

Forutsetninger

- SBMb forventes å være tilkoblet 24 VAC + CAN.
- Strømforsyning (230 VAC) til motorer skal være tilkoblet.
- Motorer skal være tilkoblet (maksimalt 2 motorer, ingen parallellkobling).
- Installatøren skal ha nødvendige tillatelser for å kunne bruke mobilappen LINDINSIDE.

Driftssetting

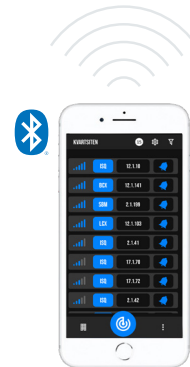
Følg instruksjonene nedenfor. Styreenheten er utstyrt for driftssetting via mobilappen LINDINSIDE.

LINDINSHADE

Systemprogramvaren LINDINSHADE bestemmer hvilken posisjon en bestemt solavskjerming skal befinne seg i. Se prosjekteringsanvisning og annen dokumentasjon for aktivering av LINDINSHADE.

Vedlegg

Se vedlegg for instruksjoner om motortest og meny med styrparametere til SBM, fra programvare SBM 2.0.0.



Smarttelefon med appen LINDINSIDE for kommunikasjon med SBMb og andre enheter.



Les mer om LINDINSIDE



Download on the App Store



GET IT ON Google Play

ARBETSGÅNG VID DRIFTSÄTTNING VIA LINDINSIDE

(Se nästa sida för skärmbilder)

Når riktig bygning er valgt i appen:**1. Trekk ned for å skanne og identifisere enheter.**

For å finne riktig styreenhet blant identifiserte enheter, trykk på klokkesymbolet for den enheten som kan være den riktige. Et pip-lyd sammen med et blinkende blått lys indikerer hvilken enhet som er aktivert via klokkesymbolet.

2. Innstille (endre) Node-ID

Velg feltet for Node-ID for den identifiserte enheten. Angi det unike Node-ID mellom 1–239 som er tildelt styreenheten ifølge anbefalt tildeling fra Lindinvent.

Etter tildeling: Foreta gjerne en ny skanning for å verifisere at enhetens Node-ID har blitt oppdatert korrekt. Ved tildeling av Node-ID til et større antall enheter kan funksjonen "Set node-IDs" brukes.

3. Koble til enheten

Trykk på feltet for enhetens produktnavn for å koble til. Skann og koble til igjen ved problemer.

4. Quick setup

Fra pilknapper øverst i skjermvalget quick-setup: Verifiser at solskjermingen er tilkoblet slik at motorene kjører skjermingen opp og ned i henhold til retningen på piltastene:

- Trykk "Enter" for å aktivere motor 1.
- Kjør med pil opp og ned (test).
- Trykk "Enter" for å aktivere motor 2.
- Kjør med pil opp og ned (test).
- Trykk "Enter": SBMb overgår til automatisk motor kalibrering og kjøretidsmåling.

5. Still inn parametere under skjermvalget**Quick Setup:**

- **Sikkerhetsfunksjon (Safety function)**
 - Standard satt til [0] = Inaktiv (innvendig solskjerming)
 - Hvis satt til [1] = Kontrollert (utvendig solskjerming)

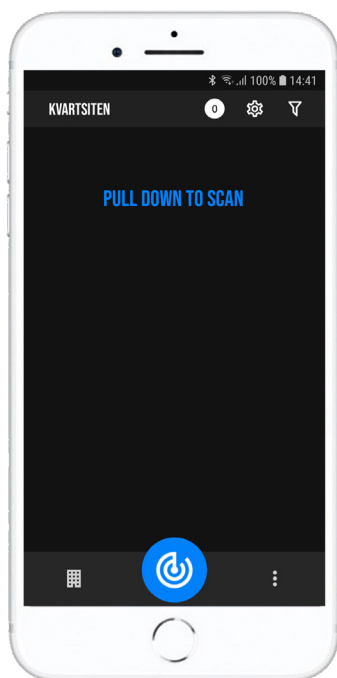
For hver motor (M1 och M2):

- **Solskjermingstype (LINDINSHADE function)**
 - Standard satt til [2] = Venetian (persienne)
- **Testmodus (Test mode)**
 - Standard satt til [0] = Inaktiv
- **Testverdi (Test value)**
 - Standard satt til [0]

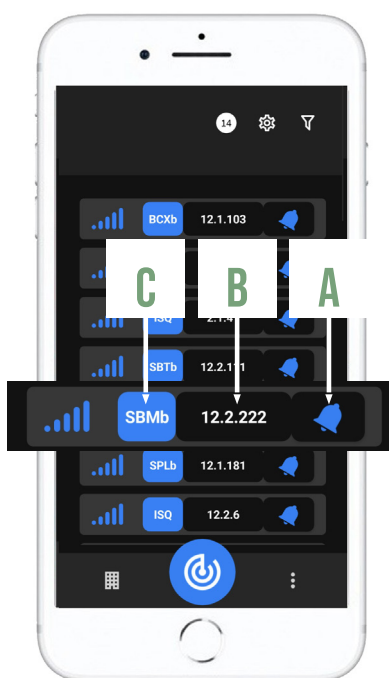
Tilkobling av trykknapper

- Opptil 2 kablede: Se ytre forbindelsesskjema SBMb for tilkobling.
- Opptil 4 stk Enocean (opsjon). LINDINSIDE støtter tilkobling av trådløs trykknapp til bestemt motor.

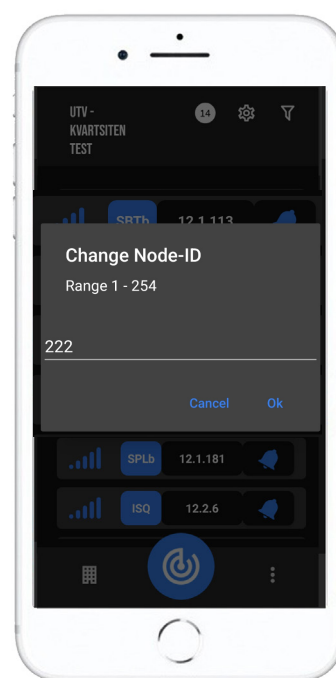
Skjermbilder fra LINDINSIDE

**SKANNING AV ENHETER**

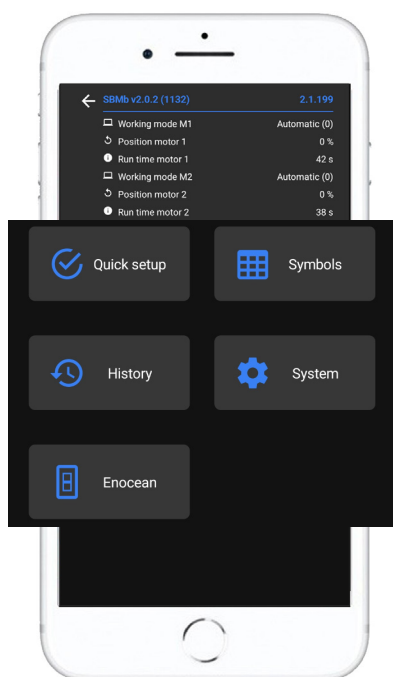
Trekk ned på startskjermen i LINDINSIDE. Enheter i nærheten skannes og presenteres i en rullbar liste på mobilskjermen.

**A. For å identifisere en enhet::**

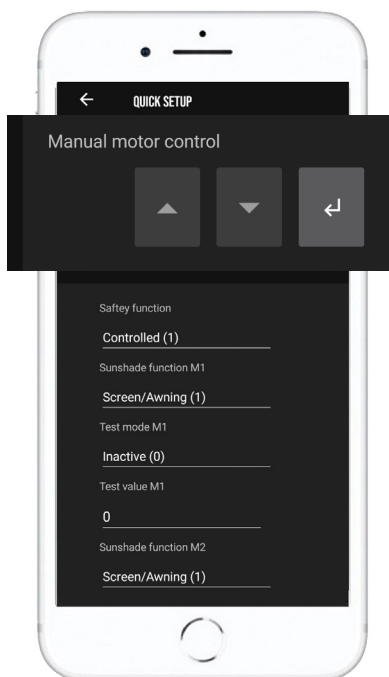
Trykk på klokkesymbolet. Et lyd- og lyssignal indikerer hvilken enhet som er aktivert.

**B. Endre Node-ID**

Trykk på feltet med Node-ID. Et vindu tillater at Node-ID kan oppdateres. Foreta gjerne en ny skanning for å kontrollere oppdateringen.

**C. Etter å ha trykket på feltet med produktnavn:**

Styreenhetens startskjerm med funksjonsvalg og statusverdier vises. Under funksjonsvalget Quick setup er nødvendige innstillinger ved driftssetting og motorstyringskontroll plassert.



Enheden er driftsatt når listen over innstillinger under Quick setup er oppdatert og motorenes retning er kontrollert. Trådløse knapper kobles til enheten under funksjonsvalget Enocean.

KJØRERETNINGSKONTROLL AV SOLSKJERMING

Forutsetninger

Driftssetting av SBM eller SBMb kan utføres når CAN-slyngen med 24 VAC er tilkoblet. Motorer skal være tilkoblet. Beskrivelsene nedenfor kan også brukes for innstilling av solskjermings endebrytere. Innstilling av endebryterne på solskjermingen utføres normalt av solskjermingsleverandøren. Nedenfor beskrives forskjellige fremgangsmåter ved kjøreretningskontroll avhengig av om styreenheten er av versjon SBM eller SBMb.

Kjøreretningskontroll kan alltid utføres manuelt direkte på kretskortet til SBM/SBMb via knapp K1, K2 & K3, se alternativ 2 nedenfor. For SBM til og med versjon A04 brukes ellers brukerpanel DHP, se alternativ 1 nedenfor. Fra og med SBMb er det tilkobling via LINDINSIDE som gjelder hvis ikke kjøreretningskontrollen utføres via kretskortet til SBMb og knapp K1, K2 & K3, som beskrevet nedenfor.

Merk: Måling av kjøretid i SBM fungerer kun fra og med versjon SBM A04. For tidligere versjoner av SBM må kjøretiden måles manuelt og tiden skrives inn via Symbol.

Alternativ 1: (Ikke SBMb)

Kjøreretningskontroll ved hjelp av brukerpanel DHP

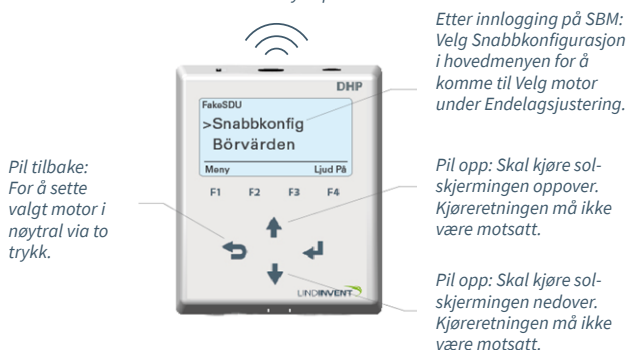
Koble brukerpanel DHP til SBM og logg inn.

Gå til: *Snabbkonfigurering* → *Endelagsjustering* → *Velg motor*

Velg i menyen den motoren som skal kontrolleres. Trykk en gang på pil opp (↑) eller pil ned (↓) for å sette skjermingen i bevegelse. Ett trykk på hvilken som helst knapp etter igangsetting stopper motoren. Solskjermingen skal bevege seg i den retningen som pilen på DHP viser. Hvis kjøreretningen er motsatt i forhold til knappetrykningen, skal lederne i koblingsklemmen for motor OPP og NED i SBM bytte plass. Hver motor skal kontrolleres og rettes individuelt.

Etter verifisert korrekt kjøreretning i henhold til ovenstående: Trykk to ganger på <pil tilbake>, se illustrasjonen med DHP nedenfor. Nå starter en programmert prosess som begynner med at motorene parallelt kjører skjermene til det nedre endelaget. Etter 120 sekunder (justerbar tid) kjører skjermene automatisk til sine respektive øvre posisjoner, en om gangen. Kjøretiden måles under kjøringen og registreres. Kjøretiden brukes for å kunne sette skjermingen i ønsket posisjon fra 0 til 100%.

IR-vindu mot IR-øyne på SBM

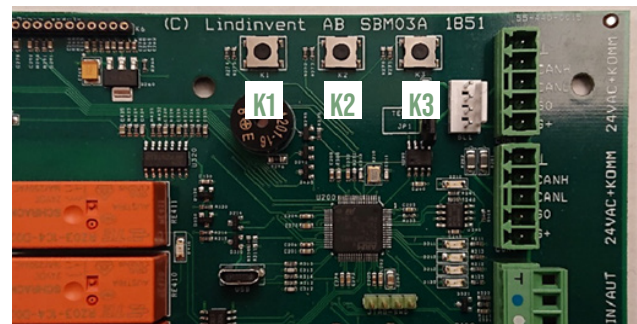


Alternativ 2: (SBM & SBMb)

Kjøreretningskontroll via trykknapper på kretskortet

På kretskortet finnes det tre trykknapper (K1, K2, K3) som brukes til manuelt å kunne manøvrere motorene.

Skrut av lokket på SBM/SBMb for å få tilgang til knappene.



- **K1** skal kjøre solskjermingen oppover
– som pil opp på DHP/LINDINSIDE ville ha vist.
- **K2** skal kjøre solskjermingen nedover
– som pil ned på DHP/LINDINSIDE ville ha vist.
- **K3** veksler mellom motor 1 og motor 2 og nøytral.

Hvis kjøreretningen er motsatt i forhold til den angitte kjøreretningen for knapp K1 og knapp K2 ovenfor, skal lederne i koblingsklemmen for motor OPP og NED i SBM/SBMb bytte plass. Hver motor kontrolleres og rettes individuelt.

Etter avsluttet kontroll med eventuell retting: Trykk to ganger på knapp K3, som dermed skal settes i nøytral posisjon! Med knapp K3 i nøytral posisjon vil motorene parallelt kjøre skjermene til det nedre endelaget og vente der i 120 sekunder (justerbar tid). Deretter kjører skjermene automatisk til sine øvre posisjoner, en om gangen, mens kjøretiden måles. Den målte kjøretiden vil deretter bli brukt til å kunne sette skjermingen i ønsket posisjon fra 0 til 100%.

Alternativ 3: (Fra SBMb B05 og LINDINSIDE)

Tilkobling skjer via LINDINSIDE. Under skjermvalget Quick setup finnes kontrollene for motorstyring.

MERK: Sørg for at motortestmodus forblir deaktivert når motorretning og eventuell motorkalibrering er utført. Motortestmodus deaktiveres i LINDINSIDE ved å trykke på "Enter" og det deaktiverte modus indikeres på skjermen ved at fargen på piltastene under skjermvalget "Quick setup" endres fra hvit til grå.

Presentation av variabler

I den ordning som rubrikerna presenteras i huvudmenyn till styreenheten.

Inledning till menystrukturen i SBM/SBMb	Tillgängliga användargränssnitt med SBM		Meny	Visas i display		Kommentar [Defaultvärde]
	DHP			Ärvärden:		
	Applikationer i DHP	Handenhet som används till versioner av SBM utan stöd för Bluetooth®. Via DHP kan SBM nås antingen trådbundet via kablage eller trådlöst via IR beroende på vilken applikation i DHP som aktiveras.		Driftläge M1		[0]; Visar aktuellt driftsläge; [Automatisk] Lista: <Automatisk(0) = Går till förvald Position M1>; <Manuell(1) = Går till en manuell ställbar position via tryckknapp>.
	SerialSDU (via FTP-kabel & RJ45-kontakt)	Programval i DHP vid uppkoppling med FTP-kabel & RJ45-kontakt		Position M1		[0] Anges i % från 0 till 100.
	FakeSDU (via IrDA)	Programval i DHP vid uppkoppling via IrDA-enhet på DHP och SBM		Pos M1 BV		[0] Förvald position för solavskärmning motor1 vid driftläge automatisk. Anges i % där 0 är helt öppen.
	RemoteSDU (via CAN-slingan)	Vid uppkoppling via RJ11-kablage från DHP till CAN-anslutning		Vinkel M1		Ett ärvärde; [0 = helt parallell/öppen i nedfält läge]; vinkel anges i grader med tecken där + normalt motsvarar vinkling av frontside ned/mot rum och - anger frontside vinklad bakåt relativt rum. Rörelseområde anges via angiven solskyddstyp.
	LINDINTELL/LINDINSPECT (från utgåva 1.33.0)	Enskild enhet nås via LINDINTELL [TCP/IP över gateway NCE]		Vinkel M1 BV		[0]; Internt värde som ställs av funktion.
	Tillgängliga användargränssnitt med SBMb			Tid Man M1		[0]; Tid i minuter sedan manuell drift aktiverats. Driftläget ställs i Manuell så snart tryckknapp detekterats.
	LINDINSIDE	Kommunikation via mobilapp LINDINSIDE ersätter handenhet DHP.		"Inställningar" M2		Se kommentarer M1 ovan för de motsvarande M2-parametrar som följer i menyn.
Meny	Visas i display	Kommentar [Defaultvärde]		Strömvärde		[0]; Värde som används vid kontroll av angiven strömgräns aktiv respektive inaktiv motor.
	Snabbkonfig:	Det urval av inställningar som krävs för enkel driftsättning.		In/Utsignaler		Aktuella signalnivåer
	Nod-ID	Ange Nod-ID [221]; Får inte sättas till 0.		AIN1		[V]
	Motortest	Från menyalternativ Kalibrering nedan: Inställning av ändlägesbrytare på motor till solskydd.		AUT1		[V]
	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.		DIN1		Status: 0 eller 1
	Solskyddstyp M2	Se solskyddstyp M1 för anvisningar.		DIN2		Status: 0 eller 1
	Skyddsfunktion:	[0 = Inaktiv]; Lista med två funktionsval: <Inaktiv = invändig>; <Kontrollerad = Utvändig>; Så länge en signal detekteras från ett yttre system är solavskärningsstyrningen aktiv; vid utebliven signal går solskyddet upp och stannar uppe tills signal detekteras>.		Inställningar:		
	Hantera ETK			Motorreglering:		
	ETK1 funktion	Koppling till motorer/solavskärmningar [0 = inaktiv]; 1 = M1; 2 = M2; 3 = M1+M2		Solskyddstyp M1		[0]; Se urvalet paramentrar under meny snabbkonfig för anvisning.
	ETK2 funktion	[0]; Se ETK1		Körtid M1		[Om 0; Körtid kommer att beräknas och anges här]; Om -1; Körtiden beräknas inte. Avskärmningen går alltid till sina ändlägen.
	ETK3 funktion	[0]; Se ETK1		Solskyddstyp M2		[0]; Se urvalet paramentrar under snabbkonfig för anvisning.
	ETK4 funktion	[0]; Se ETK1		Körtid M2		[Om 0; Körtid kommer att beräknas och anges här]; Om -1; Körtiden beräknas inte. Avskärmningen går alltid till sina ändlägen.
				Skyddsfunktion:		[Inaktiv]; Se urvalet paramentrar under snabbkonfig för anvisning.
				Initieringstid		[120] Fördröjning i sekunder till starten av klockning körtid.

Meny	Visas i display	Kommentar [Defaultvärde]	Meny	Visas i display	Kommentar [Defaultvärde]
	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.		Motor-test:	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 ändlägen 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.		Självtest:	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/Utsignaler				
	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.			

Presentasjonen av hele menyen i SBM fullført.