DRIFTSÄTTNINGSANVISNING

SBMb STYRENHET FÖR SOLAVSKÄRMNING

Version B51, B06

Förutsättningar

- Kännedom om Lindinvents systemuppbyggnad.
- Korrekt inkopplad styrenhet på uppmätt och spänningssatt CAN-buss.
- Korrekt spänningsmatning till motorer är inkopplad. SBMb version B06 är för 230 VAC motorer medan version B51 är för 24 VDC motorer.
- Motorer skall vara inkopplade (maximalt 2 motorer, ingen parallellkoppling).
- Utfärdat användarkonto till mobilappen LINDINSIDE med behörighet till aktuell byggnad.

Driftsättning

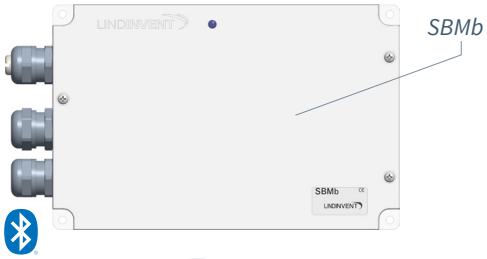
När styrenheten har tilldelats Nod-ID kan övriga inställningar göras antingen på plats via LINDINSIDE eller centralt via LINDINSPECT®. Se arbetsgången vid driftsättning via LINDINSIDE nedan.

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 menyn med styrparametrar till SBMb, från mjukvara SBMb 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

DRIFTSÄTTNING VIA LINDINSIDE

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 solavskärmningen 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):

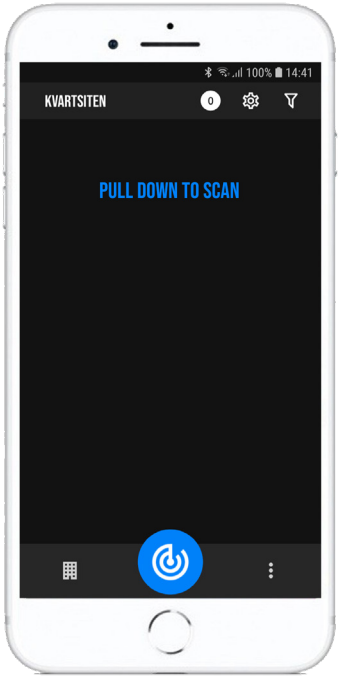
- **Solskyddstyp (LINDINSHADE function)**
  - Default satt till [2] = Venetian (persienn)
- **Testläge (Test mode)**
  - Default satt till [0] = Inactive
- **Testvärde (Test value)**
  - Default satt till [0]

Inkoppling av tryckknappar

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

Skärmbilder från LINDINSIDE

LINDINSIDE



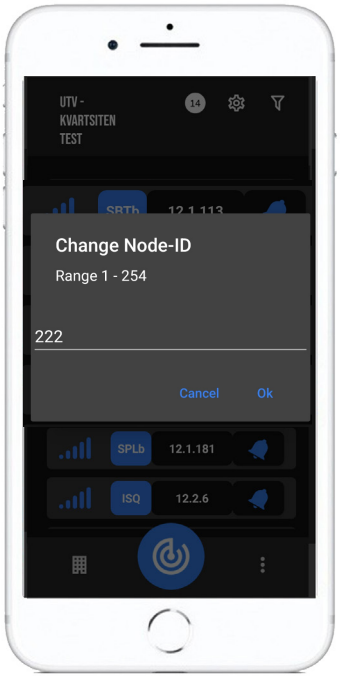
Efter inloggning: Skanna enheter

Dra ned på startskärmen: Alla enheter i närheten skannas och presenteras i en skrollbar lista.



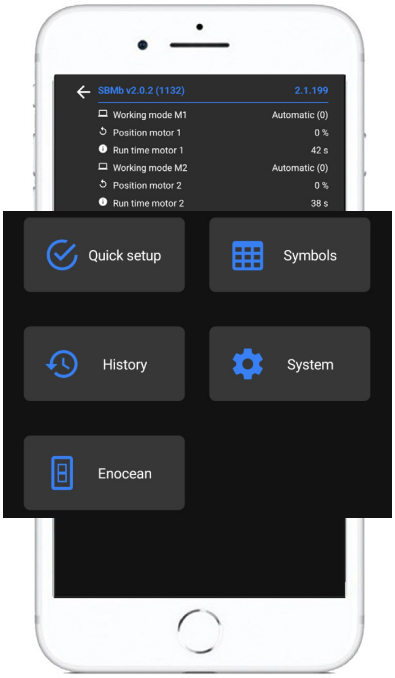
A. Identifiera efter skanning

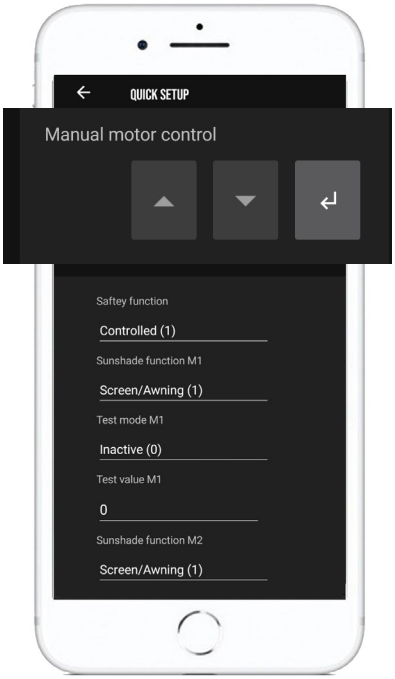
Tryck på klocksymbolen: En ljud- och ljussignal indikerar vilken enhet som aktiverats.



B. Sätt 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. Gå till styrenhetens startskärm

Efter tryck på fältet med produktnamn: Styrenhetens startskärm med funktionsval och statusvärden visas. Under funktionsval *Quick setup* har nödvändniga inställningar vid driftsättning och reglaget för motorkontroll placerats.

Enheten 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 SOLAVSKÄRMNING

Förutsättningar

Driftsättning av SBMb kan utföras när CAN-slingan med 24 VAC är inkopplad. Motorer skall vara anslutna. Inställning av ändlägesbrytarna på solavskärmningen görs av leverantör av solavskärmning . Nedan beskrivs de två alternativen vid körriktningskontroll av SBMb.

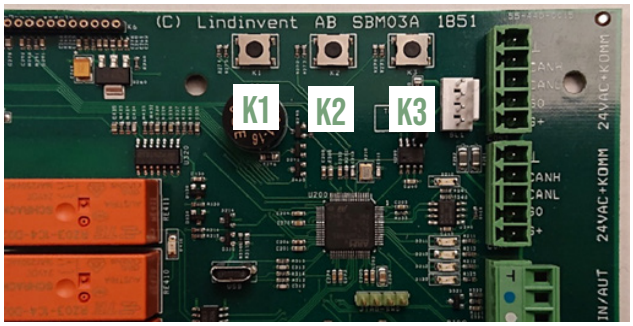
Körriktningskontroll kan alltid utföras manuellt direkt på kretskortet SBMb via knapp K1, K2 & K3, se alternativ 1 nedan. Körriktningskontrollen görs annars via LINDINSIDE, se alternativ 2 nedan.

Alternativ 1 (Manuellt via knappar på kretskortet)

Körriktningskontroll och ändlägesinställning via tryck-knappar på kretskortet

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

- **K1** skall köra solskyddet uppåt (som pil upp i LINDINSIDE).
- **K2** skall köra solskyddet nedåt (som pil ned i LINDINSIDE).
- **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 SBMb byta plats. Varje motor kontrolleras och åtgärdas var för sig. Obs: 230 VAC ska stängas av innan omkoppling på motorplintar.

Efter avslutad riktningskontroll med eventuell åtgärd: Tryck två gånger på knapp K3 (motorer ställs i neutralt läge). Med knapp K3 i neutralt läge kommer motorerna körs nedåt under 120 s tills de når sitt nedersta läge. Därefter körs solavskärmningarna automatiskt till sina övre lägen, en i taget, medan gångtiden mäts. Automatisk körtidsklockning sker endast på B06 inte på B51. På B51 måste man manuellt klocka körtiden och ställa in den på ”Körtid M1/M2”. Den uppmätta gångtiden kommer sedan att användas för att kunna ställa avskärmningen i valfritt läge från 0 till 100%.

Alternativ 2: (Via 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.

Tillgängliga användargränssnitt med SBMb

RemoteSDU (via CAN-slingan) **LINDINTELL/LINDINSPECT (från utgåva 1.33.0)**	**Enskild enhet nås via LINDINTELL [TCP/IP över gateway NCE]**
LINDINSIDE	Kommunikation via mobilapp LINDINSIDE

Meny

Visas i display	**Kommentar [Defaultvärde]**
Snabbkonfig:	**Det urval av inställningar som krävs för enklel driftsättning.**
Nod-ID	Ange Nod-ID [221]; Får inte sättas till 0.
Motortest	Från menyalternativ Kalibrering nedan: Inställning av ändlägesbrytare på motor till solskydd.
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.
Solskyddstyp M2	Se solskyddstyp M1 för anvisningar.
Skyddsfunktion:	[0 = Inaktiv]; Lista med två funktionsval: <Inaktiv = invändig>; <Kontrollerad = Utvändig; Så länge en signal detekteras från ett yttre system är solavskärmningsstyrningen aktiv; vid utebliven signal går solskyddet upp och stannar uppe tills signal detekteras>.
Hantera ETK	
ETK1 funktion	Koppling till motorer/solavskärmningar [0 = inaktiv]; 1 = M1; 2 = M2; 3 = M1+M2
ETK2 funktion	[0]; Se ETK1
ETK3 funktion	[0]; Se ETK1
ETK4 funktion	[0]; Se ETK1

Meny

Visas i display	**Kommentar [Defaultvärde]**
Ärvärden:	
Driftläge M1	[0]; Visar aktuellt driftsläge; [Automatisk] Lista: <Automatisk(0) = Går till förvald Position M1>; <Manuell(1) = Går till en manuellt ställbar position via tryckknapp>.
Position M1	[0] Anges i % från 0 till 100.
Pos M1 BV	[0] Förvald position för solavskärmning motor1 vid driftläge automatisk. Anges i % där 0 är helt öppen.
Vinkel M1	Ett ärvärde; [0 = helt parallell/öppen i nedfält läge]; vinkel anges i grader med tecken där + normalt motsvarar vinkling av frontsida ned/mot rum och - anger frontsida vinklad bakåt relativt rum. Rörelseområde anges via angiven solskyddstyp.
Vinkel M1 BV	[0]; Internt värde som ställs av funktion.
Tid Man M1	[0]; Tid i minuter sedan manuell drift aktiverats. Driftläget ställs i Manuell så snart tryckknapp detekterats.
”Inställningar” M2	Se kommentarer M1 ovan för de motsvarande M2-parametrar som följer i menyn.
Strömvärde	[0]; Värde som används vid kontroll av angiven strömgräns aktiv respektive inaktiv motor.
In/Ut-signaler	Aktuella signalnivåer
AIN1	[V]
AUT1	[V]
DIN1	Status: 0 eller 1
DIN2	Status: 0 eller 1
Inställningar:	
Motorreglering:	
Solskyddstyp M1	[0]; 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.
Solskyddstyp M2	[0]; Se urvalet paramentrar under snabbkonfig för anvisning.
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]
Ström aktiv	[130] Ett värde som motsvarar den strömgräns som indikerar en aktiv motor.
Ström inaktiv	[40] Ett värde som motsvarar den strömgräns som indikerar en inaktiverad motor.
Marginal stopp	[15] Anges i % över Körtid. Ger tid utöver Körtid då ström är på efter stopp.
Fördr relä på	[3600]
Fördr relä av	[1200]
Tryckknappar:	
TK1 funktion:	Tryckknapp 1: [Motor 1] Lista: <Inaktiv>; <Motor1; styr motor1>;<Motor2; styr motor2>; <Alla: styr både 1 och 2>.
TK2 funktion:	Tryckknapp 2: [Motor 2] Lista: <Inaktiv>; <Motor1; styr motor1>;<Motor2; styr motor2>; <Alla: styr både 1 och 2>.
Enocean TK:	Steg för att knyta trådlösa tryckknappar (ETK = Enocean tryckknapp) till SBM för motorstyrning.
Hantera ETK	
ETK1 funktion	Se urvalet paramentrar under snabbkonfig för anvisning.
ETK2 funktion	Se urvalet paramentrar under snabbkonfig för anvisning.
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 - 239; 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 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 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.

Meny

Visas i display	Kommentar [Defaultvärde]
Kalibrering	Fastställa Körtid: Görs i två steg och då enbart i samband med att SBM startas första gången.
Motortest:	Steg 1: Procedur för att ställa brytare på motorn/körriktningskontroll; Steg 2: Körtiden fastställs. Se kommentar Steg 2 nedan.
Välj motor	Vägleder vid val av motor (1 eller 2) som ännu inte har fått brytarna inställda.
Kör motor	Instruktion för att köra avskärmning hela vägen upp respektive ned för att via skruvar på motorn markera brytpunkterna helt öppen och helt stängd.
	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.
System	
Firmware:	Aktuell version av mjukvara SBM.
Reset	Omstart med utloggning. Inställda värden och summeringar kvarstår.
Fabriksinst	Utloggning: Inställningar samt räknare återställs till fabriksinställningar.
Självtest:	Enbart internt Lindinvent.
Logga ut	Medför utloggning. Inställda värden och summeringar kvarstår.
Debug	Enbart internt Lindinvent.

Presentationen av SDU-menyn för SBMb avslutad.