

Förutsättningar

- SBMb förutses vara inkopplad till 24 VAC + CAN.
- Spänningsmatning (230 VAC) till motorer skall vara inkopplad.
- Motorer skall vara inkopplade (maximalt 2 motorer, ingen parallellkoppling).
- Driftsättare skall ha nödvändiga behörigheter för att kunna använda mobilappen LINDINSIDE.

Driftsättning

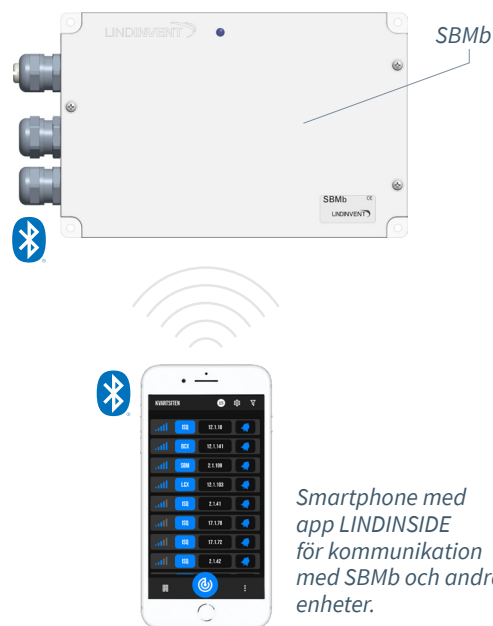
Följ anvisningen nedan. Styrenheten är utrustad för driftsättning via mobilappen LINDINSIDE.

LINDINSHADE

Systemprogramvaran LINDINSHADE avgör vilket läge en bestämd solavskärmning ska befinna sig i. Se projekteringsanvisning och annan dokumentation för aktivering av LINDINSHADE.

Bilagor

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



Smartphone med app LINDINSIDE för kommunikation med SBMb och andra enheter.



Läs mer om LINDINSIDE



Download on the App Store



GET IT ON Google Play

ARBETSGÅNG VID DRIFTSÄTTNING VIA LINDINSIDE

(Se nästa sida för skärmbilder)

När rätt byggnad är vald i appen:

1. Dra ner för att skanna och identifiera enheter

Att söka sig fram till rätt styrenhet av identifierade enheter görs genom att trycka på klocksymbolen för den enhet i listan som kan vara den eftersökta. Ett pip-ljud tillsammans med ett blinkande blått ljus indikerar vilken enhet som aktiverats via klocksymbolen.

2. Ställ in (ändra) Node-ID

Välj fältet för Nod-ID för den identifierade enheten. Ange det unika Nod-ID mellan 1–239 som tilldelats styrenheten enligt rekommenderad tilldelning från Lindinvent.

Efter tilldelning: Gör gärna en ny skanning för att verifiera att enhetens Nod-ID har uppdaterats korrekt. Vid tilldelning av Nod-ID till en större mängd enheter kan funktionen "Set node-IDs" användas.

3. Anslut till enheten

Tryck på fältet för enhetens produktnamn för att ansluta. Skanna och anslut igen vid problem.

4. Quick setup

Från pilknappar överst i skärmvalet quick-setup: Verifiera att solskydd kopplats in så att motorer kör skyddet upp respektive ned enligt riktning på piltangenterna:

- Tryck "Enter" för att aktivera motor 1.
- Kör med pil upp respektive ned (test).
- Tryck "Enter" för att aktivera motor 2.
- Kör med pil upp respektive ned (test).
- Tryck "Enter": SBMb övergår till att med automatik genomföra en motorkalibrering samt en körtidsklockning.

5. Ställ parametrar under skärmval Quick Setup:

- Skyddsfunktion (Safety function)
 - Default satt till [0] = Inactive (invändigt solskydd)
 - Om satt till [1] = Controlled (utvändigt solskydd)

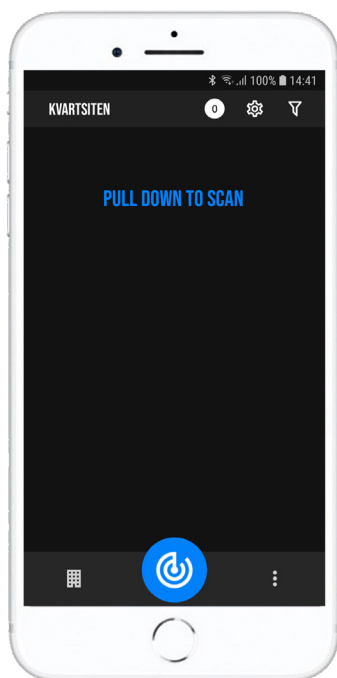
För respektive motor (M1 och M2):

- Solskyddstyp (LINDINSHADE function)
 - Default satt till [2] = Venetian (persienn)
- Testläge (Test mode)
 - Default satt till [0] = Inactive
- Testvärde (Test value)
 - Default satt till [0]

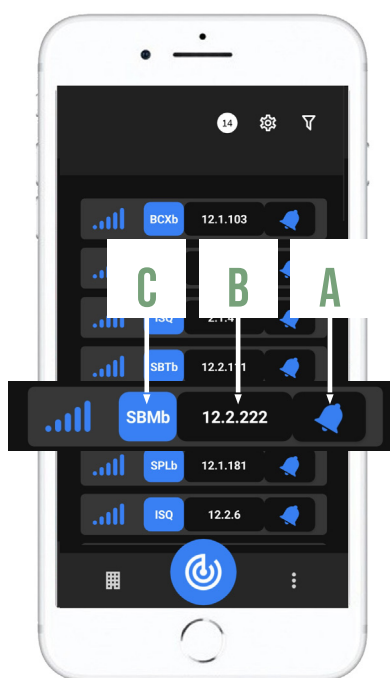
Inkoppling av tryckknappar

- Upp till 2 stycken trådbundna:
 - Se yttre förbindningsschemat SBMb för inkoppling.
- Upp till 4 stycken Enocan (option).
 - LINDINSIDE har stöd för koppling av trådlös tryckknapp till avsedd motor.

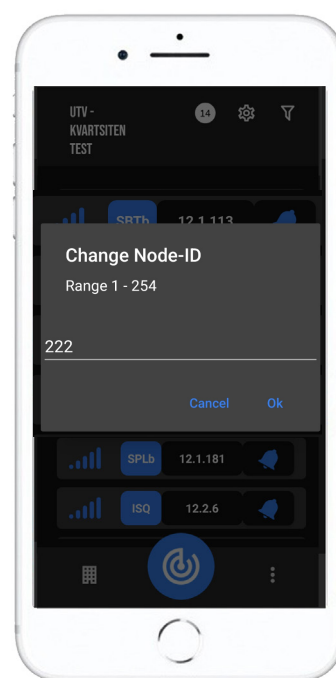
skärmbilder från LINDINSIDE

**SKANNA ENHETER**

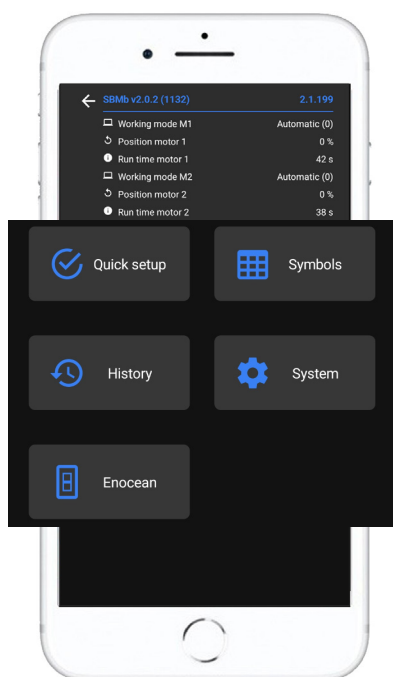
Dra ned på startskärmen i LINDINSIDE. Enheter i närhet skannas och presenteras i en skrollbar lista på mobilskärmen.

**A. För att identifiera enhet:**

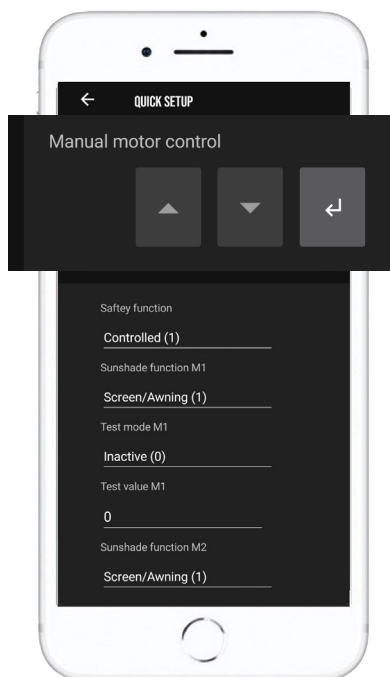
Tryck på klocksymbolen. Ett ljud och ljus signal indikerar vilken enhet som aktiverats.

**B. Ändra Node-ID**

Tryck på fältet med Node-ID. Ett fönster medger att Node-ID kan uppdateras. Gör gärna en ny skanning för att kontrollera uppdateringen.

**C. Efter tryck på fältet med produktnamn:**

Styrenhetens startskärm med funktionsval och statusvärden visas. Under funktionsval *Quick setup* har nödvändiga inställningar vid driftsättning och reglaget för motorkontroll placerats.



Enheden är driftsatt när listan av inställningar under Quick-setup är uppdaterad och gångriktning på motorer är kontrollerad. Trådlösa knappar knyts till enheten under funktionsval *Enocean*.

KÖRRIKTNINGSKONTROLL AV SOLSKYDD

Förutsättningar

Driftsättning av SBM eller SBMb kan utföras när CAN-slingan med 24 VAC är inkopplad. Motorer skall vara anslutna. Beskrivningarna nedan kan också användas för inställning av solskyddens ändlägesbrytare. Inställning av ändlägesbrytarna på solskyddet görs normalt av solskyddsleverantören. Nedan beskrivs olika förfaranden vid körriktningskontroll beroende på om styrenheten är av version SBM eller SBMb.

Körriktningskontroll kan alltid utföras manuellt direkt på kretskortet till SBM/SBMb via knapp K1, K2 & K3, se alternativ 2 nedan. För SBM till och med version A04 används annars användarpanel DHP, se alternativ 1 nedan. Från och med SBMb är det anslutning via LINDINSIDE som gäller om inte körriktningskontrollen genomförs via kretskortet till SBMb och knapp K1, K2 & K3, enligt nedan.

Notera: Mätning av gångtiden i SBM fungerar endast från och med version SBM A04.

För tidigare versioner av SBM måste gångtiden mätas manuellt och tiden skrivas in via Symbol.

Alternativ 1: (Ej SBMb)

Körriktningskontroll med hjälp av användarpanel DHP

Anslut användarpanel DHP till SBM och logga in.

Gå till: Snabbkonfiguration → Ändlägesjust → Välj motor

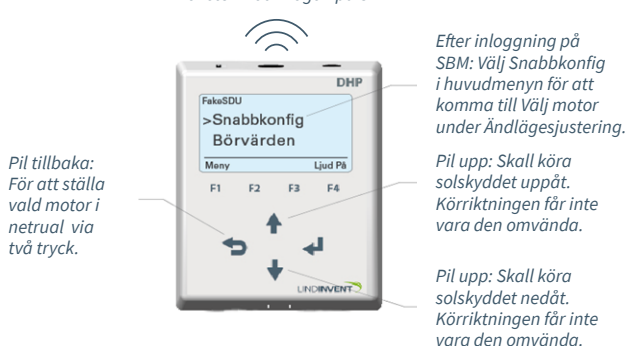
Välj i menyn den motor som skall kontrolleras.

Tryck en gång på pil upp (↑) eller pil ned (↓) för att sätta avskärmningen i rörelse. Ett tryck på valfri knapp efter igångsättning stoppar motorn. Solkyddet skall röra sig i den riktning som pilen på DHP anger. Om gångriktningen är den motsatta i förhållande till knapptryckningen ska ledarna i kopplingsplinten för motor UP respektive DOWN i SBM byta plats. Varje motor skall kontrolleras och åtgärdas för sig.

Efter verifierad korrekt gångriktning enligt ovan:

Tryck två gånger på <pil tillbaka>, se illustrationen med DHP nedan. Nu startas en programmerad process som inleds med att motorerna parallellt kör sina solskydd till det nedre ändläget. Efter 120 sekunder (inställbar tid) körs solskydden med automatik till sina respektive övre lägen, en i taget. Gångtiden mäts under körningen och registreras. Gångtiden används för att kunna ställa solskyddet i valfritt läge från 0 till 100%.

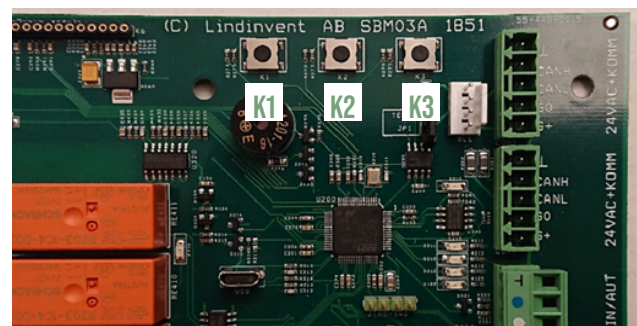
IR-fönster mot IR-ögon på SBM



Alternativ 2: (SBM & SBMb)

Körriktningskontroll via tryckknappar på kretskortet

På kretskortet finns det 3 stycken tryckknappar (K1, K2, K3) som används för att manuellt kunna manövrera motorerna. Skruva av locket på SBM/SBMb för att komma åt knapparna.



- K1 skall köra solskyddet uppåt
– som pil upp på DHP/LINDINSIDE skulle ha visat.
- K2 skall köra solskyddet nedåt
– som pil ned på DHP/LINDINSIDE skulle ha visat.
- K3 växlar mellan motor 1 och motor 2 och neutral.

Om gångriktningen är den motsatta, i förhållande till den angivna gångriktningen för knapp K1 och knapp K2 ovan, ska ledarna i kopplingsplinten för motor UP respektive DOWN i SBM/SBMb byta plats. Varje motor kontrolleras och åtgärdas var för sig.

Efter avslutad kontroll med eventuell åtgärd: Tryck två gånger på knapp K3, som på så sätt ska ställas i neutralt läge! Med knapp K3 i neutralt läge kommer motorerna att parallellt köra ned solskydden till det nedre ändläget och vänta där i 120 sekunder (inställbar tid). Därefter körs solskydden automatiskt till sina övre lägen, en i taget, medan gångtiden mäts. Den uppmätta gångtiden kommer sedan att användas för att kunna ställa solskyddet i valfritt läge från 0 till 100%.

Alternativ 3: (Från SBMb B05 och LINDINSIDE)

Anslutning sker via LINDINSIDE. Under skärmval Quick setup finns reglage för motorstyrning.

NOTERA: Säkerställ att motortestläget lämnas inaktiverat när motorriktning och eventuell motorkalibrering är genomförd. Motortestläget inaktiveras i LINDINSIDE genom att trycka på "Enter" och det inaktiverade läget indikeras på skärmen genom att färgen på tangentpilarna under skärmvalet "Quick setup" ändras från vitmarkerad till grå.

Presentation av variabler

I den ordning som rubrikerna presenteras i huvudmenyn till styrenheten.

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:			System	
	TK1 funktion:	Tryckknapp 1: [Motor 1] Lista: <Inaktiv>; <Motor1>; styr motor1>;<Motor2>; styr motor2>; <Alla: styr både 1 och 2>.		Firmware:	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>.		Reset	Omstart med utloggning. Inställda värden och summeringar kvarstår.
	Enocean TK:	Steg för att knyta trådlösa tryckknappar (ETK = Enocean tryckknapp) till SBM för motorstyrning.		Fabriksinst	Utloggning: Inställningar samt räknare återställs till fabriksinställningar.
	Hantera ETK			Självtest:	Enbart internt Lindinvent.
	ETK1 funktion	Se urvalet paramentrar under snabbkonfig för anvisning.		Logga ut	Medför utloggning. Inställda värden och summeringar kvarstår.
	ETK2 funktion	Se urvalet paramentrar under snabbkonfig för anvisning.		Debug	Enbart internt Lindinvent.
	ETK3 funktion	Se urvalet paramentrar under snabbkonfig för anvisning.			
	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 styrenhet] 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.			

Presentationen av hela menyn i SBM avslutad.