Op til 4 Enocean (option). LINDINSIDE understøtter tilslutning af trådløs trykknop til den tilsigtede motor.

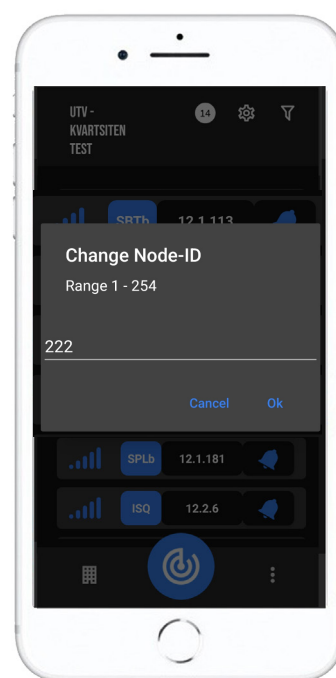
skærbilleder fra LINDINSIDE

**SCAN ENHEDER**

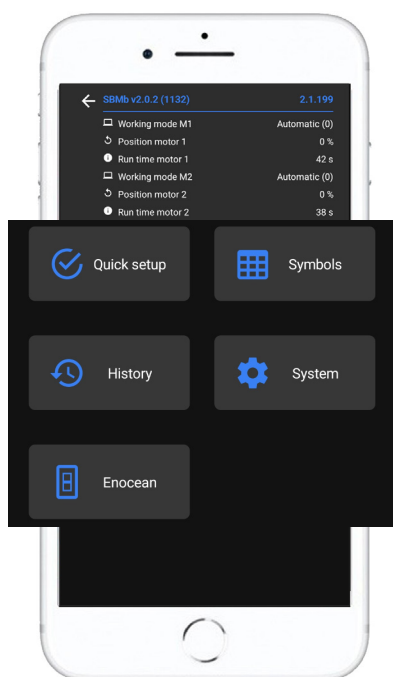
Træk ned på startskærmen i LINDINSIDE. Enheder i nærheden scannes og præsenteres i en rulbar liste på mobilskærmen.

**A. For at identificere enhed:**

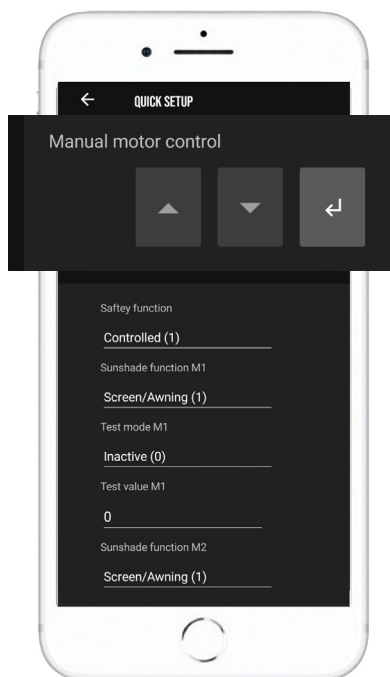
Tryk på klokkesymbolet. Et lyd- og lys signal indikerer, hvilken enhed der er aktiveret.

**B. Ændre Node-ID**

Tryk på feltet med Node-ID. Et vindue tillader opdatering af Node-ID. Foretag gerne en ny scanning for at kontrollere opdateringen.

**C. Efter tryk på feltet med produktnavn:**

Styreenhedens startskærm med funktionsvalg og statusværdier vises. Under funktionsvalg Quick setup findes de nødvendige indstillinger ved driftsættelse og kontrolreguleringen for motoren.



Enheden er driftsat, når listen af indstillinger under Quick-setup er opdateret, og gangretningen på motorerne er kontrolleret. Trådløse knapper tilsluttes enheden under funktionsvalget Enocean.

KONTROL AF KØRSELSRETNING FOR SOLBESKYTTELSE

Forudsætninger

Driftsætelse af SBM eller SBMb kan udføres, når CAN-sløjfen med 24 VAC er tilsluttet. Motorer skal være tilsluttet. Beskrivelserne nedenfor kan også bruges til indstilling af solbeskyttelsens endebrydere. Indstilling af endebryderne på solbeskyttelsen udføres normalt af solbeskyttelsesleverandøren. Nedenfor beskrives forskellige fremgangsmåder ved kontrol af kørselsretning afhængigt af, om styreenheden er af version SBM eller SBMb.

Kontrol af kørselsretning kan altid udføres manuelt direkte på printkortet til SBM/SBMb via knapperne K1, K2 & K3, se alternativ 2 nedenfor. For SBM op til version A04 anvendes ellers brugerpanelet DHP, se alternativ 1 nedenfor. Fra og med SBMb er det tilslutning via LINDINSIDE, der gælder, medmindre kørselsretningskontrollen udføres via printkortet til SBMb og knapperne K1, K2 & K3, som beskrevet nedenfor.

Bemærk: Måling af køretid i SBM fungerer kun fra og med version SBM A04. For tidligere versioner af SBM skal køretiden måles manuelt, og tiden skrives ind via Symbol.

Alternativ 1: (Ikke SBMb)

Kontrol af kørselsretning ved hjælp af brugerpanelet DHP

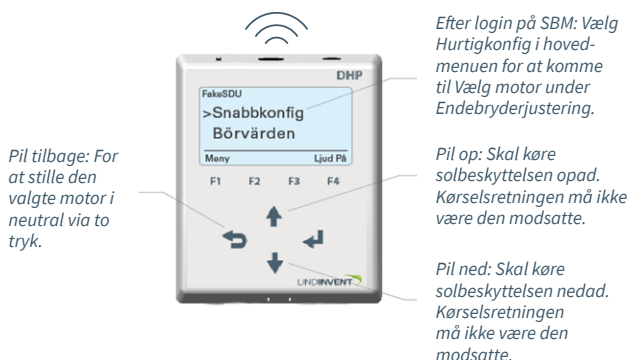
Tilslut brugerpanelet DHP til SBM og log ind.

Gå til: Hurtigkonfiguration → Endebryderejust → Vælg motor

Tryk en gang på pil op (↑) eller pil ned (↓) for at sætte afskærmningen i bevægelse. Et tryk på en vilkårlig knap efter igangsætelse stopper motoren. Solbeskyttelsen skal bevæge sig i den retning, som pilen på DHP angiver. Hvis kørselsretningen er den modsatte i forhold til knaptrykket, skal lederne i tilslutningsklemmen for motor OP og NED i SBM bytte plads. Hver motor skal kontrolleres og justeres separat.

Efter verificering af korrekt kørselsretning som beskrevet ovenfor: Tryk to gange på <pil tilbage>, se illustrationen med DHP nedenfor. Nu startes en programmeret proces, der begynder med, at motorerne parallelt kører deres solbeskyttelse til den nederste endeposition. Efter 120 sekunder (justerbar tid) kører solbeskyttelserne automatisk til deres øverste positioner, en ad gangen. Køretiden måles under kørslen og registreres. Køretiden bruges til at kunne placere solbeskyttelsen i en vilkårlig position fra 0 til 100%.

IR-vindue mod IR-øje på SBM

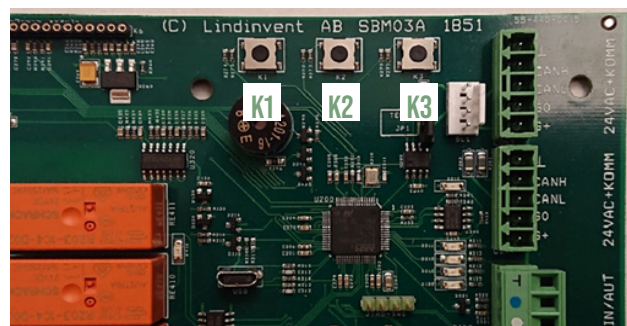


Alternativ 2: (SBM & SBMb)

Kontrol af kørselsretning via trykknapper på printkortet

På printkortet findes der 3 trykknapper (K1, K2, K3), som bruges til manuelt at kunne manøvrere motorerne.

Skrulåget af SBM/SBMb for at få adgang til knapperne.



- K1 skal køre solbeskyttelsen opad
- som pil op på DHP/LINDINSIDE ville have vist.
- K2 skal køre solbeskyttelsen nedad
- som pil ned på DHP/LINDINSIDE ville have vist.
- K3 skifter mellem motor 1 og motor 2 og neutral.

Hvis kørselsretningen er den modsatte i forhold til den angivne kørselsretning for knap K1 og knap K2 ovenfor, skal lederne i tilslutningsklemmen for motor OP og NED i SBM/SBMb bytte plads. Hver motor kontrolleres og justeres separat.

Efter afsluttet kontrol med eventuel justering: Tryk to gange på knap K3, som på denne måde skal stilles i neutral position! Med knap K3 i neutral position kører motorerne parallelt solbeskyttelserne til den nederste endeposition og venter der i 120 sekunder (justerbar tid). Derefter kører solbeskyttelserne automatisk til deres øverste positioner, en ad gangen, mens køretiden måles. Den målte køretid vil derefter blive brugt til at kunne placere solbeskyttelsen i en vilkårlig position fra 0 til 100%.

Alternativ 3: (Fra SBMb B05 og LINDINSIDE)

Tilslutning sker via LINDINSIDE. Under skærmvalget Quick setup findes regulering for motorstyring.

BEMÆRK: Sørg for, at motortesttilstanden forbliver inaktiveret, når motorretning og eventuel motorkalibrering er gennemført. Motortesttilstanden deaktiveres i LINDINSIDE ved at trykke på "Enter", og den deaktiverede tilstand indikeres på skærmen ved, at farven på piletasterne under skærmvalget "Quick setup" ændres fra hvidmarkeret

Meny	Visas i display	Kommentar [Defaultværdi]	Meny	Visas i display	Kommentar [Defaultværdi]
	Ström aktiv	[130] Ett värde som motsvarar den strömgräns som indikerar en aktiv motor.		Kalibrering	Fastställa Körtid: Görs i två steg och då enbart i samband med att SBM startas första gången.
	Ström inaktiv	[40] Ett värde som motsvarar den strömgräns som indikerar en inaktiverad motor.		Motortest:	Steg 1: Procedur för att ställa brytare på motor/körriktningsskontroll; Steg 2: Körtiden fastställs. Se kommentar Steg 2 nedan.
	Marginal stopp	[15] Anges i % över Körtid. Ger tid utöver Körtid då ström är på efter stopp.		Välj motor	Vägleder vid val av motor (1 eller 2) som ännu inte har fått brytarna inställda.
	Fördr relä på	[3600]		Kör motor	Instruktion för att köra avskärmning hela vägen upp respektive ned för att via skruvar på motorn markera brytpunkterna helt öppna och helt stängd.
	Fördr relä av	[1200]			Kommentar Steg 2: Efter att ändringen ställts in på motorerna körs solavskärmning 1 och 2, i tur och ordning, ut automatiskt till helt stängd för att sedan, efter angiven initieringstid, automatiskt köras till öppet läge medan körtiden mäts.
	Tryckknappar:				
	TK1 funktion:	Tryckknapp 1: [Motor 1] Lista: <Inaktiv>; <Motor1; styr motor1>; <Motor2; styr motor2>; <Alla: styr både 1 och 2>.		System	Aktuell version av mjukvara SBM.
	TK2 funktion:	Tryckknapp 2: [Motor 2] Lista: <Inaktiv>; <Motor1; styr motor1>; <Motor2; styr motor2>; <Alla: styr både 1 och 2>.		Firmware:	Omstart med utloggning. Inställda värden och summeringar kvarstår.
	Enocean TK:	Steg för att knyta trådlösa tryckknappar (ETK = Enocean tryckknapp) till SBM för motorstyrning.		Reset	Utlloggning: Inställningar samt räknare återställs till fabriksinställningar.
	Hantera ETK			Fabriksinst	Enbart internt Lindinvent.
	ETK1 funktion	Se urvalet paramentrar under snabbkonfig för anvisning.		Självttest:	Medför utloggning. Inställda värden och summeringar kvarstår.
	ETK2 funktion	Se urvalet paramentrar under snabbkonfig för anvisning.		Logga ut	Enbart internt Lindinvent.
	ETK3 funktion	Se urvalet paramentrar under snabbkonfig för anvisning.		Debug	
	ETK4 funktion	Se urvalet paramentrar under snabbkonfig för anvisning.			
	In/Ut-signaler				
	Insignaler				
	AIN1				
	Funktion:	[0 = Inaktiv]; Saknar valbara funktioner.			
	Param 1	Inte relevant			
	Param 2	Inte relevant			
	DIN1				
	Funktion:	[Inaktiv]; Saknar valbara funktioner.			
	Param 1	Inte relevant			
	DIN2				
	Funktion:	[Inaktiv]; Saknar valbara funktioner.			
	Param 1	Inte relevant			
	Utsignaler				
	AUT1				
	Funktion:	[Inaktiv] Lista: <Inaktiv>; <Param>.			
	Param 1	[0.0]			
	Param 2	[0.0]			
	Filter AIN8-1	[11111111 = AIN8 till 1; filter På; 255]; 0 = Av.			
	Kommunikation:	[221]1 - 247; Får ej sättas till 0			
	Nod-ID	[3 = Auto; hastighet anges av annan styreenhet] Införd från sw SBM 2.0.0			
	CAN Hastighet:	NOTERA: Måste alltid ställas om det INTE finns en NCE Gateway i nätverket. NCE, om sådan ingår i nätverket, anger annars hastigheten.			
	Grupper:	Generell grupptillhörighet; Binär inmatning [00000000]			
	Grupp 8-1	[0 = ingen grupptillhörighet]			
	Grupp 16-9	[0 = ingen grupptillhörighet]			
	Grupp 24-17	[0 = ingen grupptillhörighet]			
	Grupp 32-25	[0 = ingen grupptillhörighet]			
	Zoner				
	Brand:				
	Brandzon	[0 = Ej tilldelad zon]; 1 - 254; lägre brandzoner 1-20 rekommenderas			
	Vid zonbrand:	[0 = Ingen handling; normal drift] ; Om tilldelad zon: 1 = stängd vid brand; 2 = öppen vid brand.			
	Vid övrand:	[0 = Ingen handling; normal drift] ; 1 = stängd vid brand; 2 = öppen vid brand.			
	TK-zon M1	[Ej tilldelad zon = 0]; motor med en angiven zon kommer att följa styrsignaler från tryckknappar till enheter med samma zon-ID.			
	TK-zon M2	[Ej tilldelad zon = 0]; motor med en angiven zon kommer att följa styrsignaler från tryckknappar till enheter med samma zon-ID.			

Præsentationen af hele menuen i SBM er afsluttet.