

 **IntesisBox**[®]
PA-RC-KNX-1i v1.2

Manual de Usuario

Fecha de Publicación: 16/05/2012
r1 esp

© Intesis Software S.L. Todos los derechos reservados.

La información en este documento está sujeta a cambios sin previo aviso. El software descrito en este documento se suministra bajo un acuerdo de licencia o acuerdo de no divulgación. El software se puede usar conforme a las condiciones del acuerdo. Ninguna parte de esta publicación se puede reproducir, almacenar en un sistema de recuperación de documentos o transmitir de forma alguna o mediante cualquier medio electrónico o mecánico, incluyendo fotocopias y grabación para cualquier propósito que no sea otro que el uso personal por parte del comprador, sin el permiso por escrito de Intesis Software S.L.

Intesis Software S.L.
C/ Milà i Fontanals, 1bis - 1º
08700 Igualada
España

MARCAS Y NOMBRES

Todas las marcas y nombres utilizados en este documento se reconocen como marcas registradas de sus respectivos propietarios

La información en este documento está sujeta a cambios sin previo aviso.

Interfaz para la integración de aire acondicionado Panasonic en sistemas de control KNX TP-1 (EIB).

Compatible con los modelos de aire acondicionado de las gamas FS y FSM comercializadas por Panasonic.

Program Version de la Aplicación: v1.2

Referencia: **PA-RC-KNX-1i**

ÍNDICE

1.	Presentación	6
2.	Conexión	7
2.1	PA-RC-KNX-1i sin Control Remoto PANASONIC	7
2.2	PA-RC-KNX-1i con Control Remoto PANASONIC	7
3.	Configuración y puesta en marcha	9
4.	Parámetros ETS	10
4.1	Diálogo General	11
4.1.1	Enviar READs a objs Control_ en recup. de bus	11
4.1.2	Escena a ejecutar en inicio/recuperación de bus	11
4.1.3	Bloquear control desde el control remoto	12
4.1.4	Mostrar func "Control_ Bloq Obj Control"	12
4.1.5	Mostrar func "Contador Horas Operación"	13
4.1.6	Mostrar objetos de Filtro	13
4.1.7	Mostrar obj "Código de Error [2byte]"	14
4.1.8	Mostrar obj "Código Texto de Error [14byte]"	14
4.2	Diálogo Configuración de Modo	14
4.2.1	Unidad interior tiene modo CALOR	15
4.2.2	Si modo es AUTO objetos Status_ muestran modo real	15
4.2.3	Mostrar objeto de bit Modo Frío/Calor	15
4.2.4	Mostrar objetos de Escala PID-Compat. para Modo	16
4.2.5	Mostrar objeto + / - para Modo	17
4.2.6	Mostrar objetos de bit para Modo (de control)	17
4.2.7	Mostrar objetos de bit para Modo (de estado)	18
4.2.8	Mostrar objeto Texto para Modo	18
4.3	Diálogo Configuración de Modos Especiales	19
4.3.1	Mostrar modo POWER	19
4.3.2	Mostrar modo ECONOMY	20
4.3.3	Mostrar modo CALOR ADICIONAL	21
4.3.4	Mostrar modo FRÍO ADICIONAL	22
4.4	Diálogo Configuración de Ventilador	23
4.4.1	Si fan es AUTO, los objetos Status_ muestran vent. real (vel1/vel2/...)	23
4.4.2	DPT para objeto Vel. Vent.	23
4.4.3	Mostrar objeto +/- para Velocidad de Vent.	24
4.4.4	Mostrar objetos "Vel. Vent. Man/Auto" de Control y Estado	25
4.4.5	Mostrar objetos de bit para Ventilador (de control)	25
4.4.6	Mostrar objetos de bit para Ventilador (de status)	26
4.4.7	Mostrar objeto Texto para Ventilador	26
4.5	Diálogo Configuración de Lamas Up-Down	27
4.5.1	Unidad interior tiene Lamas U-D	27
4.5.2	AUTOs disponibles en Unidad Int.	27
4.5.3	DPT para objeto Lamas Up-Down	28
4.5.4	Mostrar objeto +/- para Lamas Up-Down	28
4.5.5	Mostrar objetos "Lamas U-D Man/Auto" (de control y estado)	29
4.5.6	Mostrar objetos de bit para Lama (de control)	30
4.5.7	Mostrar objetos de bit para Lama (de estado)	30
4.5.8	Mostrar objeto Texto para Lama	31
4.6	Diálogo Configuración de Temperatura	31
4.6.1	Envío periód. de "Status_ TempConsigna en AA"	31
4.6.2	Mostrar objeto +/- para Temperatura Consigna	32
4.6.3	Permitir límites en Temperatura de Consigna	32
4.6.4	Temp. Ambiente de ref. dada por KNX	33
4.7	Diálogo Configuración de Escenas	34
4.7.1	Mostrar Escenas	34

4.7.2	Escenas pueden ser guardadas desde el bus KNX	35
4.7.3	Mostrar objetos de bit para ejecutar escenas	35
4.7.4	Programación de escena "x"	36
4.8	Diálogo Configuración de Temporizadores	38
4.8.1	Mostrar función Ventana Abierta / Temporizador de Apagado	38
4.8.2	Mostrar función Presencia.....	39
4.8.3	Mostrar temporizador SLEEP.....	42
4.9	Diálogo Configuración de Entrada Binaria "x"	43
4.9.1	Activar uso de Entrada "x".....	43
4.9.2	Tipo de contacto	43
4.9.3	Tiempo de rebote.....	43
4.9.4	Función desactivar	44
4.9.5	Función.....	44
5.	Especificaciones técnicas	52
6.	Unidades A.A. Compatibles	53
7.	Códigos de Error	54
	Apéndice A – Tabla de Objetos de Comunicación	56

1. Presentación



PA-RC-KNX-1i permite una integración completa y natural de unidades de aire acondicionado Panasonic en sistemas de control KNX.

Compatible con todos los modelos de aire acondicionado de las gamas FS y FSM comercializados por Panasonic.

Características generales:

- Dimensiones Reducidas, instalación rápida.
- Conexión directa al bus A/B, el bus que conecta la unidad interior de Aire Acondicionado y el control remoto.
- Múltiples objetos de control y estado (bit, byte, caracteres...) con tipos de datapoint estándar KNX.
- Disponible un objeto de estado para cada objeto de control.
- Disponibles distintos Modos Especiales (Power, Economy, Calor Adicional y Frío Adicional).
- Temporizador de Apagado para Ventana Abierta y Presencia. También disponible la función Sleep.
- Control de la unidad de A.A. basada en la temperatura ambiente leída por la propia unidad o en la temperatura ambiente leída por cualquier termostato KNX.
- Supervisión y control total de la unidad de A.A. desde KNX, incluyendo la supervisión del estado del estado de las variables internas de la unidad, horas de funcionamiento (para el control de mantenimiento del filtro), e indicación de error y código de error.
- Permite el control simultáneo de la unidad de A.A. desde el control remoto y desde KNX.
- Desde KNX se pueden guardar y ejecutar hasta 5 escenas, fijando la combinación deseada de Modo de Operación, Temperatura de consigna, Velocidad del ventilador, y Posición de Lamas en cualquier momento usando un simple objeto de bit.
- Cuatro entradas binarias para contactos libres de potencial proporcionan la posibilidad de integrar diferentes tipos de dispositivos externos. También configurables mediante ETS, pueden ser utilizadas para accionamiento, regulación, control de persianas, y mucho más.

2. Conexión

Conexión de PA-RC-KNX-1i a la unidad de Aire Acondicionado:

2.1 PA-RC-KNX-1i sin Control Remoto PANASONIC

El PA-RC-KNX-1i se puede conectar directamente al bus A/B de la unidad interior (no es necesario un Control Remoto de Panasonic -RC de aquí en adelante- también conectado en el bus A/B). Ver el diagrama de conexión en la siguiente página.

2.2 PA-RC-KNX-1i con Control Remoto PANASONIC

Si hay un Control Remoto de Panasonic (RC) conectado al bus A/B, éste SIEMPRE debe estar configurado como Máster.

- Para comprobar si el RC está en modo Máster o Esclavo, éste dispone de un switch en la parte trasera. Dicho switch debe estar siempre colocado en posición "MASTER".

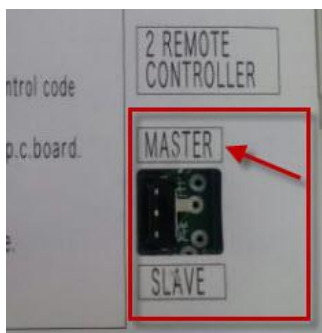


Figura 2.1 Parte de atrás de la PCB del Panasonic RC, selector MASTER/SLAVE

Desconecte la unidad de Aire Acondicionado de la corriente eléctrica, y utilice un cable de dos hilos, con un diámetro entre 0.75mm² y 1.25mm² para la conexión del PA-RC-KNX-1i, el control remoto de Panasonic y su correspondiente unidad de AC. Retire la cubierta de los extremos del cable y fíjelos a los correspondientes terminales A/B de cada dispositivo, tal como se muestra en la **Figura 2.2**.

La máxima longitud del bus A/B es de 200 metros; el bus no tiene polaridad.

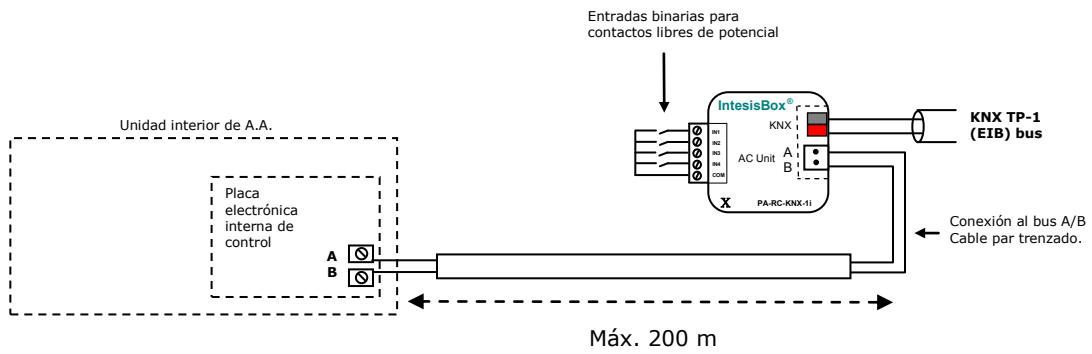
Conexión del PA-RC-KNX-1i al bus KNX:

Desconecte la alimentación del bus KNX. Conecte PA-RC-KNX-1i al bus KNX TP-1 (EIB) usando el conector estándar KNX (rojo/gris) del dispositivo, respete la polaridad.

Vuelva a conectar la alimentación del bus KNX.

Diagramas de conexión:

PA-RC-KNX-1i sin PANASONIC RC



PA-RC-KNX-1i con PANASONIC RC

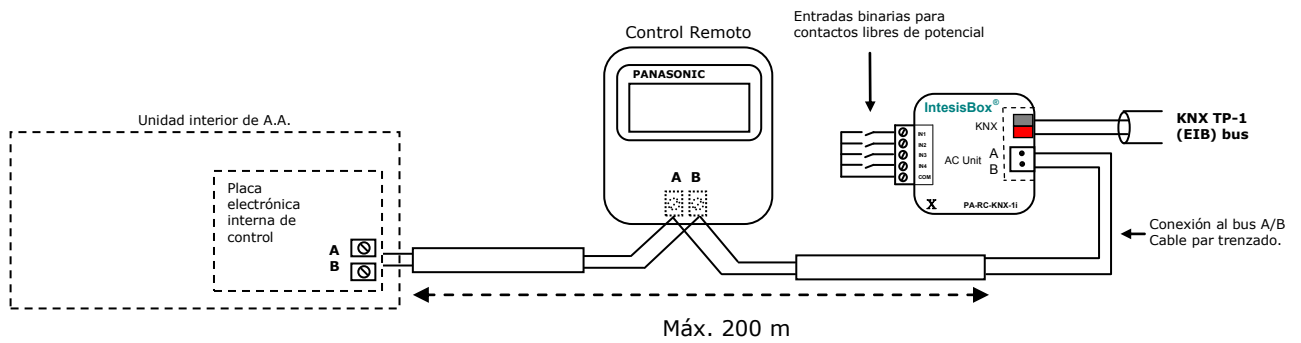


Figura 2.2 Diagramas de conexión

3. Configuración y puesta en marcha

Este es un dispositivo totalmente compatible con KNX que debe ser configurado y puesto en marcha usando el software ETS de KNX.

La base de datos ETS para este dispositivo se puede descargar de:

<http://www.intesis.com/down/eib/PA-RC-KNX-1i.zip>

Por favor, consulte el fichero README.txt situado dentro del archivo zip descargado, para encontrar instrucciones de cómo instalar la base de datos.

⚠ **Importante:** No olvide seleccionar las características concretas de la unidad interior de A.A. conectada a PA-RC-KNX-1i, esto es en "Parámetros" del dispositivo en ETS.

4. Parámetros ETS

Cuando se importa la base de datos en el ETS por primera vez, aparece la siguiente configuración por defecto:

Figure 4.1 Configuración de parámetros por defecto

Con esta configuración es posible enviar On/Off (*Control_ On/Off*), cambiar el modo del A.A. (*Control_ Modo*), la velocidad del ventilador (*Control_ Vel. Vent*) y también la temperatura de consigna (*Control_ Temperatura Consigna*). Los objetos Status_, para los objetos de Control_ mencionados, están también disponibles para utilizarlos si es necesario. También se muestran los objetos *Status_ Temp Consigna en AA* y *Status_ Error/Alarma*.

-

Figure 4.2 Objetos de comunicación por defecto

4.1 Diálogo General

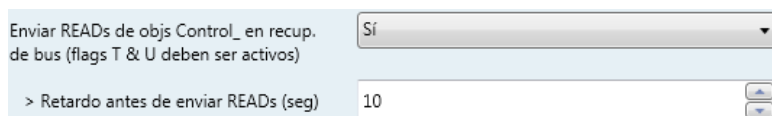
Dentro de este diálogo de parámetros es posible activar o cambiar los parámetros mostrados en la **Figura 4.1**.

El primer campo muestra la URL de la cual se puede bajar la base de datos y el manual de usuario para el producto.

4.1.1 Enviar READs a objs Control_ en recup. de bus

Cuando este parámetro está activado, el PA-RC-KNX-1i enviará telegramas de lectura para las direcciones de grupo asociadas a sus objetos de *Control_*, cuando se recupere la tensión del bus o bien al hacer un reset o descargar el programa de aplicación.

- Al seleccionar **“no”** la pasarela no realizará ninguna acción.
- Al seleccionar **“sí”** todos los objetos de *Control_* con los flags de Transmit (**T**) y Update (**U**) activados, enviarán telegramas de lectura y sus valores serán actualizados cuando se reciba la respuesta.



Enviar READs de objs Control_ en recup. de bus (flags T & U deben ser activos)

> Retardo antes de enviar READs (seg)

Figure 4.3 Detalle del parámetro

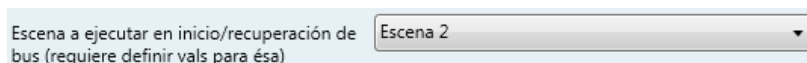
➤ Retardo antes de enviar READs (segundos):

Mediante este parámetro, se puede definir un retardo de entre 0 y 30 segundos para las peticiones de lectura enviadas por los objetos de *Control_*. La finalidad de esto, es dar tiempo suficiente para que otros dispositivos KNX se inicien antes de enviar las peticiones de lectura (READs).

4.1.2 Escena a ejecutar en inicio/recuperación de bus

Este parámetro ejecuta la escena seleccionada cuando se recupera la tensión en el bus o al reiniciar la pasarela, sólo si la escena seleccionada tiene habilitada una programación) o valores previamente guardados desde el bus KNX (ver sección 4.7).

Si la pasarela está desconectada de la unidad interior (bus A & B no conectado), la escena no se aplicará aun al conectar la unidad interior de nuevo.



Escena a ejecutar en inicio/recuperación de bus (requiere definir vals para ésa)

Figure 4.4 Detalle del parámetro

4.1.3 Bloquear control desde el control remoto

Este parámetro permite:

- 1- Tener el control remoto siempre bloqueado, o
 - 2- Decidir, a través de un nuevo objeto de comunicación, si el RC está bloqueado o no.
- Al seleccionar **“sí”** todas las acciones realizadas a través del control remoto serán deshabilitadas.
 - Al seleccionar **“no”** el control remoto funcionara como de costumbre. También aparecen un nuevo parámetro y el objeto de comunicación *Control_ Bloqueo Control Remoto*.

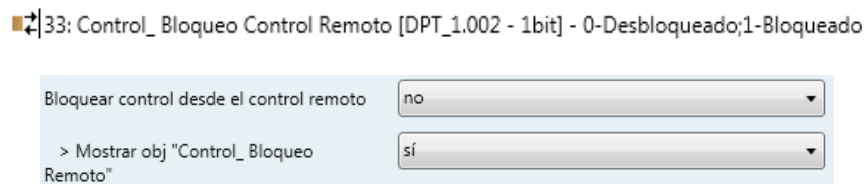


Figure 4.5 Detalle del parámetro y del objeto de comunicación

➤ Mostrar obj “Control_ Bloqueo Remoto”:

Al seleccionar **“no”** el objeto no se mostrará.

Al seleccionar **“sí”** aparecerá el objeto *Control_ Bloqueo Control Remoto*.

- Cuando se envía un valor **“1”** a este objeto de comunicación, el control remoto se bloquea. Para desbloquearlo basta con enviar un valor **“0”**. La pasarela recuerda el último valor recibido aún si ocurre un reset/fallo en el bus KNX.

⚠ Importante: Si hay una escena inicial activada y tiene como Valor de Control Remoto (sin cambio) o desbloqueado, esto desbloquearía el control remoto porque la escena inicial tiene prioridad sobre el objeto *Control_ Bloqueo Control Remoto*.

4.1.4 Mostrar func “Control_ Bloq Obj Control”

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Control_ Bloqueo Objs Control* que, dependiendo del valor que se le envía, bloquea o desbloquea TODOS los objetos *Control_* exceptuado a él mismo.

■ 34: Control_ Bloqueo Objs Control [DPT_1.002 - 1bit] - 0-Desbloqueado;1-Bloqueado

- Al seleccionar **“no”** el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar **“sí”** aparecerá el objeto *Control_ Bloqueo Objs Control*.

- Cuando un valor "1" sea enviado a este objeto de comunicación, todos los objetos *Control_* serán bloqueados. Para desbloquearlos se debe enviar un valor "0", ya que la pasarela recuerda el último valor enviado aun si ha habido un reset/fallo del bus KNX.

4.1.5 Mostrar func "Contador Horas Operación"

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Status_ Contador Horas Operac* que cuenta el número de horas de operación para el PA-RC-KNX-1i.

■|87: Status_ Contador Horas Operac. [DPT_7.001 - 2byte] - Número de horas de operación

- Al seleccionar "no" el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar "sí" aparecerá el objeto *Status_ Contador Horas Operac*.
 - Este objeto puede ser leído y envía su estado cada vez que es contada una hora. La pasarela guarda esta cuenta en la memoria y el estado se envía al bus cuando hay un error/fallo del bus KNX. Aunque este objeto esté marcado como un objeto *Status_* también puede ser escrito para actualizar el contador cuando sea necesario. Para hacer un reset al contador se debe escribir un valor "0".
 - ⚠ **Importante:** Este objeto viene por defecto con el flag de escritura (W) desactivado. Si es necesario escribir en el objeto, este flag debe ser activado.
 - ⚠ **Importante:** Este objeto también envía su estado, cada vez que se escribe un valor, sólo si es diferente del valor existente.
 - ⚠ **Importante:** Si el valor guardado es 0 horas, la pasarela no enviará el estado a KNX.

4.1.6 Mostrar objetos de Filtro

Este parámetro muestra/esconde el objeto *Status_ Código de Error* que muestra los errores de la unidad interior, si ocurren, en formato numérico.

■|29: Control_ Reset Filtro [DPT_1.015 - 1bit] - 1-Reset filtro

■|79: Status_ Estado del Filtro [DPT_1.005 - 1bit] - 0-No alarma; 1-Alarma

- Al seleccionar "no" el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar "sí" aparecerá los objetos *Control Reset Filtro* y *Status_ Estado del Filtro*.
 - El objeto de *Status_* mostrará el valor "0" cuando no haya alarma de filtro, y el valor "1" cuando el filtro esté lleno. Una vez el filtro limpiado la alarma debe resetearse enviando un valor "1" al objeto de *Control_ Reset Filtro*.

4.1.7 Mostrar obj “Código de Error [2byte]”

Este parámetro muestra/esconde el objeto *Status_ Código de Error* que muestra los errores de la unidad interior, si ocurren, en formato numérico.

■|81: Status_ Código de Error [2byte] - 0-No error /Véase manual

- Al seleccionar “no” el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar “sí” aparecerá el objeto *Status_ Código de Error [2byte]*.
 - Este objeto puede ser leído y también envía el error de la unidad interior, si ocurre, en formato numérico. Si se muestra un valor “0” significa que no hay error.

4.1.8 Mostrar obj “Código Texto de Error [14byte]”

Este parámetro muestra/esconde el objeto *Status_ Código Texto de Error* que muestra los errores de la unidad interior, si ocurren, en formato texto.

■|82: Status_ Código Texto de Error[DPT_16.001 - 14byte] - Error PA 3 caracts; Vacío-No

- Al seleccionar “no” el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar “sí” aparecerá el objeto *Status_ Código Texto de Error*.
 - Este objeto puede ser leído y también envía el error de la unidad interior, si ocurre, en formato texto. Los errores mostrados tienen el mismo formato que en el control remoto y que en la lista de errores de la máquina interior del fabricante. Si el valor del objeto está vacío significa que no hay error.

4.2 Diálogo Configuración de Modo

Device: 15.15.255 PA RC Interface

General		
Configuración de Modo	Unidad Interior tiene modo CALOR (véase docum. de su Unidad Interior)	No
Configuración de Modos Especiales	Si modo es AUTO, los objetos Status_ muestran modo real (CALOR/FRÍO/..)	No
Configuración de Ventilador	Mostrar objetos de Escala PID-Compat. para Modo (de Control)	No
Configuración de Lamas Up-Down	Mostrar objeto +/- para Modo	No
Configuración de Temperatura	Mostrar objetos de bit para Modo (de Control)	No
Configuración de Escenas	Mostrar objetos de bit para Modo (de Estado)	No
Configuración de Temporizadores	Mostrar objeto Texto para Modo	No
Configuración de Entrada Binaria 1		
Configuración de Entrada Binaria 2		
Configuración de Entrada Binaria 3		
Configuración de Entrada Binaria 4		

Figure 4.6 Diálogo Configuración de Modo por defecto

Todos los parámetros de esta sección están relacionados con las diferentes propiedades del modo y sus objetos de comunicación.

■ ↕ 1: Control_Modo [DPT_20.105 - 1byte] - 0-Aut;1-Cal;3-Frí;9-Ven;14-Sec

El objeto de comunicación tipo byte para el Modo funciona con el DTP_20.105. El modo Auto se activa con un valor "0", modo Calor con un valor "1", modo Frío con un valor "3", modo Ventilador con un valor "9" y modo Seco con un valor "14".

4.2.1 Unidad interior tiene modo CALOR

Este parámetro se debe utilizar para indicar si la unidad interior dispone de *Modo Calor* disponible.

- Al seleccionar "no", se indicará que la unidad interior no dispone de *Modo Calor*.
- Al seleccionar "sí", se indicará que el *Modo Calor* está disponible en la unidad interior.

⚠ **Importante:** Lea la documentación adjunta a su unidad interior para comprobar si la opción *Modo Calor* está disponible en la unidad interior adquirida.

4.2.2 Si modo es AUTO objetos Status_ muestran modo real

Este parámetro muestra el estado real de la unidad interior cuando está activo el modo Auto.

- Al seleccionar "no", cuando la unidad interior está en modo Auto, todos los objetos *Status_* que hacen referencia al modo, sólo mostraran Auto activado.
- Al seleccionar "sí", cuando la unidad interior está en modo Auto, todos los objetos *Status_* que hacen referencia al modo, mostrarán el modo real en el que la unidad interior está trabajando (Frío, Calor, Seco, Ventilador). En caso de los objetos bit, se mostrará también activo el *Status_ Modo Auto* con un valor "1".

4.2.3 Mostrar objeto de bit Modo Frío/Calor

Este parámetro muestra/esconde los objetos de *Control_* y *Status_ Modo Frío/Calor*.

■ ↕ 2: Control_Modo Frío/Calor [DPT_1.100 - 1bit] - 0-Frío;1-Calor

■ ↕ 56: Status_Mode Frío/Calor [DPT_1.100 - 1bit] - 0-Frío;1-Calor

- Al seleccionar "no" los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar "sí" aparecerán los objetos *Control_* y *Status_ Modo Frío/Calor*.
 - Cuando se envía un valor "1" al objeto de comunicación *Control_*, se activará el **Modo Calor** en la unidad interior, y el objeto *Status_* retornará este valor.

- Cuando se envía un valor "0" al objeto de comunicación *Control_*, se activará el **Modo Frío** en la unidad interior, y el objeto *Status_* retornará este valor.

4.2.4 Mostrar objetos de Escala PID-Compat. para Modo

Este parámetro muestra/esconde los objetos de comunicación *Control_ Modo Frío & On* and *Control_ Modo Calor & On*.

- 3: Control_ Modo Frío & On [DPT_5.001 - 1byte] - 0%-Off;0.1%-100%-On
- 4: Control_ Modo Calor & On [DPT_5.001 - 1byte] - 0%-Off;0.1%-100%-On

- Al seleccionar "no" los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar "sí" aparecerán los objetos *Control_ Modo Frío & On* y *Control_ Modo Calor & On*.
 - Estos objetos proporcionan compatibilidad con los termostatos KNX que controlan la demanda de calor o frío utilizando objetos escalares (porcentaje). En estos termostatos, el porcentaje de demanda está pensado para ser aplicado en válvulas proporcionales para un sistema de calor/frío.
 - La pasarela PA-RC-KNX-1i no proporciona control individual para partes internas de la unidad interior (como, por ejemplo, su compresor, las válvulas refrigerantes, etc.). No obstante, proporciona el mismo nivel de control (como usuario) que el control remoto.
 - Los objetos "Control_ Modo Frío & On" y "Control_ Modo Calor & On" están pensados para traer compatibilidad entre los termostatos orientados al control personalizado de sistemas de frío/calor y unidades interiores de A.A, aplicando la siguiente lógica:
 - Por cualquier valor que no sea cero (>0%) recibido en el objeto "Control_ Modo Frío & On", la unidad interior se Encenderá en modo FRÍO.
 - Por cualquier valor que no sea cero (>0%) recibido en el objeto "Control_ Modo Calor & On", la unidad interior se Encenderá en modo CALOR.
 - El último objeto actualizado definirá el modo de operación.
 - La unidad interior se apagará sólo cuando ambos objetos sea iguales a cero (0%) – o cuando se envía un OFF al objeto "0. On/Off [DPT_1.001 - 1bit]".

⚠ Importante: La función de estos objetos es tan sólo enviar On/Off y Frío/Calor a la unidad interior. El PID (sistema Inverter) es calculado por la misma unidad interior. Por favor, considere introducir un PID apropiado en la configuración del termostato KNX externo que no interfiera con el PID de la unidad interior.

4.2.5 Mostrar objeto +/- para Modo

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Control_ Modo +/-* el cual permite cambiar el modo de la unidad interior utilizando dos tipos diferentes de datapoints.

■ ↕ 10: Control_ Modo +/- [DPT_1.007 - 1bit] - 0-Decrementar;1-Incrementar

- Al seleccionar “no” el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar “sí” aparecerán el objeto *Control_ Modo +/-* y un nuevo parámetro.

Figure 4.7 Detalle del parámetro

➤ DPT para objeto Modo +/-

Este parámetro permite escoger entre los datapoints **0-Arriba / 1-Abajo [DPT_1.008]** and **0-Decrementar / 1-Incrementar [DPT_1.007]** para el objeto *Control_ Modo +/-*.

La secuencia seguida cuando se utiliza este objeto se muestra debajo:



- Arriba / Incrementar
- Abajo / Decrementar

4.2.6 Mostrar objetos de bit para Modo (de control)

Este parámetro muestra/esconde los objetos *Control_ Modo* tipo bit.

- ↕ 5: Control_ Modo Auto [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Activar modo AUTO
- ↕ 6: Control_ Modo Calor [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Activar modo CALOR
- ↕ 7: Control_ Modo Frío [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Activar modo FRÍO
- ↕ 8: Control_ Modo Ventilador [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Activar modo VENTILADOR
- ↕ 9: Control_ Modo Seco [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Activar modo SECO

- Al seleccionar “no” los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar “sí” aparecerán los objetos *Control_ Modo* para Auto, Calor, Frío, Ventilador y Seco. Para activar un modo utilizando estos objetos se debe enviar un valor “1”.

4.2.7 Mostrar objetos de bit para Modo (de estado)

Este parámetro muestra/esconde los objetos *Status_ Modo* tipo bit.

- ↕ 57: Status_ Modo Auto [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Modo AUTO está activo
- ↕ 58: Status_ Modo Calor [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Modo CALOR está activo
- ↕ 59: Status_ Modo Frío [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Modo FRÍO está activo
- ↕ 60: Status_ Modo Ventilador [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Modo VENTILADOR está activo
- ↕ 61: Status_ Modo Seco [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Modo SECO está activo

- Al seleccionar **“no”** los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar **“sí”** aparecerán los objetos *Status_ Modo* para Auto, Calor, Frío, Ventilador y Seco. Cuando estén activados, cada modo retornará un valor **“1”** a través de su objeto tipo bit.

4.2.8 Mostrar objeto Texto para Modo

Este parámetro muestra/esconde el objeto *Status_ Texto de Modo*.

- ↕ 62: Status_ Texto de Modo [DPT_16.001 - 14byte] - ASCII String

- Al seleccionar **“no”** los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar **“sí”** aparecerá el objeto *Status_ Texto de Modo*. También se mostrarán cinco campos de texto en los parámetros, uno para cada modo, que permitirán modificar el texto mostrado en pantalla por el objeto *Status_ Texto de Modo* al cambiar de modo.

> String cuando modo es AUTO	AUTO
> String cuando modo es CALOR	HEAT
> String cuando modo es FRÍO	COOL
> String cuando modo es VENTILADOR	FAN
> String cuando modo es SECO	DRY

Figure 4.8 Detalle del parámetro

4.3 Diálogo Configuración de Modos Especiales

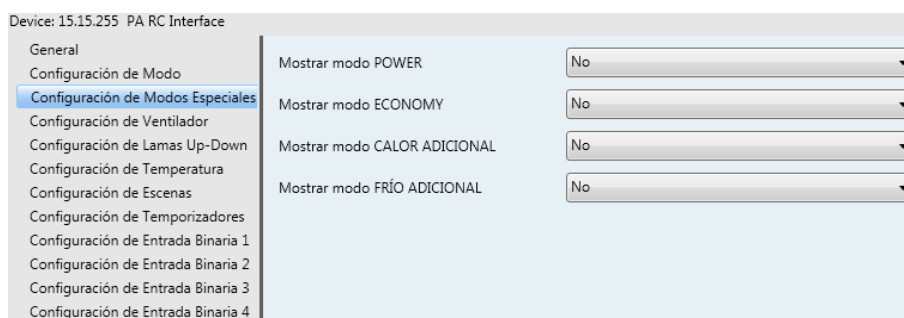


Figure 4.9 Diálogo Configuración de Modos Especiales por defecto

Los Modos Especiales pueden ser parametrizados a través del diálogo de parámetros del ETS, y pueden ser utilizados para dar funcionalidad extra.

- ⚠ **Importante:** Cuando se ejecuta cualquiera de los Modos Especiales, el estado real de la unidad interior no se muestra en KNX.
- ⚠ **Importante:** Cuando el tiempo predefinido de ejecución para un Modo Especial termina, o se envía un valor "0" para detenerlo, se recupera el estado anterior.
- ⚠ **Importante:** Si un valor relacionado con On/Off, Modo, Velocidad de Ventilador o Temperatura Consigna es recibido desde KNX mientras se está ejecutando un Modo Especial ("1"), éste se detendrá y se recuperará el estado anterior. El valor recibido también será aplicado.
- ⚠ **Importante:** Si un valor relacionado con On/Off, Modo, Velocidad de Ventilador o Temperatura Consigna es modificado a través del control remoto, el Modo Especial se detendrá SIN recuperar el estado anterior. Entonces, el estado real de la unidad interior, incluido el nuevo valor recibido a través del control remoto, se mostrará en KNX.

4.3.1 Mostrar modo POWER

Este parámetro muestra/esconde los objetos de comunicación *Control_ Modo Power* y *Status_ Modo Power*. El Modo Power permite cambiar la temperatura de consigna y la velocidad del ventilador durante un período de tiempo determinado.

- 35: Control_ Modo Power [DPT_1.010 - 1bit] - 0-Parar;1-Iniciar
- 83: Status_ Modo Power [DPT_1.001 - 1bit] - 0-Off;1-On

- Al seleccionar "no" los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar "sí" aparecerán los objetos *Control_ Modo Power* and *Status_ Modo Power* y nuevos parámetros.

Mostrar modo POWER	Sí
> Tiempo de acción de este modo (min) (0 = permanente / ilimitado)	30
> Subida (CALOR) o bajada (FRÍO) delta de consigna (°C)	2.0 °C
> Vel. Vent. para este modo	VELOCIDAD VENTILADOR 3

Figure 4.10 Detalle del parámetro

- Cuando se envía un valor "1" al objeto de comunicación *Control_*, se activa el Modo Power, y el objeto *Status_* retorna este valor.
 - Cuando se envía un valor "0" al objeto de comunicación *Control_*, se detiene el Modo Power, y el objeto de *Status_* retorna este valor.
- ⚠ **Importante:** Este modo SÓLO funcionará si la unidad interior está encendida y a la vez en modo Calor, Frío, Auto-Calor o Auto-Frío.

➤ Tiempo de acción para este modo (minutos):

Duración del Modo Power, en minutos, una vez activado.

➤ Subida (CALOR) o bajada (FRÍO) delta de consigna (°C):

Número de grados Celsius que se incrementarán en el Modo Calor, o decrementarán en el Modo Frío, mientras esté activo el Modo Power.

➤ Vel. Vent. Para este modo:

Velocidad del Ventilador que será configurada en la unidad interior mientras esté activo el Modo Power.

4.3.2 Mostrar modo ECONOMY

Este parámetro muestra/esconde los objetos de comunicación *Control_ Modo Econo* y *Status_ Modo Econo*. El Modo Econo permite cambiar la temperatura de consigna y la velocidad del ventilador durante un período de tiempo.

- 36: Control_ Modo Econo [DPT_1.010 - 1bit] - 0-Parar;1-Iniciar
- 84: Status_ Modo Econo [DPT_1.001 - 1bit] - 0-Off;1-On

- Al seleccionar "no" los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar "sí" aparecerán los objetos *Control_ Modo Econo* and *Status_ Modo Econo* y nuevos parámetros.
 - Cuando se envía un valor "1" al objeto de comunicación *Control_*, se activa el Modo Econo, y el objeto *Status_* retorna este valor.

- Cuando se envía un valor "0" al objeto de comunicación *Control_*, se detiene el Modo Econo, y el objeto de *Status_* retorna este valor.

⚠ **Importante:** Este modo SÓLO funcionará si la unidad interior está encendida y a la vez en modo Calor, Frío, Auto-Calor o Auto-Frío.

➤ Tiempo de acción para este modo (minutos):

Duración del Modo Econo, en minutos, una vez activado.

➤ Subida (CALOR) o bajada (FRÍO) delta de consigna (°C):

Número de grados Celsius que se incrementarán en el Modo Calor, o decrementarán en el Modo Frío, mientras esté activo el Modo Econo.

➤ Vel. Vent. Para este modo:

Velocidad del Ventilador que será configurada en la unidad interior mientras esté activo el Modo Econo.

4.3.3 Mostrar modo CALOR ADICIONAL

Este parámetro muestra/esconde los objetos de comunicación *Control_ Modo Calor Adicional* y *Status_ Modo Calor Adicional*. El Modo Calor Adicional permite cambiar la temperatura de consigna y la velocidad del ventilador durante un período de tiempo.

■ ↕ 37: Control_ Calor Adicional [DPT_1.010 - 1bit] - 0-Parar;1-Iniciar

■ ↕ 85: Status_ Modo Calor Adicional [DPT_1.001 - 1bit] - 0-Off;1-On

- Al seleccionar "no" los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar "sí" aparecerán los objetos *Control_ Modo Calor Adicional* y *Status_ Modo Calor Adicional* y nuevos parámetros.
 - Cuando se envía un valor "1" al objeto de comunicación *Control_*, se activa el Modo Calor Adicional, y el objeto *Status_* retorna este valor.
 - Cuando se envía un valor "0" al objeto de comunicación *Control_*, se detiene el Modo Calor Adicional, y el objeto de *Status_* retorna este valor.

⚠ **Importante:** Este modo SIEMPRE encenderá la unidad interior en modo Calor.

➤ Tiempo de acción para este modo (minutos):

Duración del Modo Calor Adicional, en minutos, una vez activado.

➤ Temp Consigna para este modo (°C):

Temperatura de Consigna que será aplicada mientras esté activo el Modo Calor Adicional.

➤ Vel. Vent. Para este modo:

Velocidad del Ventilador que será configurada en la unidad interior mientras esté activo el Modo Calor Adicional.

4.3.4 Mostrar modo FRÍO ADICIONAL

Este parámetro muestra/esconde los objetos de comunicación *Control_ Modo Frío Adicional* y *Status_ Modo Frío Adicional*. El Modo Frío Adicional permite cambiar la temperatura de consigna y la velocidad del ventilador durante un período de tiempo.

■ 38: Control_ Frío Adicional [DPT_1.010 - 1bit] - 0-Parar;1-Iniciar
■ 86: Status_ Modo Frío Adicional [DPT_1.001 - 1bit] - 0-Off;1-On

- Al seleccionar **"no"** los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar **"sí"** aparecerán los objetos *Control_ Modo Frío Adicional* y *Status_ Modo Frío Adicional* y nuevos parámetros.
 - Cuando se envía un valor **"1"** al objeto de comunicación *Control_*, se activa el Modo Frío Adicional, y el objeto *Status_* retorna este valor.
 - Cuando se envía un valor **"0"** al objeto de comunicación *Control_*, se detiene el Modo Frío Adicional, y el objeto de *Status_* retorna este valor.

⚠ **Importante:** Este modo SIEMPRE encenderá la unidad interior en modo Frío.

➤ Tiempo de acción para este modo (minutos):

Duración del Modo Frío Adicional, en minutos, una vez activado.

➤ Temp Consigna para este modo (°C):

Temperatura de Consigna que será aplicada mientras esté activo el Modo Frío Adicional.

➤ Vel. Vent. Para este modo:

Velocidad del Ventilador que será configurada en la unidad interior mientras esté activo el Modo Frío Adicional.

4.4 Diálogo Configuración de Ventilador

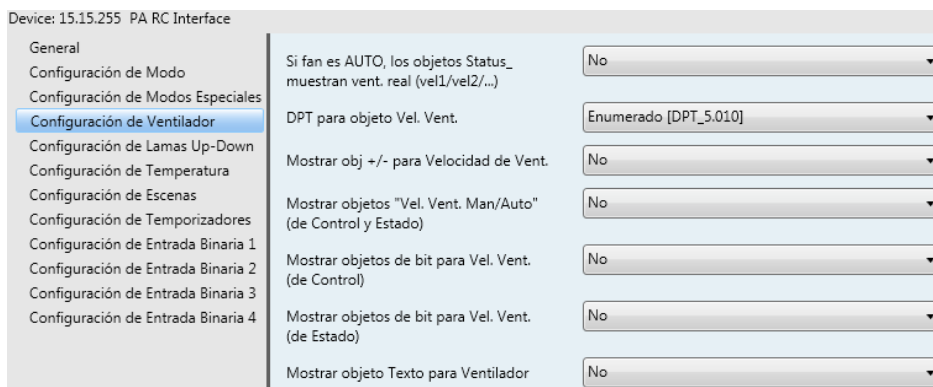


Figure 4.11 Diálogo Configuración de Ventilador por defecto

Todos los parámetros de esta sección están relacionados con las diferentes propiedades de las Velocidades del Ventilador y sus objetos de comunicación.

4.4.1 Si fan es AUTO, los objetos Status_ muestran vent. real (vel1/vel2/...)

Este parámetro permite que cuando el ventilador esté en AUTO, los objetos de *Status_* relacionados muestren la velocidad real de ventilador que está activa en ese momento.

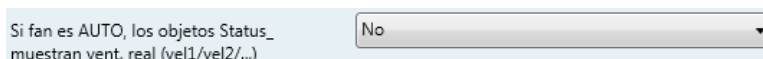


Figure 4.12 Detalle del parámetro

4.4.2 DPT para objeto Vel. Vent.

Con este parámetro es posible cambiar de DPT para los objetos tipo byte *Control_ Vel. Vent.* y *Status_ Vel. Vent.* Se pueden seleccionar los datapoints Scaling (DPT_5.001) y Enumerated (DPT_5.010).

- Cuando se selecciona **"Enumerado [DPT 5.010]"**, aparecen los objetos de comunicación *Control_ Vel. Vent.* y *Status_ Vel. Vent.* para este DPT.

- 11: Control_ Vel. Vent. / 3 Vels. [DPT_5.010 - 1byte] - Valores de velocidad: 1,2,3
- 63: Status_ Vel. Vent. / 3 Vels. [DPT_5.010 - 1byte] - Valores de velocidad: 1,2,3

Si se envía un **"1"** al objeto de *Control_* se activará la primera velocidad del ventilador. La segunda se activará enviando un **"2"**; la tercera se activará enviando un **"3"**.

El objeto de *Status_* siempre retornará el valor correspondiente a la velocidad del ventilador seleccionada.

⚠ Importante: Si se envía un valor **"0"** al objeto de *Control_*, se activará la velocidad mínima. Si se envía un valor más grande de **"3"** al objeto de *Control_*, se activará la velocidad máxima.

- Cuando se selecciona “**Escala [DPT 5.001]**”, aparecen los objetos de comunicación *Control_ Vel. Vent.* y *Status_ Vel. Vent.* para este DPT. Dependiendo del número de velocidades seleccionado estos objetos serán diferentes.

- ↕11: Control_ Vel. Vent. / 3 Vels. [DPT_5.001 - 1byte] - Umbrales: 50% y 83%
- ↕56: Status_ Vel. Vent. / 3 Vels. [DPT_5.001 - 1byte] - 33%, 67% y 100%

La siguiente tabla muestra el rango de valores que se puede enviar a través del objeto de *Control_* y el valor que es retornado por el objeto de *Status_*.

	Vel. Vent. 1	Vel. Vent. 2	Vel. Vent. 3
Control_	0% - 49%	50% - 82%	83% - 100%
Status_	33%	67%	100%

4.4.3 Mostrar objeto +/- para Velocidad de Vent.

Este parámetro muestra/esconde el objeto de *Control_ Vel. Vent.* +/- que permite incrementar/decrementar la velocidad del ventilador de la unidad interior, utilizando dos tipos diferentes de datapoint.

- ↕16: Control_ Vel. Vent. +/- [DPT_1.007 - 1bit] - 0-Decrementar;1-Incrementar

- Al seleccionar “**no**” el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar “**sí**” aparecerán el objeto de comunicación the *Control_ Vel. Vent.* +/- y un nuevo parámetro.

The screenshot shows a configuration panel with the following settings:

- Mostrar obj +/- para Velocidad de Vent.: Sí
- > DPT para objeto Vel. Vent. +/-: 0-Decrementar / 1-Incrementar [DPT_1.007]
- > La secuencia +/- incluye vel. ventilador AUTO?: Sí
- > Secuencia cíclica de Vel. de Vent. (controlando con objeto +/-): Sí

Figure 4.13 Detalle del parámetro

➤ DPT para objeto Vel. Vent. +/-

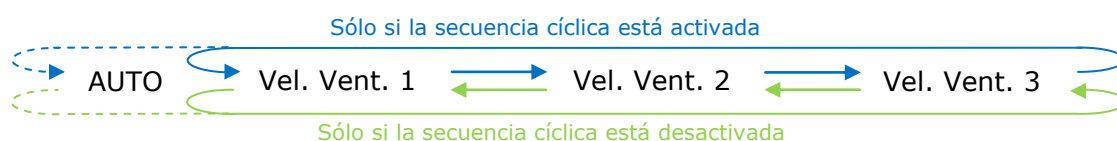
Este parámetro permite escoger entre los datapoints **0-Arriba / 1-Abajo [DPT_1.008]** and **0-Decrementar / 1-Incrementar [DPT_1.007]** para el objeto *Control_ Vel. Vent.* +/-.

➤ La secuencia +/- incluye vel. ventilador AUTO?

Este parámetro permite escoger si la función AUTO está incluida ("sí") o no ("no") en la secuencia cuando se utiliza el objeto *Control_ Vel. Vent +/-*, tal y como se muestra en el segmento discontinuo de la imagen de abajo.

➤ Secuencia cíclica de Vel. de Vent.

Este parámetro permite escoger si la secuencia cíclica para el objeto *Control_ Vel. Vent. +/-* estará activada ("sí") o desactivada ("no").



- Arriba / Incrementar
- Abajo / Decrementar

4.4.4 Mostrar objetos "Vel. Vent. Man/Auto" de Control y Estado

Este parámetro muestra/esconde los objetos de comunicación *Control_ Vel. Vent. Manual/Auto* y *Status_ Vel. Vent. Manual/Auto*.

- |12: Control_ Vel. Vent. Man/Auto [DPT_1.002 - 1bit] - 0-Manual; 1-Auto
- |64: Status_ Vel. Vent. Manual/Auto [DPT_1.002 - 1bit] - 0-Manual;1-Auto

- Al seleccionar "no" los objetos no se mostrarán.
 - Al seleccionar "sí" aparecerán los objetos *Control_ Vel. Vent. Man/Auto* y *Status_ Vel. Vent. Manual/Auto*.
 - Cuando se envía un valor "1" al objeto de comunicación *Control_*, la velocidad del ventilador se pondrá en modo Auto y el objeto *Status_* retornará este valor.
 - Cuando se envía un valor "0" al objeto de comunicación *Control_*, la velocidad del ventilador se pondrá en modo Manual y el objeto *Status_* retornará este valor.
- ⚠ **Importante:** *Estando en modo Auto la unidad interior seleccionará la velocidad del ventilador más adecuada, pero ésta no se mostrará ni en KNX ni en el control remoto.*

4.4.5 Mostrar objetos de bit para Ventilador (de control)

Este parámetro muestra/esconde los objetos *Control_ Vel. Ventilador tipo bit*.

- ↕13: Control_ Vel. Ventilador 1 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Activar Vel. Ventilador 1
- ↕14: Control_ Vel. Ventilador 2 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Activar Vel. Ventilador 2
- ↕15: Control_ Vel. Ventilador 3 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Activar Vel. Ventilador 3

- Al seleccionar **"no"** los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar **"sí"** aparecerán los objetos *Control_ Vel. Ventilador* para las velocidades 1, 2 y 3. Para activar una velocidad de ventilador utilizando estos objetos, se debe enviar un valor **"1"**.

4.4.6 Mostrar objetos de bit para Ventilador (de status)

Este parámetro muestra/esconde los objetos *Status_ Vel. Ventilador tipo bit*.

- ↕65: Status_ Vel. Ventilador 1 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Ventilador en Velocidad 1
- ↕66: Status_ Vel. Ventilador 2 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Ventilador en Velocidad 2
- ↕67: Status_ Vel. Ventilador 3 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Ventilador en Velocidad 3

- Al seleccionar **"no"** los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar **"sí"** aparecerán los objetos *Status_ Vel. Ventilador* para las velocidades 1, 2 y 3. Cuando una velocidad de ventilador es activada, se retorna un valor **"1"** a través de su objeto tipo bit.

4.4.7 Mostrar objeto Texto para Ventilador

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Status_ Texto de Vel. Vent.*

- ↕68: Status_ Texto de Vel. Vent. [DPT_16.001 - 14byte] - ASCII String

- Al seleccionar **"no"** el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar **"sí"** aparecerá el objeto de comunicación *Status_ Texto de Vel. Vent.* En los parámetros también se mostrarán dos (o tres, dependiendo del número de velocidades del ventilador escogido) campos de texto, uno para cada velocidad del ventilador, que permitirán modificar el texto mostrado mediante el objeto *Status_ Texto de Vel. Vent.* cuando se cambia una velocidad.

> String cuando vel. de vent. es AUTO	AUTO
> String cuando vel. de vent. es 1	SPEED 1
> String cuando vel. de vent. es 2	SPEED 2
> String cuando vel. de vent. es 3	SPEED 3

Figure 4.14 Detalle del parámetro

4.5 Diálogo Configuración de Lamas Up-Down

Figure 4.15 Diálogo de Configuración de Lamas

Todos los parámetros de esta sección están relacionados con las diferentes propiedades de las Lamas y sus objetos de comunicación.

4.5.1 Unidad interior tiene Lamas U-D

Este parámetro permite escoger si las lamas están disponibles, o no, en la unidad interior.

Figure 4.16 Detalle del parámetro

- Al seleccionar **"no"** no se mostrará ningún parámetro ni objeto de comunicación referente a las Lamas Up-Down.
- Al seleccionar **"sí"** aparecerán todos los parámetros y objetos de comunicación (si están habilitados en el diálogo de parámetros) que hacen referencia a las Lamas Up-Down.

⚠ Importante: Leer la documentación de su unidad interior para saber si tiene disponibles lamas Up-Down.

4.5.2 AUTOs disponibles en Unidad Int.

Este parámetro permite elegir si su unidad interior dispone de sólo 1 modo AUTO o bien de 3 modos AUTO diferentes.

Figura 4.17 Detalle del parámetro

⚠ Importante: Leer la documentación de su unidad interior para saber de cuantos modos AUTO dispone.

4.5.3 DPT para objeto Lamas Up-Down

Con este parámetro es posible cambiar de DPT para los objetos tipo byte *Control_ Lamas U-D* y *Status_ Lamas U-D*. Se pueden seleccionar los datapoints Escala (DPT_5.001) y Enumerado (DPT_5.010).

- Cuando se selecciona **"Enumerado [DPT 5.010]"**, aparecen los objetos de comunicación *Control_ Lamas U-D* y *Status_ Lamas U-D* para este DPT.

- 17: Control_ Lamas U-D / 4 Pos [DPT_5.010 - 1byte] - Valores de posición: 1,2,3,4
- 69: Status_ Lamas U-D / 4 Pos [DPT_5.010 - 1byte] - Valores de posición: 1,2,3,4

La posición de las lamas se puede escoger enviando valores del **"1"** al **"4"** al objeto *Control_*. Cada valor corresponde a la posición (por ejemplo, el valor **"3"** = Posición 3).

El objeto *Status_* siempre retornará el valor de la posición de lama escogida.

⚠ Importante: Si se envía un valor **"0"** al objeto de *Control_*, se escogerá la Posición 1. Si se envía un valor mayor que **"4"** al objeto de *Control_*, entonces se escogerá la Posición 4.

- Cuando se selecciona **"Escala [DPT 5.001]"**, aparecen los objetos de comunicación *Control_ Lamas U-D* y *Status_ Lamas U-D* para este DPT.

- 17: Control_ Lamas U-D / 4 Pos [DPT_5.001 - 1byte] - Umbrales: 38%, 63% y 88%
- 69: Status_ Lamas U-D / 4 Pos [DPT_5.001 - 1byte] - 25%, 50%, 75% y 100%

La siguiente tabla muestra el rango de valores que se puede enviar a través del objeto de *Control_* y el valor que es retornado por el objeto de *Status_*.

	Pos. Vanes 1	Pos. Vanes 2	Pos. Vanes 3	Pos. Vanes 4
Control_	0% - 37%	38% - 62%	63% - 87%	88% - 100%
Status_	25%	50%	75%	100%

4.5.4 Mostrar objeto +/- para Lamas Up-Down

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Control_ Lama U-D +/-* que permite cambiar la posición de las lamas utilizando dos tipos diferentes de datapoint.

- 25: Control_ Lamas U-D +/- [DPT_1.007 - 1bit] - 0-Decrementar;1-Incrementar

- Al seleccionar **"no"** el objeto no se mostrará.

- Al seleccionar “sí” aparecerán el objeto *Control_ Lama U-D +/-* y nuevos parámetros.

Mostrar objeto +/- para Lamas U-D	Sí
> DPT para objeto Lamas U-D +/-	0-Decrementar / 1-Incrementar [DPT_1.007]
> La secuencia +/- incluye lamas Up-Down AUTO?	No
> Secuencia cíclica de Lamas (controlando con objeto +/-)	Sí

Figura 4.18 Detalle del parámetro

➤ DPT para objeto Lamas U-D +/-

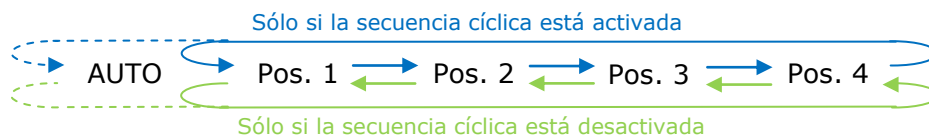
Este parámetro permite escoger entre los datapoints **0-Arriba / 1-Abajo [DPT_1.008]** and **0-Decrementar / 1-Incrementar [DPT_1.007]** para el objeto *Control_ Lama Up-Down +/-*.

➤ La secuencia +/- incluye lamas Up-Down AUTO?

Este parámetro permite escoger si se incluye (“sí”) o no (“no”) la función AUTO en la secuencia cuando se utiliza el objeto *Control_ Lamas Up-Down +/-*, tal y como se muestra en el segmento discontinuo de la imagen de abajo.

➤ Secuencia cíclica de Lamas

Este parámetro permite escoger si la secuencia cíclica para el objeto *Control_ Lama Up-Down +/-* estará activada (“sí”) o desactivada (“no”).



- Arriba / Incrementar
- Abajo / Decrementar

4.5.5 Mostrar objetos “Lamas U-D Man/Auto” (de control y estado)

Este parámetro muestra/esconde los objetos de comunicación *Control_ Lamas U-D Man/Auto* y *Status_ Lamas U-D Man/Auto*. Estos objetos pueden variar según el número de modos Auto disponibles en la unidad interior.

- ↕18: Control_ Lamas U-D Man/Auto [DPT_1.002 - 1bit] - 0-Manual; 1-Auto
- ↕19: Control_ Lamas U-D Man/Auto2 [DPT_1.002 - 1bit] - 0-Manual; 1-Auto2
- ↕20: Control_ Lamas U-D Man/Auto3 [DPT_1.002 - 1bit] - 0-Manual; 1-Auto3
- ↕70: Status_ Lamas U-D Man/Auto [DPT_1.002 - 1bit] - 0-Manual; 1-Auto
- ↕71: Status_ Lamas U-D Man/Auto2 [DPT_1.002 - 1bit] - 0-Manual; 1-Auto2
- ↕72: Status_ Lamas U-D Man/Auto3 [DPT_1.002 - 1bit] - 0-Manual; 1-Auto3

- Al seleccionar “no” los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar “sí” aparecerán los objetos *Control_ Lamas U-D Man/Auto(2,3)* y *Status_ Lamas U-D Man/Auto(2,3)*.
 - Cuando se envía un valor “1” al objeto de comunicación *Control_*, las Lamas Up-Down estarán en modo Auto, y el objeto *Status_* retornará este valor.
 - Cuando se envía un valor “0” al objeto de comunicación *Control_*, las Lamas Up-Down estarán en modo Manual, y el objeto *Status_* retornará este valor.
 - ⚠ **Importante:** Cuando se active el modo Auto en la unidad interior, ésta seleccionara la posición más adecuada de lamas up-down. Esta posición no se mostrará ni en el bus KNX ni en el control remoto.
 - ⚠ **Importante:** Leer la documentación de su unidad interior para saber de cuantos modos AUTO dispone.

4.5.6 Mostrar objetos de bit para Lama (de control)

Este parámetro muestra/esconde los objetos tipo bit *Control_ Lamas U-D*.

- ↕ 21: Control_ Lamas U-D Pos 1 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Activar Posición 1
- ↕ 22: Control_ Lamas U-D Pos 2 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Activar Posición 2
- ↕ 23: Control_ Lamas U-D Pos 3 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Activar Posición 3
- ↕ 24: Control_ Lamas U-D Pos 4 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Activar Posición 4

- Al seleccionar “no” los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar “sí” aparecerán los objetos *Control_ Lamas U-D* para cada Posición (de 1 a 5). Para activar cualquiera de las posiciones utilizando estos objetos, se debe enviar un valor “1”.

4.5.7 Mostrar objetos de bit para Lama (de estado)

Este parámetro muestra/esconde los objetos tipo bit *Status_ Lamas U-D*.

- ↕ 73: Status_ Lamas U-D Pos 1 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Lamas en Posición 1
- ↕ 74: Status_ Lamas U-D Pos 2 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Lamas en Posición 2
- ↕ 75: Status_ Lamas U-D Pos 3 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Lamas en Posición 3
- ↕ 76: Status_ Lamas U-D Pos 4 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Lamas en Posición 4

- Al seleccionar “no” los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar “sí” aparecerán los objetos *Status_ Lamas U-D* para cada Posición (de 1 a 5). Cuando una Posición de Lama es activada, se retorna un “1” a través de su objeto tipo bit.

4.5.8 Mostrar objeto Texto para Lama

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Status_ Texto de Lama Up-Down*.

■ 77: Status_ Texto de Lamas U-D [DPT_16.001 - 14byte] - ASCII String

- Al seleccionar **“no”** el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar **“sí”** aparecerá el objeto *Status_ Texto de Lamas U-D*. En los parámetros también se mostrarán seis campos de texto, cinco para cada posición de lama y uno para la función Swing, que permitirán modificar el texto mostrado mediante el objeto *Status_ Texto de Lamas U-D*, cuando se cambie una posición de lama.

> String cuando lamas U-D en AUTO	U-D AUTO
> String cuando lamas U-D en POS 1	U-D POS 1
> String cuando lamas U-D en POS 2	U-D POS 2
> String cuando lamas U-D en POS 3	U-D POS 3
> String cuando lamas U-D en POS 4	U-D POS 4

Figura 4.19 Detalle del parámetro

4.6 Diálogo Configuración de Temperatura

Device: 15.15.255 PA RC Interface

General	Envío periódico de "Status_Cons AA" (en segundos;0=Sin envío periód.)	0
Configuración de Modo	Mostrar objeto +/- para Temp Consigna	No
Configuración de Modos Especiales	Permitir límites en obj Ctrl_Consigna	No
Configuración de Ventilador	Temp.Ambiente de ref. dada por KNX (leer detenidamente Manual si activa)	No
Configuración de Lamas Up-Down		
Configuración de Temperatura		
Configuración de Escenas		
Configuración de Temporizadores		
Configuración de Entrada Binaria 1		
Configuración de Entrada Binaria 2		
Configuración de Entrada Binaria 3		
Configuración de Entrada Binaria 4		

Figura 4.20 Diálogo Configuración de Temperatura por defecto

Todos los parámetros de esta sección están relacionados con las diferentes propiedades de la temperatura y sus objetos de comunicación.

4.6.1 Envío periód. de “Status_ TempConsigna en AA”

Este parámetro permite cambiar el intervalo de tiempo (en segundos, de 0 a 255) al final del cual, la temperatura de consigna de la unidad interior, es enviada al bus KNX. Para un valor **“0”**, la temperatura de consigna de la unidad interior SÓLO se enviará cuando se produzca un cambio. La temperatura de consigna de la unidad interior, se envía a través del objeto de comunicación *Status_ Temp Consigna en AA*.

78: Status_Temp Consigna en AA [DPT_9.001 - 2byte] - (°C)

Envío periódico de "Status_Cons AA" (en segundos;0=Sin envío periód.) 0

Figura 4.21 Detalle del parámetro

⚠ **Importante:** En el caso de trabajar con la pasarela en modo esclavo y recibir la temperatura ambiente desde KNX, la temperatura de consigna enviada desde este objeto, será la resultante de la fórmula mostrada en la sección "4.6.4 Temp. Ambiente de ref. dada por KNX".

4.6.2 Mostrar objeto +/- para Temperatura Consigna

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Control_Temp Consigna +/-* que permite cambiar la temperatura de consigna de la unidad interior utilizando dos tipos diferentes de datapoint.

27: Control_Temp Consigna +/- [DPT_1.007 - 1bit] - 0-Decrementar;1-Incrementar

- Al seleccionar **"no"** el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar **"sí"** aparecerán el objeto *Control_Temp Consigna +/-* y un nuevo parámetro.





Mostrar objeto +/- para Temp Consigna Sí

> DPT para obj Temp Consigna +/- 0-Decrementar / 1-Incrementar [DPT_1.007]

Figura 4.22 Detalle del parámetro

➤ DPT para obj Temperatura Consigna +/-

Este parámetro permite escoger entre los datapoints **0-Arriba / 1-Abajo [DPT_1.008]** and **0-Decrementar / 1-Incrementar [DPT_1.007]** para el objeto *Control_Setpoint Temp +/-*.

(Límite inferior) **16°C**  17°C  ...  30°C  **31°C** (Límite superior)

- Arriba / Incrementar
- Abajo / Decrementar

4.6.3 Permitir límites en Temperatura de Consigna

Este parámetro permite definir límites de temperatura para el objeto *Control_Temperatura Consigna*.

Permitir límites en obj Ctrl_ Consigna	Sí
> Límite inferior (°C)	16.0 °C
> Límite superior (°C)	31.0 °C

Figure 4.23 Detalle del parámetro

- Al seleccionar **“no”** los límites para la temperatura de consigna del objeto *Control_Temperatura Consigna* serán los que hay por defecto: 16°C para el límite inferior y 31°C para el límite superior.
- Al seleccionar **“sí”** será posible definir límites de temperatura para el objeto *Control_Temperatura Consigna*.
 - Límite inferior (°C)
Este parámetro permite definir el límite inferior para la temperatura de consigna.
 - Límite superior (°C)
Este parámetro permite definir el límite superior para la temperatura de consigna.

⚠ **Importante:** Si se envía una temperatura de consigna por encima del límite superior definido (o por debajo del límite inferior definido) a través del objeto *Control_Temperatura Consigna*, SIEMPRE se aplicará la temperatura límite.

⚠ **Importante:** Cuando los límites están activados, cada temperatura de consigna enviada a la unidad interior (incluso a través de escenas, modos especiales, etc.) será limitada.

4.6.4 Temp. Ambiente de ref. dada por KNX

- Al seleccionar **“no”** el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar **“sí”** aparecerá el objeto de comunicación *Control_Temperatura Ambiente*. Este objeto debe ser habilitado cuando se quiera que una temperatura ambiente proporcionada por un sensor KNX sea la temperatura de referencia para una maquina interior de AA. Entonces se aplicará la siguiente fórmula para calcular la temperatura de consigna que se enviará a través del objeto *Control_Temperatura Consigna* a la unidad interior de AC:

$$\text{“Temp. Con. AA”} = \text{“Temp. Con. KNX”} - (\text{“Temp. Amb. KNX”} - \text{“Temp. Con. KNX”})/2$$

- Temp. Con. AA: Temperatura de consigna de la unidad interior
- Temp. Amb. KNX: Temperatura Ambiente proporcionada desde KNX
- Temp. Con. KNX: Temperatura de consigna proporcionada desde KNX

Como ejemplo considerar la siguiente situación:

El usuario quiere: **19°C** (“Temp. Con. KNX”)

El sensor del usuario (un sensor KNX) lee: **21°C** (“Temp. Amb. KNX”)

En este ejemplo, la temperatura de consigna final que el PA-RC-KNX-1i enviará a la unidad interior de AA (mostrada en "Temp. Con. AA") será: $19^{\circ}\text{C} - (21^{\circ}\text{C} - 19^{\circ}\text{C})/2 = 18^{\circ}\text{C}$. Ésta será la temperatura de consigna que realmente se pedirá a la unidad interior de Panasonic.

Esta fórmula se aplicará tan pronto como los objetos *Control_Temperatura Consigna* y *Control_Temperatura Ambiente* sean escritos desde KNX. Después de esto siempre se mantendrán consistentes.

Se debe tener en cuenta que esta fórmula siempre conducirá la demanda de la unidad interior de AA en la dirección correcta, independientemente de cual sea el modo de operación (Calor, Frío o Auto).

4.7 Diálogo Configuración de Escenas

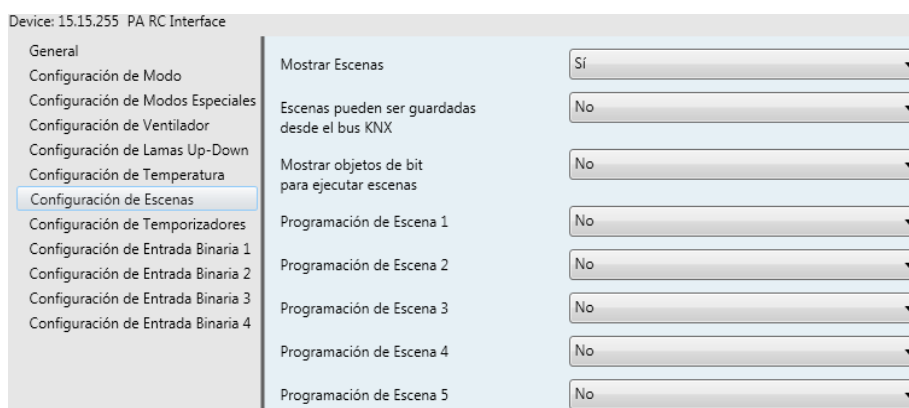


Figure 4.24 Diálogo de Configuración de Escenas por defecto

Todos los parámetros de esta sección están relacionados con las diferentes propiedades de las escenas y sus objetos de comunicación. Una escena contiene valores de: On/Off, Modo, Velocidad de Ventilador, Posición de Lamas U-D, Temperatura de Consigna y deshabilitar Control Remoto.

4.7.1 Mostrar Escenas

Este parámetro muestra/esconde los objetos de comunicación y parámetros de configuración de las escenas.

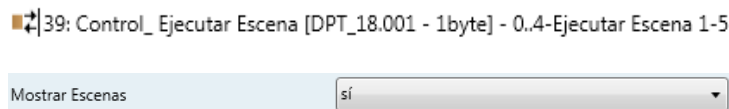


Figura 4.25 Detalle del parámetro

- Al seleccionar "no" los parámetros y objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar "sí" aparecerán los parámetros y objetos de comunicación para las escenas. Para ejecutar una escena a través del objeto tipo byte, se debe enviar un valor

de "0" a "4", correspondiendo cada uno a una escena diferente (por ejemplo "0" = Escena 1;... "4" = Escena 5).

4.7.2 Escenas pueden ser guardadas desde el bus KNX

Este parámetro muestra/esconde los objetos de comunicación *Control_ Guardar/Ejec Escena* y todos los *Control_ Guardar Escena* (si están activados).

- ↕ 39: Control_ Guardar/Ejec Escena [DPT_18.001 - 1byte] - 0..4-Ejec1-5;128..132-Guar1-5
- ↕ 40: Control_ Guardar Escena 1 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Guardar Escena 1
- ↕ 41: Control_ Guardar Escena 2 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Guardar Escena 2
- ↕ 42: Control_ Guardar Escena 3 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Guardar Escena 3
- ↕ 43: Control_ Guardar Escena 4 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Guardar Escena 4
- ↕ 44: Control_ Guardar Escena 5 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Guardar Escena 5

- Al seleccionar "no" los objetos de comunicación no se mostrarán.
- Al seleccionar "sí" aparecerán los objetos de comunicación y nuevos parámetros. Para guardar una escena a través del objeto tipo byte, se debe enviar al objeto de comunicación un valor de "128" a "132", correspondiendo cada uno a una escena diferente (por ejemplo "128" = Escena 1;... "132" = Escena 5).

Figura 4.26 Detalle del parámetro

➤ Mostrar objetos de bit para guardar Escenas (desde el bus)

Al seleccionar "no" los objetos no se mostrarán.

Al seleccionar "sí" aparecerán los objetos para guardar escenas *Control_ Guardar Escena*. Para guardar una escena utilizando estos objetos, se debe enviar un valor "1" al objeto de la escena que se quiere guardar (por ejemplo, para guardar la escena 4, se debe enviar un "1" al objeto *Control_ Guardar Escena 4*).

4.7.3 Mostrar objetos de bit para ejecutar escenas

Este parámetro muestra/esconde los objetos de comunicación tipo bit *Control_ Ejecutar Escena*.

- ↕ 45: Control_ Ejecutar Escena 1 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Ejecutar Escena 1
- ↕ 46: Control_ Ejecutar Escena 2 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Ejecutar Escena 2
- ↕ 47: Control_ Ejecutar Escena 3 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Ejecutar Escena 3
- ↕ 48: Control_ Ejecutar Escena 4 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Ejecutar Escena 4
- ↕ 49: Control_ Ejecutar Escena 5 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Ejecutar Escena 5

Mostrar objetos de bit para ejecutar escenas	sí
--	----

Figura 4.27 Detalle del parámetro

- Al seleccionar “no” los objetos de comunicación no se mostrarán.
- Al seleccionar “sí” aparecerán los objetos de comunicación. Para ejecutar una escena utilizando estos objetos, se debe enviar un valor “1” al objeto de la escena que queremos ejecutar (por ejemplo, para ejecutar la escena 4, se debe enviar un “1” al objeto *Control_ Ejecutar Escena 4*).

4.7.4 Programación de escena “x”

Este parámetro permite definir una programación determinada para una escena (la siguiente descripción es válida para todas las escenas).

Programación de Escena 1	sí (la escena NO podrá modificarse desde KNX)
--------------------------	---

Figura 4.28 Detalle del parámetro

- Al seleccionar “no” la programación para la escena “x” será desactivada.
 - Al seleccionar “sí” la programación para la escena será activada. Cuando se ejecute la escena se aplicarán los valores configurados en la programación.
- ⚠ Importante:** Si se activa una programación para una escena, no será posible modificar (guardar) la escena desde el bus KNX.

> Escena 1 / Valor de On/Off	ON
> Escena 1 / Valor de Modo	FRÍO
> Escena 1 / Valor de Vel. de Vent.	VELOCIDAD VENTILADOR AUTO
> Escena 1 / Valor de Lamas U-D (si disponible)	(sin cambio)
> Escena 1 / Valor de Temp Consigna	18.0 °C
> Escena 1 / Valor de Control Remoto	Bloqueado (control remoto no permitido)

Figura 4.29 Detalle del parámetro

➤ Escena “x” / Valor de On/Off

Este parámetro permite escoger el estado de funcionamiento de la unidad interior cuando la escena es ejecutada. Están disponibles las siguientes opciones: “ON”, “OFF” o “(sin cambio)”.

➤ Escena "x" / Valor de Modo

Este parámetro permite escoger el modo de la unidad interior cuando la escena es ejecutada. Están disponibles las siguientes opciones: **"AUTO"**, **"CALOR (si está disponible)"**, **"FRÍO"**, **"VENTILADOR"**, **"SECO"**, o **"(sin cambio)"**.

➤ Escena "x" / Valor de Velocidad de Vent.

Este parámetro permite escoger la velocidad del ventilador de la unidad interior cuando la escena es ejecutada. Están disponibles las siguientes opciones: **"VELOCIDAD 1"**, **"VELOCIDAD 2"**, **"VELOCIDAD 3"**, **"AUTO"**, o **"(sin cambio)"**.

➤ Escena "x" / Valor de Lama U-D

Este parámetro permite escoger la posición de lama de la unidad interior cuando la escena es ejecutada. Están disponibles las siguientes opciones: **"POSICIÓN 1"**, **"POSICIÓN 2"**, **"POSICIÓN 3"**, **"POSICIÓN 4"**, **"AUTO"** o **"(sin cambio)"**.

➤ Escena "x" / Valor de Temp Consigna (°C)

Este parámetro permite escoger la temperatura de consigna de la máquina interior cuando la escena es ejecutada. Están disponibles las siguientes opciones: desde **"16°C"** a **"31°C"** (ambos incluidos), o **"(sin cambio)"**.

➤ Escena "x" / Valor de Control Remoto

Este parámetro permite escoger si el control remoto estará bloqueado o desbloqueado cuando la escena es ejecutada. Están disponibles las siguientes opciones: **"bloqueado"**, **"desbloqueado"**, o **"(sin cambio)"**.

⚠ **Importante:** Si algun valor de la programación de escena es configurado como **"(sin cambio)"**, la ejecución de esta escena no cambiará el estado actual de dicho valor en la unidad interior de AA.

⚠ **Importante:** Cuando una escena es ejecutada, el objeto *Status_ Escena Actual* muestra el número de dicha escena. Cualquier cambio en los valores descritos arriba hará que se muestre **"valor 63 (ninguna escena)"** en el objeto *Status_ Escena Actual*. Sólo los cambios en los valores marcados como **"(sin cambio)"** no desactivarán la escena actual.

4.8 Diálogo Configuración de Temporizadores

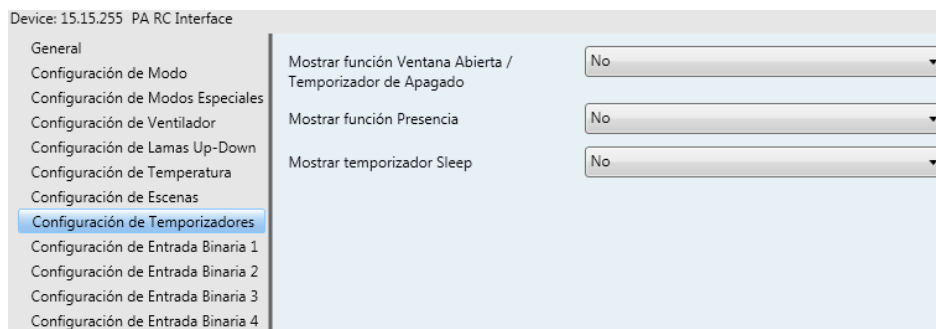


Figure 4.30 Diálogo de Configuración de Temporizadores por defecto

Todos los parámetros de esta sección están relacionados con las diferentes propiedades de los temporizadores y sus objetos de comunicación.

4.8.1 Mostrar función Ventana Abierta / Temporizador de Apagado

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Control_ Temporizador de Apagado* el cual permite hacer activar/detener un temporizador para apagar la unidad interior.

- 30: Control_ Temporizador Apagado [DPT_1.010 - 1bit] - 0-Parar;1-Iniciar
- 30: Control_ Contacto de Ventana [DPT_1.009 - 1bit] - 0-Abierto;1-Cerrado

- Al seleccionar “no” el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar “sí” aparecerán el objeto de comunicación *Control_ Temporizador de Apagado* y nuevos parámetros. Si se envía un valor “1” a este objeto, y la unidad interior está ya encendida, el temporizador de apagado se activará. Si se envía un valor “0” a este objeto, el temporizador de apagado se detendrá.

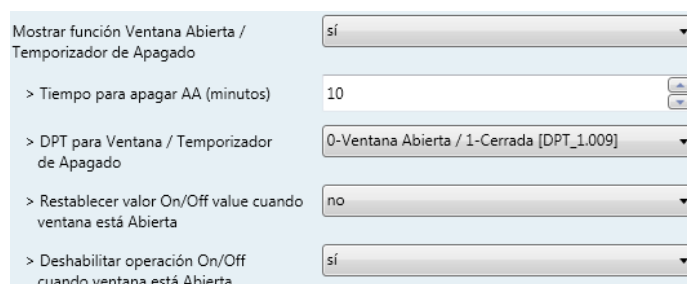


Figura 4.31 Detalle del parámetro

➤ Tiempo para apagar AA (minutos)

Este parámetro permite seleccionar cuanto tiempo (en minutos) antes de apagar la unidad interior.

➤ DPT para Ventana / Temporizador de Apagado

Este parámetro permite escoger entre los datapoints **0-Abierta / 1-Cerrada (Ventana) [DPT_1.009]** y **0-Detener/ 1-Activar Temporizador [DPT_1.010]** para el objeto de comunicación *Control_ Temporizador de Apagado*.

➤ Deshabilitar operación On/Off cuando ventana está Abierta

Al seleccionar **"no"**, los comandos On/Off, mientras la ventana esté abierta, serán aceptados.

- Si se envía un valor **"1"** al objeto *Control_ Presencia* el temporizador de apagado empezará de nuevo.
- Si se envía un valor **"0"** al objeto *Control_ Presencia* no se realizará ninguna acción

Al seleccionar **"sí"**, los valores On/Off, mientras la ventana está abierta, serán guardados (pero no aplicados). Los valores guardados se utilizarán en el siguiente parámetro ("Restablecer valor On/Off cuando ventana está Abierta") si se selecciona **"sí"**.

➤ Restablecer valor On/Off cuando ventana está Abierta

Al seleccionar **"no"**, una vez el temporizador de apagado se ha detenido, no se recargará ningún valor.

Al seleccionar **"sí"**, una vez el temporizador de apagado se ha detenido, se recargará el último valor On/Off enviado.

- Si se envía un valor **"1"** al objeto *Control_ Temporizador de Apagado* después del periodo de temporizador, la unidad interior se **encenderá**.
- Si se envía un valor **"0"** al objeto *Control_ Temporizador de Apagado* después del periodo de temporizador, no se realizará ninguna acción.

4.8.2 Mostrar función Presencia

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Control_ Presencia* cual permite aplicar distintos parámetros a la unidad interior, dependiendo de la presencia/no presencia en la habitación.

■ 31: Control_ Presencia [DPT_1.018 - 1bit] - 0-Desocupado;1-Ocupado

- Al seleccionar **"no"** el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar **"sí"** aparecerán el objeto de comunicación *Control_ Presencia* y nuevos parámetros. Si se envía un valor **"1"** a este objeto (sin presencia en la habitación), el temporizador se activará. Si un valor **"0"** se envía a este objeto, el temporizador se detendrá.

Mostrar función Presencia	sí
> Tiempo para aplicar acción (minutos)	20
> Acción cuando tiempo transcurrido	Aplicar Delta Programada

Figura 4.32 Detalle del parámetro

➤ Tiempo para aplicar acción (minutos)

Este parámetro permite escoger cuánto tiempo esperar (en minutos) antes de ejecutar la acción especificada en el siguiente parámetro ("Acción cuando tiempo transcurrido").

➤ Acción cuando tiempo transcurrido

Si se selecciona **Parar AA**, una vez el temporizador ha terminado, la máquina interior se apagará.

Si se selecciona **Aplicar Delta Programada**, una vez el temporizador ha terminado, se aplicará una temperatura delta con el fin de ahorrar energía (decrementando la consigna en modo Calor, o incrementándola en modo Frío). También aparecerán nuevos parámetros.

> Bajada (CALOR) o subida (FRÍO) delta de Consigna (°C)	2,0°C
> Habilitar tiempo secundario	sí

Figura 4.33 Detalle del parámetro

➤ Bajada (CALOR) o subida (FRÍO) delta de Consigna (°C)

Este parámetro permite configurar la temperatura delta (incrementar o decrementar) que será aplicada cuando el temporizador haya terminado.

- ⚠ **Importante:** Cuando hay presencia de nuevo, después de la aplicación de una delta, esta misma delta será aplicada inversamente. (por ejemplo, en una habitación con el AA en modo frío y 25°C de temperatura de consigna, se aplica un delta de **+2°C** después del temporizador de presencia, dejando la temperatura de consigna a 27°C dado que no hay presencia en la habitación. Si la temperatura de consigna se sube a 29°C durante este periodo, cuando haya presencia en la habitación de nuevo, se aplicará un delta de **-2°C** y la temperatura de consigna final será de 27°C).

➤ Habilitar tiempo secundario

Al seleccionar **"no"** no se aplicará nada.

Al seleccionar **"sí"**, se habilitará un nuevo temporizador y aparecerán dos nuevos parámetros.

> Tiempo para aplicar acción (minutos)	20
> Acción cuando tiempo transcurrido	Aplicar Delta Programada
> Bajada (CALOR) o subida (FRÍO) delta Consigna	4.0°C

Figura 4.34 Detalle del parámetro

➤ Tiempo para aplicar acción (minutos)

Este parámetro permite escoger cuánto tiempo esperar (en minutos) antes de ejecutar la acción especificada en el siguiente parámetro.

➤ Acción cuando tiempo transcurrido

Si se selecciona **Parar AA**, una vez el temporizador ha terminado, la máquina interior se apagará.

Si se selecciona **Aplicar Delta Programada**, una vez el temporizador ha terminado, se aplicará una temperatura delta con el fin de ahorrar energía (decrementando la consigna en modo Calor, o incrementándola en modo Frío). También aparecerán nuevos parámetros.

➤ Bajada (CALOR) o subida (FRÍO) delta de Consigna (°C)

Este parámetro permite configurar la temperatura delta (incrementar o decrementar) que será aplicada cuando el temporizador haya terminado.

⚠ Importante: Cuando vuelve a haber presencia después de la aplicación de una delta, la misma delta será aplicada inversamente tal y como se explica más arriba.

➤ Deshabilitar operación On/Off cuando desocupado

Al seleccionar **"no"**, los valores On/Off serán aceptados mientras no haya presencia.

- Si se envía un valor **"1"** al objeto *Control_ Presencia* el temporizador de apagado empezará de nuevo.
- Si se envía un valor **"0"** al objeto *Control_ Presencia* no se realizará ninguna acción.

Al seleccionar **"sí"**, los valores On/Off, mientras no haya presencia, serán guardados (pero no aplicados). Los valores guardados se utilizarán en el siguiente parámetro ("Restablecer valor On/Off cuando ocupado") si se selecciona **"sí"**.

> Restablecer valor On/Off value cuando ocupado	no
> Deshabilitar operación On/Off cuando desocupado	no

Figura 4.35 Detalle del parámetro

➤ Restablecer valor On/Off cuando ocupado

Al seleccionar “no”, una vez el temporizador de apagado se ha detenido, no se recargará ningún valor.

Al seleccionar “sí”, una vez el temporizador de apagado se ha detenido, se recargará el último valor On/Off enviado.

- Si se envía un valor “1” al objeto *Control_Presencia* después del periodo de temporizador, la unidad interior se **encenderá**.
- Si se envía un valor “0” al objeto *Control_Presencia* después del periodo de temporizador, no se realizará ninguna acción.

4.8.3 Mostrar temporizador SLEEP

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Control_temporizador Sleep* el cual permite iniciar un temporizador para apagar automáticamente la unidad interior.

🔗 32: Control_Temporizador Sleep [DPT_1.010 - 1bit] - 0-Parar;1-Iniciar

- Al seleccionar “no” el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar “sí” aparecerán el objeto the *Control_temporizador Sleep* y un nuevo parámetro. Si se envía un valor “1” a este objeto el temporizador de apagado empezará. Si se envía un valor “0” a este objeto, el temporizador de apagado se detendrá.

Mostrar temporizador SLEEP	sí
> Temporizador de Apagado de Función Sleep (minutos)	60

Figura 4.36 Detalle del parámetro

➤ Temporizador de Apagado de Función Sleep (minutos)

Este parámetro permite seleccionar cuánto tiempo (en minutos) esperar antes de que se apague la unidad interior de AA.

4.9 Diálogo Configuración de Entrada Binaria “x”

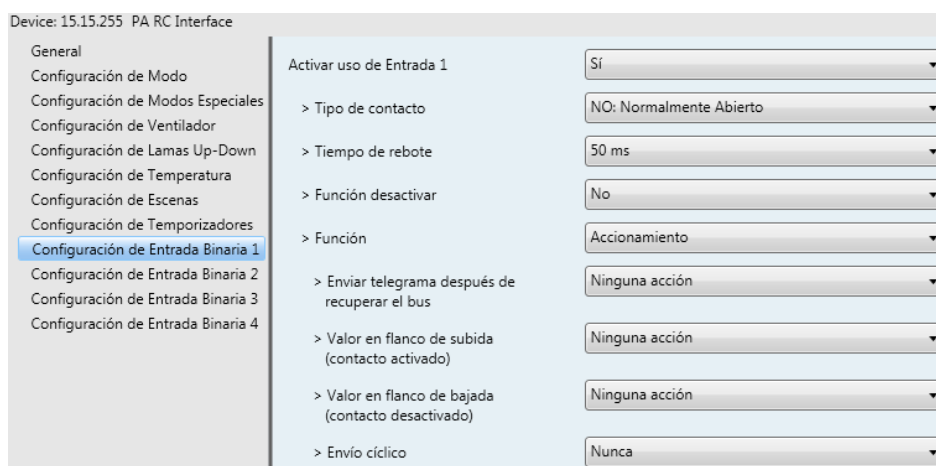


Figura 4.37 Diálogo de configuración de entrada binaria

Todos los parámetros de esta sección están relacionados con las diferentes propiedades de las entradas binarias y sus objetos de comunicación.

4.9.1 Activar uso de Entrada “x”

Este parámetro habilita la Entrada Binaria “x” y muestra/esconde los objetos de comunicación *Status_Inx* que actuarán según como hayan sido configurados en el parámetro “Función”.

- 89: Status_In1 - Accionamiento [DPT_1.001 - 1bit] - 0-Off;1-On
- 91: Status_In2 - Accionamiento [DPT_1.001 - 1bit] - 0-Off;1-On
- 93: Status_In3 - Accionamiento [DPT_1.001 - 1bit] - 0-Off;1-On
- 95: Status_In4 - Accionamiento [DPT_1.001 - 1bit] - 0-Off;1-On

- Al seleccionar “no” los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar “sí” aparecerán los objetos *Status_Inx* y nuevos parámetros.

4.9.2 Tipo de contacto

Este parámetro permite seleccionar el comportamiento que tendrá la entrada binaria dependiendo de si el contacto es normalmente abierto o normalmente cerrado.

- Hay dos posibles opciones para configurar el tipo de contacto: “**NO: Normalmente Abierto**” y “**NC: Normalmente Cerrado**”.

4.9.3 Tiempo de rebote

Este parámetro permite configurar un tiempo de rebote (en milisegundos) que será aplicado al contacto.

4.9.4 Función desactivar

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Control_ Desactivar Entrada x* que permitirá deshabilitar/habilitar la entrada x.

- ↕ 53: Control_ Desactivar Entrada 4 [DPT_1.003 - 1bit] - 0-Desactivar;1-Activar
- ↕ 53: Control_ Desactivar Entrada 4 [DPT_1.002 - 1bit] - 0-Activar;1-Desactivar

- Al seleccionar **"no"** no se mostrará ningún objeto.
- Si se selecciona **"DPT 1.003: 0-Disable; 1-Enable"**, la entrada puede ser deshabilitada utilizando el valor **"0"** y habilitada utilizando el valor **"1"**.
- Si se selecciona **"DPT 1.002: 0-Enable; 1-Disable"** la entrada puede ser deshabilitada utilizando el valor **"1"** y habilitada utilizando el valor **"0"**.

4.9.5 Función

Este parámetro permite seleccionar la función que tendrá la entrada binaria. Hay 7 tipos de funciones diferentes: Accionamiento, Regulación, Persiana, Valor, Ejecutar Escena (interno), Presencia (interno), Contacto de Ventana (interno).

- Al seleccionar **"Accionamiento"** aparecerá el objeto de comunicación y nuevos parámetros para la Entrada Binaria "x" tal y como se muestra más abajo.

■ ↕ 95: Status_In4 - Accionamiento [DPT_1.001 - 1bit] - 0-Off;1-On

> Función	Accionamiento
> Enviar telegrama después de recuperar el bus	Ninguna acción
> Valor en flanco de subida (contacto activado)	Ninguna acción
> Valor en flanco de bajada (contacto desactivado)	Ninguna acción
> Envío cíclico	Nunca

Figure 4.38 Detalle del parámetro

➤ Enviar telegrama después de recuperar el bus

Este parámetro permite seleccionar si la Entrada Binaria "x" enviará un telegrama, o no, después de recuperar el bus, y el tipo de telegrama enviado (si está activado).

- Al seleccionar **"Ninguna acción"**, no se enviará ningún telegrama después de recuperar el bus.
- Al seleccionar **"Estado actual"**, la entrada binaria enviará un telegrama con su estado actual después de recuperar el bus. También aparecerá un nuevo parámetro (ver más abajo).

- Al seleccionar **"On"**, la entrada binaria enviará un telegrama con valor **"1"** después de recuperar el bus. También aparecerá un nuevo parámetro (ver más abajo).
- Al seleccionar **"Off"**, la entrada binaria enviará un telegrama con valor **"0"** después de recuperar el bus. También aparecerá un nuevo parámetro (ver más abajo).

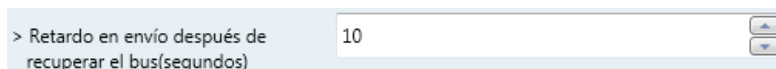


Figura 4.39 Detalle del parámetro

➤ Retardo en envío después de recuperar el bus (segundos)

Este parámetro permite configurar un retardo (en segundos) que será aplicado después de recuperar el bus y, después del cual, el telegrama será enviado.

➤ Valor en flanco de subida

Este parámetro permite seleccionar el valor que la Entrada Binaria "x" enviará en un flanco de subida (contacto activado).

- Al seleccionar **"On"**, la entrada binaria siempre enviará telegramas con el valor **"1"**.
- Al seleccionar **"Off"**, la entrada binaria siempre enviará telegramas con el valor **"0"**.
- Al seleccionar **"Conmutar (On/Off)"**, la entrada binaria enviará un valor **"1"** después de un valor **"0"** y viceversa.
- Al seleccionar **"Ninguna acción"**, la entrada binaria no realizará acción alguna.

➤ Valor en flanco de bajada

Este parámetro permite seleccionar el valor que la Entrada Binaria "x" enviará en un flanco de bajada (contacto desactivado).

- Al seleccionar **"On"**, la entrada binaria siempre enviará telegramas con el valor **"1"**.
- Al seleccionar **"Off"**, la entrada binaria siempre enviará telegramas con el valor **"0"**.
- Al seleccionar **"Conmutar (On/Off)"**, la entrada binaria enviará un valor **"1"** después de un valor **"0"** y viceversa.
- Al seleccionar **"Ninguna acción"**, la entrada binaria no realizará acción alguna.

➤ Envío cíclico

Este parámetro permite habilitar/deshabilitar el envío cíclico cuando se cumple una determinada condición.

- Al seleccionar **"Cuando el valor de salida es On"**, cada vez que un valor **"1"** sea enviado, este será enviado cíclicamente. También aparecerá un nuevo parámetro (ver más abajo).
- Al seleccionar **"Cuando el valor de salida es Off"**, cada vez que un valor **"0"** sea enviado, este será enviado cíclicamente. También aparecerá un nuevo parámetro (ver más abajo).
- Al seleccionar **"Siempre"**, la entrada binaria enviará cualquier valor cíclicamente. También aparecerá un nuevo parámetro (ver más abajo).
- Al seleccionar **"Nunca"**, el envío cíclico estará desactivado.

➤ Periodo para envío cíclico (segundos)

Este parámetro permite configurar un tiempo (en segundos) para el envío cíclico.

Figura 4.40 Detalle del parámetro

- Al seleccionar **"Regulación"** aparecerán los objetos de comunicación y nuevos parámetros para la Entrada Binaria "x" tal y como se muestra más abajo.

- 93: Status_In3 - Regul. - On/Off [DPT_1.001 - 1bit] - 0-Off;1-On
- 94: Status_In3 - Regul. - Paso(%) [DPT_3.007 - 4bit] - Paso de regulación

Figura 4.41 Detalle del parámetro

➤ Enviar telegrama después de recuperar el bus

Este parámetro permite seleccionar si la Entrada Binaria "x" enviará un telegrama, o no, después de recuperar el bus, y el tipo de telegrama enviado (si está activado).

- Al seleccionar **"Ninguna acción"**, no se enviará ningún telegrama después de recuperar el bus.
- Al seleccionar **"On"**, la entrada binaria enviará un telegrama con valor **"1"** después de recuperar el bus. También aparecerá un nuevo parámetro (ver más abajo).
- Al seleccionar **"Off"**, la entrada binaria enviará un telegrama con valor **"0"** después de recuperar el bus. También aparecerá un nuevo parámetro (ver más abajo).



Figura 4.42 Detalle del parámetro

➤ Retardo en envío después de recuperar el bus (segundos)

Este parámetro permite configurar un retardo (en segundos) que será aplicado después de recuperar el bus y, después del cual, el telegrama será enviado.

➤ Modo para operación corta (larga)

Este parámetro permite seleccionar el valor que enviará la Entrada Binaria "x" en el flanco de subida (contacto activado), para operación corta y larga.

- Al seleccionar **"On (incrementar)"**, la entrada binaria enviará siempre telegramas con un valor **"1"** para una operación corta y un **"paso incremental"** para una operación larga.
- Al seleccionar **"Off (decrementar)"**, la entrada binaria enviará siempre telegramas con un valor **"0"** para una operación corta y un **"paso decremental"** para una operación larga.
- Al seleccionar **"Conmutar: On/Off (incrementar/decrementar)"**:
 - Para una operación corta la entrada binaria enviará un valor **"1"** después de un valor **"0"** y viceversa.
 - Para una operación larga la entrada binaria enviará un **"paso incremental"** después de un **"paso decremental"** y viceversa.

⚠ **Importante:** Tener en cuenta que la primera operación larga en conmutar, depende de la última operación corta, esto es que después de un valor **"1"** se enviará un **"paso decremental"** y después de un valor **"0"** se enviará un **"paso incremental"**.

⚠ **Importante:** El periodo de tiempo entre una operación corta y una de larga está definido en el parámetro "Límite de pulsación corta/larga1 (x100ms)".

➤ Paso incremental

Este parámetro permite seleccionar el valor del paso incremental (en %) que será enviado para una operación larga.

➤ Paso decremental

Este parámetro permite seleccionar el valor del paso decremental (en %) que será enviado para una operación larga.

➤ Límite de pulsación corta/larga (x100ms)

Este parámetro permite introducir el periodo de tiempo de diferencia entre la operación corta y la operación larga.

➤ Periodo envío cicl. en op. larga (x100ms)

Este parámetro permite configurar un tiempo (en segundos) para el envío cíclico de la operación larga.

- Al seleccionar "**Persiana**" aparecerán los objetos de comunicación y nuevos parámetros para la Entrada Binaria "x" tal y como se muestra más abajo.

■ 91: Status_In2 - Persiana - Paso [DPT_1.023 - 1bit] - 0-Paso Arriba;1-Paso Abajo
 ■ 92: Status_In2 - Persiana - Mover [DPT_1.023 - 1bit] - 0-Mover Arriba;1-Mover Abajo

> Función	Persiana
> Enviar telegrama después de recuperar el bus	Ninguna acción
> Operación	Conmutar (Arriba/Abajo)
> Método	Paso-Mover-Paso
> Límite de pulsación corta/larga (x100ms)	10
> Tiempo de ajuste de lamas	10

Figura 4.43 Detalle del parámetro

➤ Enviar telegrama después de recuperar el bus

Este parámetro permite seleccionar si la Entrada Binaria "x" enviará un telegrama, o no, después de recuperar el bus, y el tipo de telegrama enviado (si está activado).

- Al seleccionar "**Ninguna acción**", no se enviará ningún telegrama después de recuperar el bus.
- Al seleccionar "**Mover Arriba**", la entrada binaria enviará un telegrama con un valor "**0**" después de recuperar el bus. También aparecerá un nuevo parámetro (ver más abajo).

- Al seleccionar "**Mover Abajo**", la entrada binaria enviará un telegrama con un valor "**1**" después de recuperar el bus. También aparecerá un nuevo parámetro (ver más abajo).

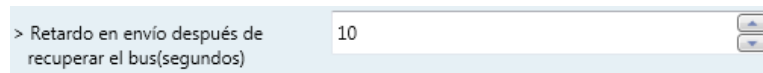


Figura 4.44 Detalle del parámetro

➤ Retardo en envío después de recuperar el bus (segundos)

Este parámetro permite configurar un retardo (en segundos) que será aplicado después de recuperar el bus y, después del cual, el telegrama será enviado.

➤ Operación

Este parámetro permite seleccionar el valor que la Entrada Binaria "x" enviará en el flanco de subida (contacto activado).

- Al seleccionar "**Arriba**", la entrada binaria enviará siempre telegramas con el valor "**0**".
- Al seleccionar "**Down**" la entrada binaria enviará siempre telegramas con el valor "**1**".
- Al seleccionar "**Conmutar (Arriba/Abajo)**" la entrada binaria enviará un valor "**0**" después de un valor "**1**" y viceversa.

➤ Método

Este parámetro permite seleccionar el método de trabajo para la persiana.

- Al seleccionar "**Paso-Mover-Paso**": En el flanco de subida (contacto activado) se enviará un telegrama step/stop y empezará el tiempo **T1**. Si se produce un flanco de bajada (contacto desactivado) durante **T1**, no se producirá ninguna acción.

Si el flanco de subida se mantiene más allá de la duración de **T1**, se enviará un telegrama de movimiento y empezará el tiempo **T2**. Si se produce un flanco de bajada durante **T2**, se enviará un telegrama step/stop. Si se produce un flanco de bajada después de **T2** no se producirá ninguna acción.

- Al seleccionar "**Mover-Paso**": En el flanco de subida se enviará un telegrama de movimiento y empezará el tiempo **T2**. Si se produce un flanco de bajada durante **T2**, se enviará un telegrama step/stop. Si se produce un flanco de bajada después de **T2** no se producirá ninguna acción.

⚠ **Importante:** El tiempo **T1** debe ser definido en el parámetro "Límite de pulsación corta/larga (x100ms)". Igualmente el tiempo **T2** debe ser definido en el parámetro "Tiempo de ajuste de lamas".

➤ Límite de pulsación corta/larga (x100ms)''

Este parámetro permite introducir el periodo de tiempo de diferencia entre la operación corta y la operación larga (T1 time).

➤ Tiempo de ajuste de lamas

Este parámetro permite introducir el periodo de tiempo para el ajuste de lamas/movimiento de persiana (T2 time).

- Al seleccionar **“Valor”** aparecerán los objetos de comunicación y nuevos parámetros para la Entrada Binaria “x” tal y como se muestra más abajo.

■ 90: Status_In1 - Valor [DPT_5.010 - 1byte] - Valor sin signo de 1 byte

> Función	Valor
> Enviar telegrama después de recuperar el bus	Valor fijado
> Retardo en envío después de recuperar el bus(segundos)	10
> DPT para enviar	DPT 5.010 (1byte)
> Valor en flanco de subida (en activarse el contacto)	0

Figura 4.45 Detalle del parámetro

➤ Enviar telegrama después de recuperar el bus

Este parámetro permite seleccionar si la Entrada Binaria “x” enviará un telegrama, o no, después de recuperar el bus, y el tipo de telegrama enviado (si está activado).

- Al seleccionar **“Ninguna acción”**, no se enviará ningún telegrama después de recuperar el bus.
- Al seleccionar **“Valor fijado”**, la entrada binaria enviará un telegrama con el mismo valor configurado en el parámetro “Valor en flanco de subida”. También aparecerá un nuevo parámetro (ver más abajo).

> Valor en flanco de subida (en activarse el contacto)	0
--	---

Figura 4.46 Detalle del parámetro

➤ Retardo en envío después de recuperar el bus (segundos)

Este parámetro permite configurar un retardo (en segundos) que será aplicado después de recuperar el bus y, después del cual, el telegrama será enviado.

Figure 4.47 Detalle del parámetro

➤ DPT para enviar

Este parámetro permite seleccionar el tipo de DPT para el valor a enviar configurado en el siguiente parámetro. Este valor será enviado cuando se produzca un flanco de subida (contacto activado).

Figura 4.48 Detalle del parámetro

➤ Valor en flanco de subida (en activarse el contacto)

Este parámetro permite definir un valor para el tipo de DPT configurado en el parámetro "DPT para enviar". Este valor será enviado cuando se produzca un flanco de subida (contacto activado).

- Al seleccionar "**Ejectuar Escena (interno)**", la entrada binaria "x" activará la escena definida en el siguiente parámetro, cuando se produzca un flanco de subida (contacto activado).

Figura 4.49 Detalle del parámetro

➤ Escena en activar el contacto (debe ser definida)

Este parámetro permite seleccionar la escena que será activada cuando se produzca un flanco de subida. Dicha escena DEBE haber sido definida previamente en el diálogo "Configuración de Escenas".

- Al seleccionar "**Presencia (interno)**", la entrada binaria "x" tendrá el mismo comportamiento que el configurado en el parámetro "Mostrar función Presencia" dentro del diálogo "Configuración de Temporizadores".

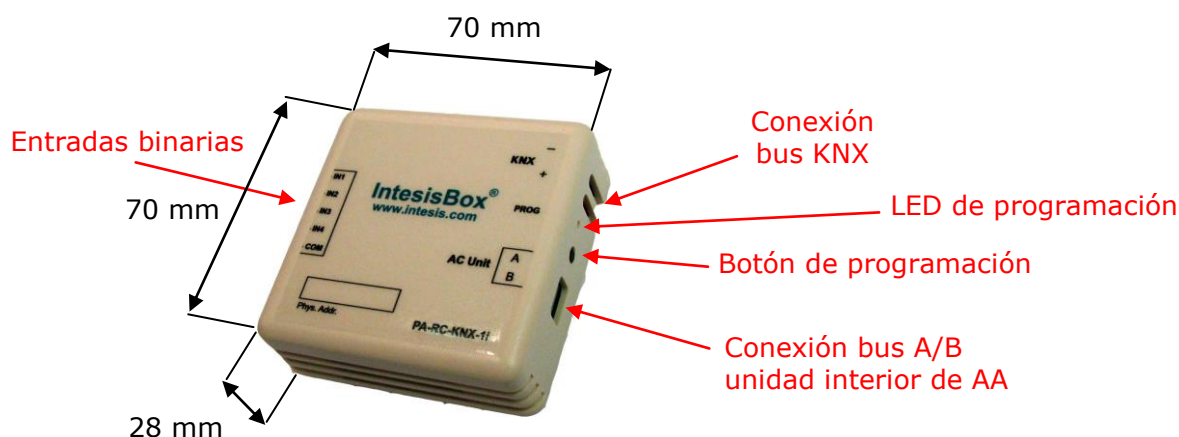
Figura 4.50 Detalle del parámetro

- Al seleccionar "**Contacto de Ventana (interno)**", la entrada binaria "x" tendrá el mismo comportamiento que el configurado en el parámetro "Mostrar función Ventana Abierta / Temporizador de Apagado" dentro del diálogo "Configuración de Temporizadores".

Figura 4.51 Detalle del parámetro

5. Especificaciones técnicas

Envolvente	ABS (UL 94 HB) de 2,5 mm de espesor
Dimensiones	70 X 70 X 28 mm
Peso	70g
Color	Blanco marfil
Alimentación	29V DC, 7mA Se alimenta a través del bus KNX.
Indicadores LED	1 x KNX programación.
Pulsadores	1 x KNX programación.
Entradas binarias	4 x Entradas binarias para contactos libres de potencial Distancia cables de señal: 5m sin blindar, puede ser extendido hasta 20 metros con cable trenzado. Cumplen con los siguientes estándares: IEC61000-4-2 : level 4 - 15kV (air discharge) - 8kV (contact discharge) MIL STD 883E-Method 3015-7 : class3B
Configuración	Configuración desde ETS
Temperatura de funcionamiento	De -25°C hasta 85°C
Temperatura de almacenaje	De -40°C hasta 85°C
Tensión de aislamiento	2500V
Conformidad RoHS	Cumple con la directiva RoHS (2002/95/CE).
Certificaciones	Conformidad CE con la directiva EMC (2004/108/EC) y la directiva de Baja Tensión (2006/95/EC) EN 61000-6-2; EN 61000-6-3; EN 60950-1; EN 50491-3; EN 50090-2-2; EN 50428; EN 60669-1; EN 60669-2-1



6. Unidades A.A. Compatibles

La lista de unidades interiores de Panasonic compatibles con PA-RC-KNX-1i, y sus características disponibles se encuentra en:

http://www.intesis.com/pdf/IntesisBox_PA-RC-xxx-1_AC_Compatibility.pdf

7. Códigos de Error

RC Display	Error code KNX object	Location or problem	Check location
-	65535 (-1 if signed)	Error in the communication of PA-AC-KNX-1i device with the AC unit	Indoor/gateway connection wire
F15	1501	Drain level Float switch problem	Drain pump and drain pipe, indoor unit connectors
F16	1601	Louver switch problem	Louver motor, decorative panel connection terminal, or indoor unit louver motor connectors
F17	1701	D.C. Fan motor problem	Indoor unit D.C.Fan motor or connection terminals
F20	2001	Indoor temperature sensor problem	Indoor temperature sensor lead wire or indoor unit connector
	2010	Remote control thermistor problem	Remote control thermistor
F21	2101	Pipe temp. sensor problem (indoor unit)	Pipe temperature sensor lead wire or indoor unit connector
F26	2601	Remote control transmission problem	Remote control unit cable and connection terminals
F27	2701	Indoor/outdoor unit disconnection problem	Indoor/outdoor unit connection cable and connection terminals, or indoor unit power supplies (indoor side)
	2701	Indoor/outdoor unit connection error problem	Indoor/outdoor unit connection wire (indoor side)
	2701	Indoor/outdoor unit disconnection problem	Indoor/outdoor unit connection cable and connection terminals, or outdoor unit power supplies (outdoor side)
	2701	Indoor/outdoor unit connection error problem	Indoor/outdoor unit connection wire (outdoor side)
F30	3001	System problem	Total capacity for the number of indoor units is insufficient, or over. Check the total capacity and the number of indoor units
	3001	Open phase, or reversed phase of supply	Check the main power supply terminal board connections, or switch over any two of the power supply wires.
F31	3101	Suction pressure protection	Insufficient refrigerant or valve operation (closed)
	3101	High-pressure cut-off	Check the Refrigeration system
	3101	4 way valve problem	Check the 4 way valve or lead wire

	3101	Refrigerant system problem	Valve operation (closed), or refrigerant system
F32	3201	Compressor overcurrent protection	Open phase or lock in compressor
	3201	Compressor discharge temp. protection	Insufficient refrigerant
F40	4001	Outdoor heat exchanger outlet temperature sensor problem	Outdoor heat exchanger outlet temperature sensor (COND TEMP) lead wire, connector
	4001	Compressor discharge temperature sensor problem	Compressor discharge temperature sensor (DIS T. TEMP) lead wire, connector
F41	4101	High pressure switch open circuit problem	High-pressure switch lead wire, connector
	4101	Low pressure sensor problem	Low pressure sensor lead wire, connector or valve operation (closed)
F42	4201	Current detector open circuit Compressor internal protector worked	Outdoor unit current detector fault or connector Compressor fault or refrigeration system

En caso que detecte un código de error que no esté en la lista, contacte con el servicio técnico de Panasonic.

Apéndice A – Tabla de Objetos de Comunicación

SECCIÓN	NÚMERO DE OBJETO	NOMBRE	LONG.	TIPO DE DATAPOINT		FLAGS				FUNCIÓN
				DPT_NAME	DPT_ID	R	W	T	U	
On/Off	0	Control_ On/Off	1 bit	DPT_Switch	1.001		W	T		0 - Off; 1-On
Modo	1	Control_ Modo	1 byte	DPT_HVACContrMode	20.105		W	T		0 - Auto; 1 - Calor; 3 - Frío; 9 - Vent.; 14 - Seco
	2	Control_ Modo Frío/Calor	1 bit	DPT_Heat/Cool	1.100		W	T		0 - Frío; 1 - Calor
	3	Control_ Modo Frío & On	1 byte	DPT_Scaling	5.001		W	T		0% - Off; 0.1%-100% - On + Frío
	4	Control_ Modo Calor & On	1 byte	DPT_Scaling	5.001		W	T		0% - Off; 0.1%-100% - On + Calor
	5	Control_ Modo Auto	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T		1 - Auto
	6	Control_ Modo Calor	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T		1 - Calor
	7	Control_ Modo Frío	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T		1 - Frío
	8	Control_ Modo Ventilador	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T		1 - Ventilador
	9	Control_ Modo Seco	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T		1 - Seco
	10	Control_ Modo +/-	1 bit	DPT_Step	1.007		W			0 - Decrementar; 1 - Incrementar
	Control_ Modo +/-	1 bit	DPT_UpDown	1.008		W			0 - Arriba; 1 - Abajo	
Velocidad del Ventilador	11	Control_ Vel. Vent. / 3 Vel.	1 byte	DPT_Scaling	5.001		W	T		0%-49% - Vel. 1; 50%-83% - Vel. 2; 84%-100% Vel. 3
		Control_ Vel. Vent. / 3 Vel.	1 byte	DPT_Enumerated	5.010		W	T		1 - Vel. 1; 2 - Vel. 2; 3 Vel. 3

	12	Control_ Vel. Man/Auto	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T	0 - Manual; 1 - Auto
	13	Control_ Vel. Ventilador 1	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T	1 - Vel. Ventilador 1
	14	Control_ Vel. Ventilador 2	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T	1 - Vel. Ventilador 2
	15	Control_ Vel. Ventilador 3	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T	1 - Vel. Ventilador 3
	16	Control_ Vel. Vent. +/-	1 bit	DPT_Step	1.007		W	T	0 - Decrementar; 1 - Incrementar
		Control_ Vel. Vent. +/-	1 bit	DPT_UpDown	1.008		W	T	0 - Arriba; 1 - Abajo
Lamas	17	Control_ Lamas U-D / 4 pos	1 byte	DPT_Scaling	5.001		W	T	0%-37% - Pos1; 38%-62% - Pos2; 63%-87% Pos3; 88%-100% - Pos4;
		Control_ Lamas U-D / 4 pos	1 byte	DPT_Enumerated	5.010		W	T	1 - Pos1; 2 - Pos2; 3 - Pos3; 4 - Pos4;
	18	Control_ Lamas U-D Man/Auto	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T	0 - Manual; 1 - Auto
	19	Control_ Lamas U-D Man/Auto2	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T	0 - Manual; 1 - Auto2
	20	Control_ Lamas U-D Man/Auto3	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T	0 - Manual; 1 - Auto3
	21	Control_ Lama U-D Pos1	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T	1 - Posición 1
	22	Control_ Lama U-D Pos2	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T	1 - Posición 2
	23	Control_ Lama U-D Pos3	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T	1 - Posición 3
	24	Control_ Lama U-D Pos4	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T	1 - Posición 4
	25	Control_ Lama U-D +/-	1 bit	DPT_Step	1.007		W		0 - Decrementar; 1 - Incrementar
Control_ Lama U-D +/-		1 bit	DPT_UpDown	1.008		W		0 - Arriba; 1 - Abajo	
Temperatura	26	Control_ Temperatura Consigna	2 byte	DPT_Value_Temp	9.001		W	T	(°C)
	27	Control_ Temp Consigna +/-	1 bit	DPT_Step	1.007		W		0 - Decrementar; 1 - Incrementar

		Control_ Temp Consigna +/-	1 bit	DPT_UpDown	1.008		W		0 - Arriba; 1 - Abajo
	28	Control_ Temperatura Ambiente	2 byte	DPT_Value_Temp	9.001		W	T	(°C)
Filtro	29	Control_ Reset Filtro	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T	1 - Reset
Temporizador	30	Control_ Contacto de Ventana	1 bit	DPT_OpenClose	1.009		W	T	0 - Abierto; 1 - Cerrado
		Control_ Contacto de Ventana	1 bit	DPT_Start	1.010		W	T	0 - Parar; 1 - Arrancar
	31	Control_ Presencia	1 bit	DPT_Occupancy	1.018		W	T	0 - No ocupado; 1 - Ocupado
	32	Control_ Temporizador Sleep	1 bit	DPT_Start	1.010		W	T	0 - Parar; 1 - Arrancar
Bloqueo	33	Control_ Bloqueo Control Remoto	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T	0 - Desbloqueado; 1 - Bloqueado
	34	Control_ Bloqueo Objs Control	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T	0 - Desbloqueado; 1 - Bloqueado
Modos Especiales	35	Control_ Modo Power	1 bit	DPT_Start	1.010		W	T	0 - Parar; 1 - Arrancar
	36	Control_ Modo Econo	1 bit	DPT_Start	1.010		W	T	0 - Parar; 1 - Arrancar
	37	Control_ Modo Calor Adicional	1 bit	DPT_Start	1.010		W	T	0 - Parar; 1 - Arrancar
	38	Control_ Modo Frío Adicional	1 bit	DPT_Start	1.010		W	T	0 - Parar; 1 - Arrancar
Escenas	39	Control_ Guardar/Ejec Escena	1 byte	DPT_SceneControl	18.001		W		0 a 4 - Ejec. Escene de 1 a 5; 128 to 132 - Guardar Escena de 1 a 5
	40	Control_ Guardar Escena 1	1 bit	DPT_Bool	1.002		W		1 - Guardar Escena
	41	Control_ Guardar Escena 2	1 bit	DPT_Bool	1.002		W		1 - Guardar Escena
	42	Control_ Guardar Escena 3	1 bit	DPT_Bool	1.002		W		1 - Guardar Escena
	43	Control_ Guardar Escena 4	1 bit	DPT_Bool	1.002		W		1 - Guardar Escena
	44	Control_ Guardar Escena 5	1 bit	DPT_Bool	1.002		W		1 - Guardar Escena

	45	Control_ Ejecutar Escena 1	1 bit	DPT_Bool	1.002		W		1 - Ejecutar Escena
	46	Control_ Ejecutar Escena 2	1 bit	DPT_Bool	1.002		W		1 - Ejecutar Escena
	47	Control_ Ejecutar Escena 3	1 bit	DPT_Bool	1.002		W		1 - Ejecutar Escena
	48	Control_ Ejecutar Escena 4	1 bit	DPT_Bool	1.002		W		1 - Ejecutar Escena
	49	Control_ Ejecutar Escena 5	1 bit	DPT_Bool	1.002		W		1 - Ejecutar Escena
Deshabilitar	50	Control_ Desactivar Entrada 1	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T	0 - Activar; 1 - Desactivar
		Control_ Desactivar Entrada 1	1 bit	DPT_Enable	1.003		W	T	0 - Desactivar; 1 - Activar
	51	Control_ Desactivar Entrada 2	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T	0 - Activar; 1 - Desactivar
		Control_ Desactivar Entrada 2	1 bit	DPT_Enable	1.003		W	T	0 - Desactivar; 1 - Activar
	52	Control_ Desactivar Entrada 3	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T	0 - Activar; 1 - Desactivar
		Control_ Desactivar Entrada 3	1 bit	DPT_Enable	1.003		W	T	0 - Desactivar; 1 - Activar
	53	Control_ Desactivar Entrada 4	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T	0 - Activar; 1 - Desactivar
		Control_ Desactivar Entrada 4	1 bit	DPT_Enable	1.003		W	T	0 - Desactivar; 1 - Activar
On/Off	54	Status_ On/Off	1 bit	DPT_Switch	1.001	R		T	0 - Off; 1-On
Modo	55	Status_ Modo	1 byte	DPT_HVACContrMode	20.105	R		T	0 - Auto; 1 - Calor; 3 - Frío; 9 - Vent.; 14 - Seco
	56	Status_ Modo Frío/Calor	1 bit	DPT_Heat/Cool	1.100	R		T	0 - Frío; 1 - Calor
	57	Status_ Modo Auto	1 bit	DPT_Bool	1.002	R		T	1 - Auto
	58	Status_ Modo Calor	1 bit	DPT_Bool	1.002	R		T	1 - Calor
	59	Status_ Modo Frío	1 bit	DPT_Bool	1.002	R		T	1 - Frío
	60	Status_ Modo Ventilador	1 bit	DPT_Bool	1.002	R		T	1 - Ventilador

	61	Status_ Modo Seco	1 bit	DPT_Bool	1.002	R	T	1 - Seco
	62	Status_ Texto de Modo	14 byte	DPT_String_8859_1	16.001	R	T	Cadena ASCII
Velocidad del Ventilador	63	Status_ Vel. Vent. / 3 Vel.	1 byte	DPT_Scaling	5.001	R	T	33% - Vel. 1; 67% - Vel. 2; 100% - Vel. 3
	64	Status_ Vel. Vent. / 3 Vel.	1 byte	DPT_Enumerated	5.01	R	T	1 - Vel. 1; 2 - Vel. 2; 3 - Vel. 3
	65	Status_ Vel. Ventilador 1	1 bit	DPT_Bool	1.002	R	T	1 - Vel.1
	66	Status_ Vel. Ventilador 2	1 bit	DPT_Bool	1.002	R	T	1 - Vel. 2
	67	Status_ Vel. Ventilador 3	1 bit	DPT_Bool	1.002	R	T	1 - Vel. 3
	68	Status_ Texto de Vel. Vent	14 byte	DPT_String_8859_1	16.001	R	T	Cadena ASCII
	Lamas	69	Status_ Lamas U-D / 4 pos	1 byte	DPT_Scaling	5.001	R	T
Status_ Lamas U-D / 4 pos			1 byte	DPT_Enumerated	5.010	R	T	1 - Pos1; 2 - Pos2; 3 - Pos3; 4 - Pos4;
70		Status_ Lamas U-D Man/Auto	1 bit	DPT_Bool	1.002	R	T	0 - Parar; 1 - Auto
71		Status_ Lamas U-D Man/Auto2	1 bit	DPT_Bool	1.002	R	T	0 - Parar; 1 - Auto2
72		Status_ Lamas U-D Man/Auto3	1 bit	DPT_Bool	1.002	R	T	0 - Parar; 1 - Auto3
73		Status_ Lamas U-D Pos1	1 bit	DPT_Bool	1.002	R	T	1 - Posición 1
74		Status_ Lamas U-D Pos2	1 bit	DPT_Bool	1.002	R	T	1 - Posición 2
75		Status_ Lamas U-D Pos3	1 bit	DPT_Bool	1.002	R	T	1 - Posición 3
76		Status_ Lamas U-D Pos4	1 bit	DPT_Bool	1.002	R	T	1 - Posición 4
77		Status_ Texto Lama Up-Down	14 byte	DPT_String_8859_1	16.001	R	T	Cadena ASCII

Temperatura	78	Status_ Temp Consigna en AA	2 byte	DPT_Value_Temp	9.001	R	T	(°C)
Filtro	79	Status_ Estado del Filtro	1 bit	DTP_Alarm	1.005	R	T	0 - No Alarma; 1 - Alarma
Error	80	Status_ Error/Alarma	1 bit	DTP_Alarm	1.005	R	T	0 - No Alarma; 1 - Alarma
	81	Status_ Código de Error	2 byte	Enumerated		R	T	0 - No Error; Cualquier otro, ver Manual de Usuario
	82	Status_ Código Text de Error	14 byte	DPT_String_8859_1	16.001	R	T	Error Panasonic 2 caracteres; Vacío - ningún error
Modos Especiales	83	Status_ Modo Power	1 bit	DPT_Switch	1.001	R	T	0 - Off; 1-On
	84	Status_ Modo Econo	1 bit	DPT_Switch	1.001	R	T	0 - Off; 1-On
	85	Status_ Modo Calor Adicional	1 bit	DPT_Switch	1.001	R	T	0 - Off; 1-On
	86	Status_ Modo Frío Adicional	1 bit	DPT_Switch	1.001	R	T	0 - Off; 1-On
Contador	87	Status_ Contador Horas Operac.	2 byte	DPT_Value_2_Ucount	7.001	R	T	Número de horas de operación
Escenas	88	Status_ Escena Actual	1 byte	DPT_SceneNumber	17.001	R	T	0 a 4 - Escena 1 a 5; 63 - Ninguna Escena
Entradas Binarias	89	Status_ Inx - Accionamiento	1 bit	DPT_Switch	1.001	R	T	0 - Off; 1-On
		Status_ Inx - Regul. - On/Off	1 bit	DPT_Switch	1.001	R	T	0 - Off; 1 - On
	91	Status_ Inx - Persiana - Paso	1 bit	DPT_ShutterBlinds	1.023	R	T	0 - Paso Arriba; 1 - Paso Abajo
	93	Status_ Inx - Valor	1 byte	DPT_Value_1_Ucount	5.010	R	T	Valor sin signo de 1 byte
	95	Status_ Inx - Valor	2 byte	DPT_Value_2_Ucount	7.001	R	T	Valor sin signo de 2 byte
		Status_ Inx - Valor	2 byte	DPT_Value_2_Count	8.001	R	T	Valor con signo de 2 byte
		Status_ Inx - Valor	2 byte	DPT_Value_Temp	9.001	R	T	Temperatura (°C)
		Status_ Inx - Valor	4 byte	DPT_Value_4_Ucount	12.001	R	T	Valor sin signo de 4 byte

	90	Status_Inx - Regul. - Paso(%)	1 bit	DPT_Control_Dimm.	3.007	R		T		Paso de regulación
	92									
	94	Status_Inx - Persiana - Mover	1 bit	DPT_ShutterBlinds	1.023	R		T		0 - Mover Arriba; 1 - Mover Abajo
	96									