

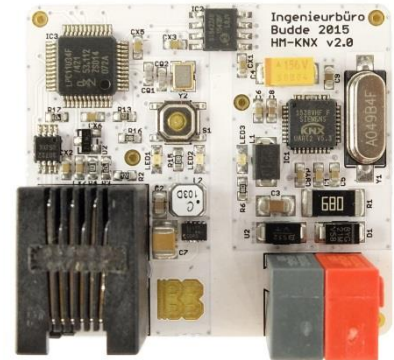
## Datenblatt

### 1. Produktbezeichnung

HM-KNX

### 2. Funktionsbeschreibung

Einbaumodul zur Nachrüstung eines KNX-Businterfaces für Garagentorantriebe vom Typ Hörmann SupraMatic 2 und SupraMatic 3 („Serie 3 – BiSecur“), LineaMatic und RotoMatic:



- SupraMatic 3
  - o mit Buchstabe C oder höher (D,E,F,...) am Ende der Seriennummer
  - o mit Buchstabe A oder B am Ende der Seriennummer\*
- SupraMatic 2 mit Buchstabe D oder höher am Ende der Seriennummer
- RotaMatic mit Buchstabe B oder höher am Ende der Seriennummer
- LineaMatic mit Buchstabe C oder höher am Ende der Seriennummer

\*) SupraMatic 3 mit Buchstabe A oder B am Ende der Seriennummer (von Ende 2012/Anfang 2013) sind auf den Funktionsumfang des SupraMatic 2 begrenzt und benötigen die SupraMatic 2 spezifischen Installationsschritte (siehe Abschnitt 4).

Es werden folgende Kommunikationsobjekte zur Verfügung gestellt:

#### 1. OPEN/CLOSE

Ermöglicht ein Öffnen („0“) und Schließen („1“) des Garagentores entsprechend DPT 1.009 (Jalousieansteuerung). Bei erneuter Aktivierung während einer laufenden Fahrt wird sofern nötig die Fahrtrichtung gewechselt.

Nur Supramatic 2: Ist kein Fahrtrichtungswechsel erforderlich (z.B. Öffnen-Öffnen) muss bei diesem Antrieb kurz gestoppt werden, da die Fahrtrichtung nicht erkannt wird. Sobald der Antrieb gestoppt wird, wird der korrekte Fahrbefehl ausgeführt.

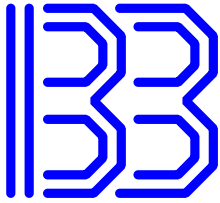
#### 2. STOP

Stoppt eine laufende Fahrt. Reaktion sowohl auf „0“ wie auf „1“ (DPT 1.010).

#### 3. VENTING

Fährt bei „1“ in die am Garagentorantrieb programmierte Belüftungsstellung (siehe Handbuch) (DPT 1.001). Bei „0“ wird das Tor geschlossen. Der am Antrieb gemäß Handbuch programmierte automatische Zulauf wird hiervon nicht beeinflusst.

#### 4. LIGHT



---

Schaltet die Beleuchtung am Antrieb.

Nur Supramatic 3: Ein- und Ausschalten der Beleuchtung durch „1“ bzw. „0“ (DPT 1.001).

Nur SupraMatic 2: Wechseln des Schaltzustands der Beleuchtung durch „1“ (DPT 1.012).

5. DRIVE LOCK

Sperrt die Bedienung des Antriebs. Alle Fahrbefehle durch Vor-Ort-Bedienung am Antrieb, Funkhandsender und KNX-Interface werden ignoriert. Sperrung mit „1“, Entsperrung mit „0“ (DPT 1.001).

6. KNX LOCK

Sperrt die Bedienung des Antriebs über das KNX-Interface. Alle Fahrbefehle durch das KNX-Interface werden ignoriert. Um wieder Befehle auf den Kommunikationsobjekten zu akzeptieren muss das Objekt auf „0“ zurückgesetzt werden (DPT 1.001).

7. STATUS OPEN

Zustand „1“ wenn das Tor komplett geöffnet, sonst „0“ (DPT 1.002).

8. STATUS CLOSED

Zustand „1“ wenn das Tor komplett geschlossen, sonst „0“ (DPT 1.002).

9. STATUS VENTING

Zustand „1“ wenn das Tor die Lüftungsposition angefahren hat, sonst „0“ (DPT 1.002).

Nur Supramatic 2: Da keine explizite Rückmeldung des Antriebs erfolgt kann es hier in Ausnahmefällen (in Kombination mit Vor-Ort-Bedienung oder Funkhandsender) zu einer Falschdetektion kommen (Anforderung von „VENTING“ per KNX-Interface und manuelles Stoppen per Handbedienung vor Erreichen der Endlage führt zu einer Detektion von „VENTING“).

10. STATUS MOVING

Zustand „1“ wenn Tor fährt, sonst „0“ (DPT 1.002).

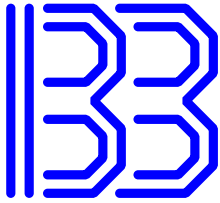
11. STATUS MOVING UP (nur SupraMatic 3!)

Zustand „1“ wenn Tor aufwärts fährt (öffnet), sonst „0“ (DPT 1.002).

12. STATUS MOVING DOWN (nur SupraMatic 3!)

Zustand „1“ wenn Tor abwärts fährt (schließt), sonst „0“ (DPT 1.002).

13. STATUS PRE-WARN (nur SupraMatic 3!)



Zustand „1“ wenn die Vorwarnzeit für eine Abwärtsfahrt am Tor aktiv ist (siehe Handbuch des Antriebs), sonst „0“ (DPT 1.002). Geht über in „STATUS MOVING DOWN“.

#### 14. STATUS LIGHT (nur SupraMatic 3!)

Zustand „1“ wenn die Antriebsbeleuchtung aktiv ist, sonst „0“ (DPT 1.001).

#### 15. STATUS ERROR

Zähler/Bitmaske für interne Zustände (DPT 12.000). Dieses KO überträgt keine für Endnutzer sinnvoll auswertbaren Informationen und sollte NICHT mit einer Adresse belegt werden!

Funktion der LED-Anzeigen:

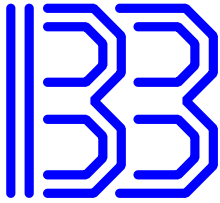
- GRÜN – Spannungsversorgung/Funktion KNX Bus
- BLAU – Spannungsversorgung/Funktion Hörmann-Bus und Controller
- ROT – Dauerhaft an: Programmiermodus, Blinken: Aktivität auf dem KNX Bus

### 3. Installation

Alle Tor-Antriebe:

1. Demontieren Sie durch Abziehen die Abdeckung des Modulschachts an ihrem Antrieb
2. Führen Sie das KNX Kabel von oben durch die Kabeldurchführung aus Gummi in den Modulschacht ein; Isolieren Sie das rot-schwarze Leitungspaar ab und versehen Sie es mit der mitgelieferten Busklemme. Isolieren sie die gelbe und weiße Leitung.
3. Platzieren Sie das Modul wie abgebildet aufrecht im Modulschacht. Die Anschlüsse zeigen nach unten.
4. Verbinden Sie mit dem mitgelieferten RJ12-Kabel das Modul mit dem Motor. Legen Sie hierbei das Kabel als Schleife wie abgebildet.
5. Stecken Sie die Busklemme auf und aktivieren Sie gegebenenfalls den Programmiermodus (s. Abschnitt „Parametrierung“)
6. Montieren Sie die Abdeckung durch Aufschieben. Achten Sie darauf, das RJ12-Kabel nicht zu quetschen.





Speziell Supramatic 2: Für die korrekte Funktion des Moduls muss bei Antrieben vom Typ Supramatic 2 zwingend die Funktion des „Optionsrelais“ auf „Das Relais ist während der Torfahrt eingeschaltet“ (Anleitung: Menü 5, Option 7) eingestellt werden! Bei falscher Einstellung führt ein wiederholtes Auslösen eines Fahrbefehls zu einem Stoppen des Antriebs, der „STOP“ Befehl ist ohne Funktion und es erfolgt keine Rückmeldung über die Bewegung der Antriebs.

## 4. Parametrierung

Für die Parametrierung muss das Modul sowohl an den Antrieb als auch an den KNX Bus angeschlossen sein. Sowohl die blaue LED als auch die grüne LED müssen leuchten!

Die Parametrierung des Moduls erfolgt über die mitgelieferte Windows-Software. Folgende Parameter sind einstellbar: Physikalische Adresse, Gruppenadressen (bis zu 254) und Kommunikationsflags. Die Windows-Software unterstützt wahlweise den Buszugriff über Falcon 2.x (Backend der Software „ETS“, auf Rechnern mit ETS 3.x/4.x vorhanden, für die ETS 5.x bitte nachinstallieren) oder direkt über einen eibd/knxd Server.

Alternativ können diverse Funktionen des Moduls auch mit der ETS Software angesprochen werden. Hierbei werden das Setzen/Zurücksetzen des Programmiermodus, das Auffinden eines Moduls im Programmiermodus, das Programmieren der Physikalischen Adresse (NICHT Gruppenadressen!), das Abrufen der Geräteinformationen und der Neustart des Moduls unterstützt.

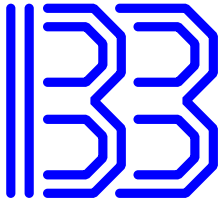
Darüber hinaus kann die gesamte Parametrierung auf der Linux-Kommandozeile mit Hilfe der eibd Client-Applikationen vorgenommen werden. Dies ermöglicht eine Inbetriebnahme des Moduls unabhängig von der Windows-Software. Explizit: Solange ein funktionsfähiger eibd vorhanden ist kann das Modul in vollem Umfang parametrierung werden, unabhängig von Windows-Versionen oder der ETS.

Das Modul kann durch langes Drücken (>2s) der Programmier Taste in den Programmiermodus versetzt bzw. dieser beendet werden. Die Physikalische Adresse des Moduls im Auslieferungszustand ist 15.15.255.

### 4.1. Empfohlene Parametrier-Reihenfolge

Diese Reihenfolge wird besonders empfohlen, wenn Linienkoppler eingesetzt werden.

1. Versetzen Sie das Gerät per Programmier Taste in den Programmiermodus.
2. Finden Sie das Gerät in der ETS („Diagnose“ – „Physikalische Adressen“ – „Gerät(e) im Programmiermodus“).
3. Importieren Sie ein Dummy-Device eines beliebigen Herstellers in die ETS und fügen es Ihrem Projekt hinzu. Geben Sie diesem Dummy-Device die gewünschte PA für das HM-KNX.
4. Programmieren Sie die PA („Rechte Maustaste“ – „Programmieren“ – „Physikalische Adresse“).
5. Rufen Sie zum Test die Geräteinformationen ab („Rechte Maustaste“ – „Info“ – „Geräteinfo“).
6. Beenden Sie die ETS und nehmen die weitere Parametrierung mit IBBConfig vor.



## 5. Rückbau

Sollte das Modul vom Antrieb entfernt werden verweigert der Antrieb weitere Fahrbefehle. Dies ist korrekt und in dieser Form auch bei originalen Erweiterungsmodulen der Herstellers (z.B. UAP1) gegeben. Ein erneutes Anschließen eines Erweiterungsmoduls stellt umgehend die Funktion wieder her. Soll das Modul permanent entfernt werden so ist der Antrieb gemäß Anleitung des Herstellers auf die Werkseinstellungen zurückzusetzen.

## 6. Technische Daten

- KNX: Anschluss über KNX-Klemme, Stromaufnahme < 10mA
- Hörmann-Bus: Anschluss über RJ12-Kabel 1:1 (kompatibel zum Hörmann UAP1 Erweiterungsmodul), Leistungsaufnahme < 0,3W

## 7. Lieferumfang

- Modul inkl. KNX-Busklemme
- Patchkabel RJ12 (7cm Länge) zum verdeckten Einbau im Modulschacht am Antrieb

## Sicherheitshinweise

Der Einbau des Moduls hat durch eine elektrotechnisch geschulte Fachkraft zu erfolgen. Durch unsachgemäßen Einbau erlöschen jegliche Ansprüche.

Durch den Einbau des Moduls wird eine Steuerung des Garagentorantriebs über den KNX Automatisierungsbus möglich. Wird das Modul verbaut, muss das Tor zusätzlich über geeignete, redundante Sicherheitseinrichtungen (Lichtschranke, Kantendrucksensor) gesichert sein. Die Fernsteuerung über KNX darf nur bei direkter Sichtverbindung zum Tor erfolgen. Da bei fehlerhafter Parametrierung, Fehlfunktion oder Ausfall des Moduls der Antrieb gesperrt ist, darf das Modul zwingend nur in Garagen mit einem weiteren unabhängigen Zugang (z.B. Außentür) verwendet werden. Für Personen- und Sachschäden wird keine Haftung übernommen.

Das Prüfbuch des entsprechenden Antriebs und die Einbauerklärung des Moduls sind unbedingt zu beachten! Die Toranlage ist nach Einbau des Moduls durch einen Fachkundigen erneut zu prüfen.