# COMMISSIONING INSTRUCTIONS

# SBMb control unit for sunshade

### Prerequisites

- SBMb Connection: Ensure SBMb is connected to 24 VAC and CAN.
- Power Supply: Connect the power supply (230 VAC) to the motors.
- Motor Connection: Connect the motors (maximum of 2 motors, no parallel connections).
- Authorized Personnel: The commissioning personnel • must have the necessary permissions to use the LINDINSIDE mobile app..

### **Commissioning Procedure**

Follow the instructions below. The control unit is equipped for commissioning via the LINDINSIDE mobile app. LINDINSHADE

The system software LINDINSHADE determines the mode a particular sunshade should be in. Refer to the project instructions and other documentation for activating LINDINSHADE.

### **Attachments**

Se bilagor för anvisning kring motortest och för menyn med styrparametrar till SBM, från mjukvara SBM 2.0.0

### COMMISSIONING STEPS VIA LINDINSIDE

(Refer to the next page for screenshots)

### When the correct building is selected in the app: 1. Scan and Identify Devices

Pull down to scan and identify devices. To locate the correct control unit from the identified devices, press the clock symbol for the unit in the list that might be the sought one. A beep and a flashing blue light will indicate which unit has been activated via the clock symbol

### 2. Set (Change) Node-ID

Select the field for Node-ID of the identified unit. Enter the unique Node-ID between 1–239 assigned to the control unit according to the recommended allocation from Lindinvent.

After assigning: Perform a new scan to verify that the unit's Node-ID has been updated correctly. For assigning Node-ID to a large number of units, use the "Set node-IDs" function.

### 3. Connect to the Unit

Tap the field for the unit's product name to connect. Scan and reconnect if there are issues.

### 4. Quick setup

From the arrow buttons at the top of the quick-setup screen: Verify that the sunshade is connected so that the motors operate the shade up and down according to the direction on the arrow keys:

- Press "Enter" to activate motor 1.
- Operate with up and down arrows (test).
- Press "Enter" to activate motor 2.
- Operate with up and down arrows (test).
- Press "Enter": SBMb will automatically perform motor calibration and runtime timing.



Version B05





### 5. Set Parameters in Quick Setup Screen:

- Safety function
- Default set to [0] = Inactive (interior sunshade)
- If set to [1] = Controlled (exterior sunshade)
- For each motor (M1 and M2):
- Sunshade Type (LINDINSHADE function) - Default satt till [2] = Venetian (persienn)
- (Test mode)
  - Default set to [0] = Inactive
- (Test value)
  - Default set to [0]

### **Button Connection**

- Up to 2 wired buttons: Refer to the external connection diagram for SBMb.
- Up to 4 Enocean buttons (optional): LINDINSIDE supports connecting a wireless button to the designated motor.

## Screenshots from LINDINSIDE



### SCAN DEVICES Pull down on the start screen in

LINDINSIDE. Nearby devices are scanned and displayed in a scrollable list on the mobile screen.



A. Identify Device: Press the clock symbol. A sound and light signal indicate which device has been activated.

# LIND**INSIDE**



**B.** Change Node-ID Press the Node-ID field. A window allows the Node-ID to be updated. Rescan to check the update.





**C.** After pressing the product name field: The control unit's start screen with function selections and status values is displayed. Under the Quick setup function, the necessary settings for commissioning and motor control are placed. The unit is commissioned when the list of settings under Quick setup is updated and the motor directions are checked. Wireless buttons are linked to the unit under the Enocean function selection.



### SUNSHADE DIRECTION CONTROL

### Prerequisites

Commissioning of SBM or SBMb can be performed when the CAN loop with 24 VAC is connected. Motors must be connected. The descriptions below can also be used for setting the end position switches of the sunshades. Normally, the sunshade supplier sets the end position switches. The following describes various procedures for direction control depending on whether the control unit is of version SBM or SBMb.

Direction control can always be performed manually directly on the circuit board of SBM/SBMb via buttons K1, K2 & K3, see alternative 2 below. For SBM up to version A04, the user panel DHP is used, see alternative 1 below. From SBMb onwards, connection via LINDINSIDE is required unless the direction control is performed via the circuit board of SBMb and buttons K1, K2 & K3, as described below.

**Note:** Measurement of runtime in SBM only works from version SBM A04 onwards. For earlier versions of SBM, the runtime must be measured manually and the time entered via Symboll.

### Alternative 1: (Not SBMb) Direction Control using the DHP User Panel

Connect the DHP user panel to SBM and log in. **Navigate to:**  *Quick Configuration*  $\rightarrow$  *End Position Adjustment*  $\rightarrow$ *Select Motor* 

In the menu, select the motor to be checked. Press the up arrow ( $\uparrow$ ) or down arrow ( $\downarrow$ ) once to move the shade. Any button press after starting stops the motor. The sunshade should move in the direction indicated by the arrow on the DHP. If the direction is opposite, the wires in the UP and DOWN terminals of SBM should be swapped. Each motor should be checked and corrected individually.

After verifying the correct direction, press the back arrow twice to start a programmed process that begins with the motors simultaneously moving their shades to the lower end position. After 120 seconds (adjustable time), the shades are automatically moved to their upper positions, one at a time. The runtime is measured and recorded. This time is used to position the shade at any desired level from 0 to 100%.



After logging into SBM: Select Quick Config in the main menu to access Select Motor under End Position Adjustment.

Up Arrow: Should move the shade up. The direction should not be reversed.

Down Arrow: Should move the shade down. The direction should not be reversed.

### Alternative 2: (SBM & SBMb) Direction Control via Buttons on the Circuit Board

On the circuit board, there are 3 buttons (K1, K2, K3) for manual motor operation. Remove the cover of SBM/SBMb to access the buttons.



K1 should move the shade up
 - as the up arrow on DHP/LINDINSIDE would indicate.

- K2 should move the shade down - as the down arrow on DHP/LINDINSIDE would indicate.
- K3 switches between motor 1, motor 2, and neutral.

If the direction is opposite to the specified direction for buttons K1 and K2 above, the wires in the UP and DOWN terminals of SBM/SBMb should be swapped. Each motor should be checked and corrected individually.

After completing the check and any corrections: Press button K3 twice to set it to neutral! In neutral, the motors will simultaneously move the shades to the lower end position and wait there for 120 seconds (adjustable time). Then, the shades are automatically moved to their upper positions, one at a time, while the runtime is measured. This measured runtime will be used to position the shade at any desired level from 0 to 100%.

### Alternativ 3: (From SBMb B05 and LINDINSIDE)

Connection via LINDINSIDE Under the Quick setup screen, there are controls for motor operation.

**NOTE:** Ensure that the motor test mode is deactivated after motor direction and calibration are completed. Deactivate motor test mode in LINDINSIDE by pressing "Enter," and the deactivated state is indicated on the screen by the color of the arrow keys changing from white to gray.

Back Arrow:

To set the

selected

motor to

neutral via two presses.



Version B05

### Presentation av variabler

I den ordning som rubrikerna presenteras i huvudmenyn till styrenheten.

Moriting         Avaiden:           000000000000000000000000000000000000	Inle	Tillgängliga användargränssnitt med SBM		Men	Visas i display	Kommentar [Defaultvärde]
Applikationer i DHP     Handenhet som används till versioner av SBM vtan stöf för Bluetootf <sup>1</sup> , Vab DHP kan SBM vtan stöf för Bluetootf <sup>1</sup> , Vab DHP kan SBM vtan stöf för Bluetootf <sup>1</sup> , Vab DHP kan SBM vtan stöf för Bluetootf <sup>1</sup> , Vab DHP kan SBM vtan stöf för Bluetootf <sup>1</sup> , Vab DHP kan SBM vtan stöf för Bluetootf <sup>1</sup> , Vab DHP kan SBM vtan stöf för Bluetootf <sup>1</sup> , Vab DHP kan SBM vtan stöf för Bluetootf <sup>1</sup> , Vab DHP kan SBM vtan stöf för Bluetootf <sup>1</sup> , Vab DHP kan SBM vtan stöf för Bluetootf <sup>1</sup> , Vab DHP kan SBM vtan stöf för Bluetootf <sup>1</sup> , Vab DHP kan SBM vtan stöf för Bluetootf <sup>1</sup> , Vab DHP kan SBM vtan stöf för Bluetootf <sup>1</sup> , Vab DHP kan SBM vtan stöf för Bluetootf <sup>1</sup> , Vab DHP kan SBM vtan stöf för Bluetootf <sup>1</sup> , Vab DHP kan SBM vtan stöf för Bluetootf <sup>1</sup> , Vab DHP kan SBM vtan stöf för Bluetootf <sup>1</sup> , Vab DHP kan Hölle Ports SBM Vinkel M1     Dit Blue DHP kan SBM DHP vtan SBM SBM Uti uppk oppling via Hölle Anskinning Hölle Ports stöf stöf Hölle Ports SBM V Vinkel M1 BV     Dit Blue DHP vtan DHP vtan stöf stöf Hölle DHP vtan stöf Hölle DHP	dn	DHP		6	Ärvärden:	
SorialSDU (via FTP- kabel & RA45-kontak)     Programmal IDHP vid uppkoppling med FTP-kabel & RL45-kontaki     Posk IL BV     [b] Arges an initial total DU- kabel & RL45-kontaki       RemoteSDU Via CAN-singan)     Programmal IDHP vid uppkoppling via trDA-enter på DHP och SBM     Vinkel M IL BV     [b] Arges an initial total DU- kabel & RL45-kontaki       RemoteSDU Via CAN-singan)     DHP bil QM-anstuting Enkkid enter has via LINDINTELL (TCPIP Sver gateway KCE)     Vinkel M IL     Ett avarde (b) - hot parallel/dpoen i nedf an eft dippen i nedf an eft dippe	ing till menystrukturen i SBM/SBMb	Applikationer i DHP	Handenhet som används till versioner av SBM utan stöd för Bluetooth <sup>®</sup> . Via DHP kan SBM nås antingen trådbundet via kablage eller trådlöst via IR beroende på vilken anplikation i DHP som aktiveras		Driftläge M1	[0]; Visar aktuellt driftsläge; [Automatisk] Lista: <automatisk(0) =="" förvald="" går="" posi-<br="" till="">tion M1&gt;; <manuell(1) =="" en="" går="" manuellt<br="" till="">ställbar position via tryckknapp&gt;. [0] Angog i Ø från 0 till 100.</manuell(1)></automatisk(0)>
Pacebul (na IUA)     Programa IDH* vic uppropping via IDA-enhet pi DH* pid. SNA IDA-enhet pid DH* pid. SNA IDA-enhet pid DH* pid. SNA IDA-enhet pid DH* pid. SNA IDA-enhet pid DH* pid. SNA IDA-enhet pid. Pid. Pid. Pid. Pid. Pid. Pid. Pid. P		SerialSDU (via FTP- kabel & RJ45-kontakt)	Programval i DHP vid uppkoppling med FTP- kabel & RJ45-kontakt		Pos M1 BV	[0] Förvald position för solavskärmning motor1 vid driftläge automatisk. Anges i %
RemoteSDU       Vid uppkoppling via RL11-kablage från       Iage]: vinkel anges igrader med feeken där         Via CAN-slingan)       DHP RII CAN-anslutning       romatil motosarar vinking av forotsida         Tillgängiga användargränssnitt med SBMb       ITCP/IP över gateway NCE]       Snabkonfig:       Vinkel M1 BV       [0]: Tiet inniuter sedan manuell drift aktiveras. Driftläget ställs i Manuell så snart tryckknapp detektrats.         Visas i display       Kommentar [Defaultvärde]       Tild Sän Manuell så snart trycknapp detektrats.       Tild Sän Manuell så snart trycknapp detektrats.         Nod-ID       Ange Nod-ID (21): Får inniuter sedan manuell drift aktiveras. Driftlaget ställs Manuell så snart trycknapp detektrats.       "Inställningar" M2       Se kommentarer M1 ovan för de motsvaran m2-parametrar som följer i menyn.         Nod-ID       Ange Nod-ID (21): Får in neisitas till 0.       Från menyaltemativ kalibrering nedan: tinställning av ändlägesbrytare på motor till solskydd.       Strömvärde       [0]: Värde som används vid kontroll av angiven strömgräns aktiv respektive inaktiv motor.         Solskyddstyp M1       Solskyddstyp innebär ett funktionsval där solskydd.       In/Ut-signaler       Atuella signalnivåer status: 0 eller 1         Sligge en signal detektrars trän ett tytter systes vid solskydd.       Inställningar: M2       Se urvalet paramettrar under meny status i solskydd.         Solskyddstyp M2       Se oslskyddstyp M1 för anvisningar.       Inställningar: M2       Solskyddstyp M1       [0]: Default = Inaktive		FakeSDU (via IrDA)	Programval i DHP vid uppkoppling via IrDA-enhet på DHP och SBM		Vinkel M1	dar 0 ar helt oppen. Ett ärvärde; [0 = helt parallell/öppen i nedfält
INDINTELL/LINDINSPECT       Enskild enhet nås via LINDINTELL (rån utgåva 1.33.0)       ITCP/IP över gateway NCE]         INDINTELL/LINDINSPECT       Enskild enhet nås via LINDINTELL (TCP/IP över gateway NCE]       Indifferent nås via LINDINSIDE         INDINTELL/LINDINSIDE       Kommunikation via mobilapp LINDINSIDE ersätter handenhet DHP.       Vinkel MI BV       [D]: Iter innuter sedan manuell drift adtiverts. Driftäget ställs i Manuell så snart tryckknapp detekterats.         Nod-ID       Kommentar (Defaultvärde)       "Inställiningar" M2       Se kommentarer M1 ovan för de motsvanan M2-parametrar som följer i menyn.         Nod-ID       Ange Nod-ID [221]. Får inte sättas till 0. röft mengelsk och svensk benämning. 0- disabel/dimaktiv       Strömvärde       [0]: Värde som används vid kontroll av angiven strömgräns aktiv respektive inaktiv motor.         Solskyddstyp M1       Solskyddstyp innebär ett funktionsval där siffran engelsk och svensk benämning. 0- disabel/dimaktiv       In/Ut-signaler       Attuella signalnivåer AIN1       [V]         Solskyddstyp M2       Se olskyddstyp M1       Solskyddstyp M1		RemoteSDU (via CAN-slingan)	Vid uppkoppling via RJ11-kablage från DHP till CAN-anslutning			läge]; vinkel anges i grader med tecken där + normalt motsvarar vinkling av frontsida
Fillgängliga användargränssnitt med SBMb       Vinkel M1 BV       [0]: Internt värde som ställs av funktion.         LINDINSIDE       Kommunikation via mobilapp LINDINSIDE ersätter handenhet DHP.       Tild Man M1       [0]: Tild iminuter sedan manuell drift aktiverats. Driftläget ställs i Manuells å snart tryckhnapp detekterats.         Visas i display       Kommentar [Defaultvärde]       "Inställningar" M2       Se kommentarer M1 ovan för de motsvaran M2-parametrar som följer i menyn.         Nod-ID       Ange Nod-ID [221]; Fär inte sättas till 0. motortest       Från menyaltemativ Kalibering nedan: inställning av andlagesbrytare på motor till solskydd.       Strömvärde       [0]; Värde som används vid kontroll av angiven strömgäns aktiv respektive inaktiv motor.         Solskyddstyp M1       Solskyddstyp innebär ett funktionsval där siffran anger typ av solskydd.       In/Ut-signaler       Aktuella signalnivåer         AlN1       [V]       U]       U]       U       U         Solskyddstyp M2       Se oslskyddstyp M1 för anvisningar.       In/Ut-signaler       Aktuella signalnivåer         Skyddsfunktion:       [0] = Inaktiv]: Lista med två funktionsval <in- atkiv = invändige - Kontrollerad = Utvändig: Så lange en signal detekteras rån ett yttre system är solavskärmningstyrningen aktiv; vid utebliven signal går solskyddt upp och stannar uppe tills signal detekteras.       Inställningar:         Hantera ETK ETK1 funktion       [0]; Se e TK1       Körtid M1       [0]; Se uvalet paramentrar under meny snabbkonfig för anvisning.<td>LINDINTELL/LINDINSPECT (från utgåva 1.33.0)</td><td>Enskild enhet nås via LINDINTELL [TCP/IP över gateway NCE]</td><td></td><td></td><td>ned/mot rum och - anger frontsida vinklad bakåt relativt rum. Rörelseområde anges via angiven solskyddstyp.</td></in- 		LINDINTELL/LINDINSPECT (från utgåva 1.33.0)	Enskild enhet nås via LINDINTELL [TCP/IP över gateway NCE]			ned/mot rum och - anger frontsida vinklad bakåt relativt rum. Rörelseområde anges via angiven solskyddstyp.
LINDINSIDE       Kommunikation via mobilapp LINDINSIDE       Tid Man M1       [0]; Tid imituter sedan manuell drift aktiverats. Driftiget ställs i Manuell så snart tryckknapp detekterats.         Visas i display       Kommentar [Defaultvärde]       "Inställningar" M2       Se kommentarer M1 ovan för de motsvaran M2-parametrar som följer i menyn.         Nod-ID       Ange Nod-ID [221]; Fär inte sättas till 0.       Från menyalternativ Kalibrering nedan: inställning av ändlägesbrytare på motor till solskyddyd.       Strömvärde       [0]; Värde som används vid kontroll av angiven strömgräns aktiv respektive inaktiv motor.         Solskyddstyp M1       Solskyddstydidstyp innebär ett funktionsval där siffran anger typ av solskydd. Varje typ anges här med engelsk och svensk benämning. D- diabled/inaktiv.       Aht1       M         Solskyddstyp M2       Se solskyddstyp M1 för anvisningar.       In/Ut-signaler       Aktuella signalnivåer signalnivåer signal näre solskydd.         Skyddsfunktion:       [0]: Default = Inaktiviterat solskydd.       In/Ut-signaler aktiverat solskydd.       Mot mer att beräknas och anges härj: On - j. Körtid kommer att beräknas och samaru upe till signal detekteras         Hantera ETK       Koppling till motorer/solavskärmningar [0 = inaktiv]; 1 = M1; 2 = M2; 3 = M1+M2       Solskyddstyp M2       Solskyddstyp M2         ETK3 funktion       [0]; Se ETK1       Körtid kommer att beräknas inte. Avskärmningar [0 = inaktiv]; 1 = M1; 2 = M2; 3 = M1+M2       Solskyddstyp M2       Solskyddstyp M2         ETK4 funktion		Tillgängliga användargränssnitt med SBMb			Vinkel M1 BV	[0]; Internt värde som ställs av funktion.
Visas i display         Kommentar [Defaultvärde]         "Inställningar" M2         Se kommentarer M1 ovan för de motsvanan M2-parametrar som följer i menyn.           Nod-ID         Ange Nod-ID [221]; Får inte sättas till 0. Motortest         Från menyalternativ Kalibrering nedan: Inställning av ändlägesbrytare på motor till solskydd.         Strömvärde         [0]; Värde som används vid kontroll av angiven strömgräns aktiv respektive inaktiv motor.           Solskyddstyp M1         Solskyddstyp innebär ett funktionsval där siffran anger typ av solskydd. Varje typ anges här med engelsk och svensk benämning. 0 = disabled/inaktiv         Aktuella signalnivåer           AlN1         M1         M           Jult         Solskyddstyp M1         Solskyddstyp M2           Solskyddsfunktion:         [0 = Inaktiv]; Lista med två funktionsval          Inställningar: Motorreglering; Så länge en signal detekteras sfan stannar uppe till signal detekteras- stannar uppe till signal detekteras- maktiv]; 1 = M1; 2 = M2; 3 = M1+M2         Inställningar: Motorreglering; Solskyddstyp M2           Solskyddstyp M2         Se solskyddstyp m1 (0); se ETK1         Kortid M1         [0]; Se urvalet paramentrar under meny snabbkonfig för anvisning. Körtid M1         [0]; Se urvalet paramentrar under meny snabbkonfig för anvisning.           Hantera ETK ETK1 funktion         Koppling till motorer/solavskärmningar [0 = inaktiv]; 1 = M1; 2 = M2; 3 = M1+M2         Solskyddstyp M2         Solskyddstyp M2         [0]; Se urvalet paramentrar under snabbbor fig för anvisning.         Nor reglering: Solskyddstyp M2	V	LINDINSIDE	Kommunikation via mobilapp LINDINSIDE ersätter handenhet DHP.		Tid Man M1	[0]; Tid i minuter sedan manuell drift aktiverats. Driftläget ställs i Manuell så snart tryckknapp detekterats.
Snabbkonfig:       Det urval av inställningar som krävs för enkled driftsättning.         Nod-ID       Ange Nod-ID [221]; Får inte sättas till 0.         Motortest       Från menyalternativ Kalibrering nedan: Inställning av ändlägesbrytare på motor till solskydd.       Strömvärde       [0]; Värde som används vid kontroll av angiven strömgräns aktiv respektive inaktiv motor.         Solskyddstyp M1       Solskyddstyp innebär ett funktionsval där siffran anger typ av solskydd. Varje typ anges här med engelsk och svensk benämning. 0 = disabled/inaktiv       In/Ut-signaler       Aktuella signalnivåer         AUT1       [V]       MU       MU         Solskyddstyp M2       Se solskyddstyp M1 för anvisningar.       DIN1       Status: 0 eller 1         Skyddsfunktion:       [0]: Default = Inaktiv; Lista med två funktionsval: <in- aktiv = invänlige; <kontrollerad =="" utvändig;<br="">Så länge en signal detekteras från ett yttre system är solavskärmningsstyrningen aktiv, vid utebliven signal går solskyddet upp och stannar uppe tills signal detekteras&gt;.       Inställningar:         Hantera ETK       ETK1 funktion       Koppling till motorer/solavskärmningar [0 = inaktiv]; 1 = M1; 2 = M2; 3 = M1+M2       Körtid M2       [0]: Se urvalet paramentrar under snabbkor fig för anvisning.         ETK3 funktion       [0]; Se ETK1       Skyddsfunktion:       [Inaktiv]; Se urvalet paramentrar under snabbkonfig för anvisning.         ETK4 funktion       [0]; Se ETK1       Skyddsfunktion:       [Inaktiv]; Se urvalet paramentrar under snabbkonfig för anvisn</kontrollerad></in- 	Meny	Visas i display	Kommentar [Defaultvärde]		"Inställningar" M2	Se kommentarer M1 ovan för de motsvarande M2-parametrar som följer i menyn.
Nod-ID       Ange Nod-ID [221]; Färinte sättas till 0.       Strömvärde       [0]; Värde som används vid kontroll av angiven strömgräns aktiv respektive inaktiv motor.         Motortest       Från menyalternativ Kalibrering nedan: instilling av ändlågesbrytare på motor till solskydd.       In/Ut-signaler       Aktuella signalnivåer         Solskyddstyp M1       Solskyddstyp innebär ett funktionsval där siffran anger typ av solskydd. Varje typ anges här med engelsk och svensk benämning. 0 = disabled/inaktiv 1 = Screen/Awning (Ruligardin/markis) 2 = Venetian/persienn [0]; Default = Inaktiverat solskydd.       In/Ut-signaler       AlN1       [V]         Solskyddstyp M2       Se solskyddstyp M1 för anvisningar.       DIN1       Status: 0 eller 1       DIN2         Skyddsfunktion:       [0 = Inaktiv]; Lista med två funktionsval: <in-aktiv <kontrollerad="Utvändig;" =="" aktiv;="" ch="" detekteras="" en="" ett="" från="" går="" irvändigs;="" länge="" po="" signal="" solaskärmningsstymingen="" solskyddet="" stannar="" system="" så="" tills="" up="" uppe="" utebliven="" vid="" yttre="" är="">.       Körtid M1       [0]; Se urvalet paramentrar under meny fig för anvisning.         Hantera ETK       Koppling till motorer/solavskärmningar [0 = inaktiv]; 1 = M1; 2 = M2; 3 = M1 + M2       Solskyddstyp M2       Solskyddstup M2       [0]; Se urvalet paramentrar under snabbkor fig för anvisning.         Hantera ETK       Körtid M2       [0m 0; Körtid kommer att beräknas och anges här]; Om -1; Körtide heräknas inte. Avskärmninge går alltid till sina åndlägen.         ETK2 funktion       [0]; Se ETK1       Skyddsfunktion:       [Inaktiv]</in-aktiv>		Snabbkonfig:	Det urval av inställningar som krävs för enklel driftsättning.			
Motortest       Från menyaltemativ kalibrering nedan: Inställning av ändlägesbrytare på motor till solskydd.       angiven strömgräns aktiv respektive inaktiv motor.         Solskyddstyp M1       Solskyddstyp innebär ett funktionsval där siffran anger typ av solskydd. Varje typ anges här med engelsk och svensk benämning. 0 = disabled/inaktiv 1 = Screen/Awning (Rullgardin/markis) 2 = Venetian/persienn [0]; Default = Inaktiverat solskydd.       In/Ut-signaler       Aktuella signalnivåer         Solskyddstyp M2       Se solskyddstyp M1 för anvisningar.       MUT1 DIN1       DIN1       Status: 0 eller 1         Skyddsfunktion:       [0]= Inaktiv]; Lista med två funktionsval: <in- aktiv = invändigs; <kontrollerad =="" utvändig;<br="">Så länge en signal detekteras *       Motorreglering: Solskyddstyp M1       [0]; Se urvalet paramentrar under meny snabbkonfig för anvisning.         Hantera ETK       Körtid M1       [Om 0; Körtid kommer att beräknas och anges här]; Om -1; Körtide heräknas inte. Avskärmningen gå altid till sina ändlägen.         ETK2 funktion       [0]; Se ETK1       Körtid M2       [Om 0; Körtid kommer att beräknas och anges här]; Om -1; Körtid lill sina ändlägen. Avskärmningen gå altid till sina ändlägen. Avskärmingen gå altid tilli sina ändlägen. Avskärmingen gå altitid till sina ändl</kontrollerad></in- 		Nod-ID	Ange Nod-ID [221]; Får inte sättas till 0.		Strömvärde	[0]; Värde som används vid kontroll av
Solskyddstyp M1       Solskyddstyp innebär ett funktionsval där siffran anger typ av solskydd. Varje typ anges siffran anger typ av solskydd. Varje typ anges här med engelsk och svensk benämning. 0 = disabled/Inaktiv 1 = Screen/Awning (Rullgardin/markis) 2 = Venetian/persienn [0]; Default = Inaktiverat solskydd.       In/Ut-signaler       AlN1       [V]         Solskyddstyp M2       Se solskyddstyp M1 för anvisningar.       DIN1       Status: 0 eller 1         Skyddsfunktion:       [0 = Inaktiv]; Lista med två funktionsval: <in- aktiv = invändigr; <kontrollerad =="" utvändig;<br="">Så länge en signal detekteras från ett yttre system är solavskärmningsstymingen aktiv, vid utebliven signal går solskyddet upp och stannar uppe tills signal detekteras&gt;.       Inställningar:         Hantera ETK       Koppling till motorer/solavskärmningar [0 = inaktiv]; 1 = M1; 2 = M2; 3 = M1+M2       Solskyddstyp M2       Solskyddstyp M2         ETK2 funktion       [0]; Se ETK1       Skydsfunktion:       [Inaktiv]; se urvalet paramentrar under snabbkor fig för anvisning.         ETK2 funktion       [0]; Se ETK1       Skyddsfunktion:       [Inaktiv]; se urvalet paramentrar under snabbkor fig för anvisning.         ETK4 funktion       [0]; Se ETK1       Skydsfunktion:       [Inaktiv]; Se urvalet paramentrar under anges här]; Om -1; Körtide neräknas och anges här]; Om -1; Körtide neräknas inte. Avskärmningen går alltid till sina ändlägen.         ETK2 funktion       [0]; Se ETK1       Skydsfunktion:       [Inaktiv]; Se urvalet paramentrar under anges här]; Om -1; Körtide neräknas inte. Avskärmningen går alltid till sina änd</kontrollerad></in- 		Motortest	Från menyalternativ Kalibrering nedan: Inställning av ändlägesbrytare på motor till solskydd.			angiven stromgrans aktiv respektive inaktiv motor.
Solskyddstyp M2       Se solskyddstyp M1 för anvisningar.       Inställningar:         Skyddsfunktion:       [0 = Inaktiv]; Lista med två funktionsval: <in-aktiv =="" invändig="">; <kontrollerad =="" aktiv;="" detekteras="" en="" ett="" från="" går="" länge="" och="" signal="" solavskärmningstyrningen="" solskyddet="" system="" så="" upp="" utebliven="" utvändig;="" vid="" yttre="" är="">.       Inställningar:       Motorreglering:         Hantera ETK       FTK1 funktion       [O]; Se urvalet paramentrar under meny snabbkonfig för anvisning.       Körtid M1       [Om 0; Körtid kommer att beräknas och anges här]; Om -1; Körtiden beräknas inte. Avskärmningen går alltid till sina ändlägen.         Hantera ETK       Solskyddstyp M2       [0]; Se urvalet paramentrar under snabbkonfig för anvisning.         ETK1 funktion       Koppling till motorer/solavskärmningar [0 = inaktiv]; 1 = M1; 2 = M2; 3 = M1+M2       Körtid M2       [Om 0; Körtid kommer att beräknas och anges här]; Om -1; Körtiden beräknas inte. Avskärmningen går alltid till sina ändlägen.         ETK2 funktion       [0]; Se ETK1       Körtid M2       [Om 0; Körtid kommer att beräknas inte. Avskärmningen går alltid till sina ändlägen.         ETK3 funktion       [0]; Se ETK1       Skyddsfunktion:       [Inaktiv]; Se urvalet paramentrar under snabbkonfig för anvisning.         ETK4 funktion       [0]; Se ETK1       Skyddsfunktion:       [Inaktiv]; Se urvalet paramentrar under snabbkonfig för anvisning.         Initieringstid       [120] Fördröjning i sekunder till starten av klockning körtid.<td>Solskyddstyp M1</td><td>Solskyddstyp innebär ett funktionsval där siffran anger typ av solskydd. Varje typ anges här med engelsk och svensk benämning. 0 = disabled/Inaktiv 1 = Screen/Avning (Rullgardin/markis) 2 = Venetian/persienn [0]; Default = Inaktiverat solskydd.</td><td></td><td>In/Ut-signaler AIN1 AUT1 DIN1 DIN2</td><td>Aktuella signalnivåer [V] [V] Status: 0 eller 1 Status: 0 eller 1</td></kontrollerad></in-aktiv>		Solskyddstyp M1	Solskyddstyp innebär ett funktionsval där siffran anger typ av solskydd. Varje typ anges här med engelsk och svensk benämning. 0 = disabled/Inaktiv 1 = Screen/Avning (Rullgardin/markis) 2 = Venetian/persienn [0]; Default = Inaktiverat solskydd.		In/Ut-signaler AIN1 AUT1 DIN1 DIN2	Aktuella signalnivåer [V] [V] Status: 0 eller 1 Status: 0 eller 1
Skyddsfunktion:[0 = Inaktiv]; Lista med två funktionsval: <in- </in-  aktiv = invändig>; <kontrollerad =="" utvändig;<br=""></kontrollerad> Så länge en signal detekteras från ett yttre system är solavskärmningsstyrningen aktiv; vid utebliven signal går solskyddet upp och stannar uppe tills signal detekteras>.Solskyddstyp M1[0]; Se urvalet paramentrar under meny snabbkonfig för anvisning. Körtid M1Hantera ETKKoppling till motorer/solavskärmningar [0 = inaktiv]; 1 = M1; 2 = M2; 3 = M1+M2Körtid M2[0]; Se urvalet paramentrar under snabbkor fig för anvisning.ETK1 funktionKoppling till motorer/solavskärmningar [0 = inaktiv]; 1 = M1; 2 = M2; 3 = M1+M2Körtid M2[0] (0) (0) (Körtid kommer att beräknas och anges här]; Om -1; Körtiden beräknas inte. Avskärmningen går alltid till sina ändlägen.ETK2 funktion[0]; Se ETK1Körtid M2[0] (0) (0) (0) (Körtid kommer att beräknas inte. Avskärmningen går alltid till sina ändlägen.ETK3 funktion[0]; Se ETK1Skyddsfunktion:[Inaktiv]; Se urvalet paramentrar under anges här]; Om -1; Körtiden beräknas inte. Avskärmningen går alltid till sina ändlägen.ETK4 funktion[0]; Se ETK1Skyddsfunktion:[Inaktiv]; Se urvalet paramentrar under snabbkonfig för anvisning.Initieringstid[120] Fördröjning i sekunder till starten av klockning körtid.[120] Fördröjning i sekunder till starten av klockning körtid.		Solskyddstyp M2	Se solskyddstyp M1 för anvisningar.		Inställningar:	
Så länge en signal detekteras från ett yttre system är solavskärmningsstyrningen aktiv; vid utebliven signal går solskyddet upp och stannar uppe tills signal detekteras>.Körtid M1[Om 0; Körtid kommer att beräknas inte. Avskärmningen går alltid till sina ändlägen. Solskyddstyp M2Hantera ETKETK1 funktionKoppling till motorer/solavskärmningar [0 = inaktiv]; 1 = M1; 2 = M2; 3 = M1+M2Körtid M2[O]; Se urvalet paramentrar under snabbkor fig för anvisning.ETK2 funktion[0]; Se ETK1Körtid M2[Om 0; Körtid kommer att beräknas och anges här]; Om -1; Körtiden beräknas inte. Avskärmningen går alltid till sina ändlägen.ETK2 funktion[0]; Se ETK1Körtid M2[Om 0; Körtid kommer att beräknas och anges här]; Om -1; Körtiden beräknas inte. Avskärmningen går alltid till sina ändlägen.ETK2 funktion[0]; Se ETK1Skyddsfunktion:[Inaktiv]; Se urvalet paramentrar under snabbkonfig för anvisning. InitieringstidETK4 funktion[0]; Se ETK1Skyddsfunktion:[Inaktiv]; Se urvalet paramentrar under snabbkonfig för anvisning. Initieringstid		Skyddsfunktion:	[0 = Inaktiv]; Lista med två funktionsval: <in- aktiv = invändig&gt;; <kontrollerad =="" td="" utvändig;<=""><td></td><td>Solskyddstyp M1</td><td>[0]; Se urvalet paramentrar under meny snabbkonfig för anvisning.</td></kontrollerad></in- 		Solskyddstyp M1	[0]; Se urvalet paramentrar under meny snabbkonfig för anvisning.
Hantera ETK       Solskyddstyp M2       [0]; Se urvalet paramentrar under snabbkor fig för anvisning.         Hantera ETK       ETK1 funktion       Koppling till motorer/solavskärmningar [0 = inaktiv]; 1 = M1; 2 = M2; 3 = M1+M2       Körtid M2       [On 0; Körtid kommer att beräknas och anges här]; Om -1; Körtiden beräknas inte. Avskärmningen går alltid till sina ändlägen.         ETK2 funktion       [0]; Se ETK1       Skyddsfunktion:       [Inaktiv]; Se urvalet paramentrar under snabbkor fig för anvisning.         ETK3 funktion       [0]; Se ETK1       Skyddsfunktion:       [Inaktiv]; Se urvalet paramentrar under snabbkor fig för anvisning.         ETK4 funktion       [0]; Se ETK1       Skyddsfunktion:       [Inaktiv]; Se urvalet paramentrar under snabbkor fig för anvisning.         Initieringstid       [120] Fördröjning i sekunder till starten av klockning körtid.			Så länge en signal detekteras från ett yttre system är solavskärmningsstyrningen aktiv; vid utebliven signal går solskyddet upp och		Körtid M1	[Om 0; Körtid kommer att beräknas och anges här]; Om -1; Körtiden beräknas inte. Avskärmningen går alltid till sina ändlägen.
ETK1 funktion       Koppling till motorer/solavskärmningar [0 = inaktiv]; 1 = M1; 2 = M2; 3 = M1+M2       Körtid M2       [Om 0; Körtid kommer att beräknas och anges här]; Om -1; Körtiden beräknas inte. Avskärmningen går alltid till sina ändlägen.         ETK2 funktion       [0]; Se ETK1       Avskärmningen går alltid till sina ändlägen.         ETK3 funktion       [0]; Se ETK1       Skyddsfunktion:       [Inaktiv]; Se urvalet paramentrar under snabbkonfig för anvisning.         ETK4 funktion       [0]; Se ETK1       Initieringstid       [120] Fördröjning i sekunder till starten av klockning körtid.		Hantera ETK	stannar uppe tills signal detekteras>.		Solskyddstyp M2	[0]; Se urvalet paramentrar under snabbkon- fig för anvisning
ETK3 funktion     [0]; Se ETK1     Skyddsfunktion:     [Inaktiv]; Se urvalet paramentrar under snabbkonfig för anvisning.       ETK4 funktion     [0]; Se ETK1     Initieringstid     [120] Fördröjning i sekunder till starten av klockning körtid.		ETK1 funktion	Koppling till motorer/solavskärmningar [0 = inaktiv]; 1 = M1; 2 = M2; 3 = M1+M2 [0]: Se ETK1		Körtid M2	[Om 0; Körtid kommer att beräknas och anges här]; Om -1; Körtiden beräknas inte. Avskärmpingen pår alltid till sina ändlägen
Initieringstid [120] Fördröjning i sekunder till starten av klockning körtid.		ETK3 funktion	[0]; Se ETK1 [0]: Se ETK1		Skyddsfunktion:	[Inaktiv]; Se urvalet paramentrar under snabbkonfig för anvisning.
					Initieringstid	[120] Fördröjning i sekunder till starten av klockning körtid.



# COMMISSIONING INSTRUCTIONS

Meny

#### Version B05

Visas i display	Kommentar [Defaultvärde]	≥ Visas i display	Kommentar [Defaultvärde]
Ström aktiv	[130] Ett värde som motsvarar den ström- gräns som indikerar en aktiv motor.	Y Kalibrering	Fastställa Körtid: Görs i två steg och då enbart i samband med att SBM startas första gången.
Strom Inaktiv	[40] Ett varde som motsvarar den stromgrans som indikerar en inaktiverad motor.	Motortest:	Steg 1: Procedur for att stalla brytare pa motorn/körriktningskontroll; Steg 2: Körtiden
Marginal stopp	[15] Anges i % över Körtid. Ger tid utöver Körtid då ström är på efter stopp.	Välimeter	faststalls. Se kommentar Steg 2 nedan. Vägleder vid val av motor (1 eller 2) som ännu ista har fått ha tarma isotällda
Fordr rela på	[3600]	vaij motor	Inte hat fatt brytarna installud.
Fordr rela av	[1200]	Körmotor	gen upp respektive ned för att via skruvar på
Tryckknappar:	The state of the second state of the		motorn markera brytpunkterna helt öppen
I KI funktion:	IFYCKKNAPD 1: [MOTOF 1] LISTA: <inaktiv>; <motor1; motor1="" styr="">;<motor2; motor2="" styr="">; <alla: 1="" 2="" både="" och="" styr=""></alla:></motor2;></motor1;></inaktiv>		och helt stängd. Kommentar Steg 2: Efter att ändlägen ställts
TK2 funktion	Tryckknapp 2: [Motor 2] Lista: <inaktiv>:</inaktiv>		in på motorerna körs solavskärmning 1 och
	<pre><motor1; motor1="" styr="">;<motor2; motor2="" styr="">; <alla: 1="" 2="" både="" och="" styr="">.</alla:></motor2;></motor1;></pre>		2, i tur och ordning, ut automatiskt till helt stängd för att sedan, efter angiven initierings- tid automatiskt körse till öppet läge medan
Enocean TK:	Steg för att knyta trådlösa tryckknappar (ETK = Enocean tryckknapp) till SBM för motorstyrning		körtiden mäts.
Hantora ETK	ine ter et ginning.	System	Aktuell version av mjukvara SBM.
ETK1 funktion	Se urvalet paramentrar under snabbkonfig	Firmware:	Omstart med utloggning. Inställda värden
	för anvisning.	Reset	och summeringar kvarstår.
ETK2 funktion	Se urvalet paramentrar under snabbkonfig för anvisning.	Fabriksinst	Utloggning: Inställningar samt räknare återställs till fabriksinställningar.
ETK3 funktion	Se urvalet paramentrar under snabbkonfig	Siäluteet	Enbart Internt Lindinvent.
	för anvisning.		meringar kvarstår
ETK4 funktion	Se urvalet paramentrar under snabbkonfig	Loggaut	Enhart internt Lindinvent
	for anvisning.	Debug	Enbare interne Entanwent.
In/Ut-signaler		¥	
Insignaler			
AIN1			
Funktion:	[0 = Inaktiv]; Saknar valbara funktioner.		
Param 1	Inte relevant	The presentation of	f the entire many in SPM has been completed
Param 2 DIN1	Inte relevant	The presentation o	i the entire ment in SBM has been completed.
Funktion:	[Inaktiv]; Saknar valbara funktioner.		
Param 1 DIN2	Inte relevant		
Funktion:	[Inaktiv]; Saknar valbara funktioner.		
Param 1	Inte relevant		
Utsignaler			
AUT1			
Funktion:	[Inaktiv] Lista: <inaktiv>; <param/>.</inaktiv>		
Param 1	[0.0]		
Param 2	[0.0]		
Filter AIN8-1	[11111111 = AIN8 till 1; filter På; 255]; 0 = Av.		
Kommunikation:	[221]] - 247; Far ej sattas till 0		
Nod-ID	3 = Auto; hastighet anges av annan styren- botl leförd från sw SPM 2.0.0		
CAN Hastighet:	NOTERA: Måsta 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 övrbrand:	[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 tryck- knappar till enbeter med samma zon-ID		
TK-zon M2	[Fi tilldelad zon = $0$ ] motor med en angiven		
IT ZOTIMZ	zon kommer att följa styrsignaler från tryck- knappar till enheter med samma zon-ID.		

www.lindinvent.com | SBMb\_DA202\_102\_en

