

Mode d'emploi

Actionneur de chauffage basic sextuple N° de commande 2114 00



Sommaire

1	Consignes de sécurité.....	3
2	Conception de l'appareil.....	3
3	Fonction	3
4	Informations destinées aux électriciens spécialisés.....	5
4.1	Montage et raccordement électrique	5
4.2	Mise en service	7
5	Caractéristiques techniques	7
6	Aide en cas de problème	8
7	Garantie	9

1 Consignes de sécurité



Le montage et le raccordement d'appareils électriques doivent être réservés à des électriciens spécialisés.

Risques de blessures, d'incendie ou de dégâts matériels. Lire en intégralité la notice et la respecter.

Risque d'électrocution. L'appareil n'est pas adapté pour la mise hors-tension, car un potentiel réseau est présent sur la charge même lorsque l'appareil est éteint. Déconnecter tous les disjoncteurs correspondants avant les travaux sur l'appareil ou la charge.

La présente notice fait partie intégrante du produit et doit être conservée chez le client.

2 Conception de l'appareil

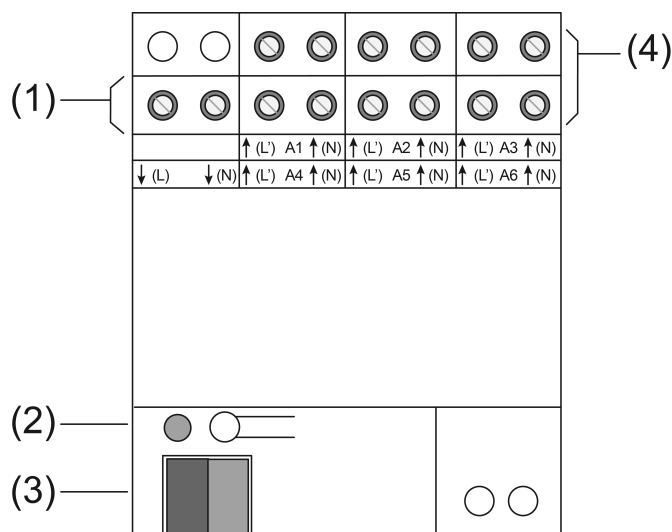


Image 1: Vue de devant

- (1) Alimentation de servomoteurs électrothermiques
- (2) Bouton et LED de programmation
- (3) Raccordement du KNX
- (4) Raccordement de servomoteurs électrothermiques

3 Fonction

Informations sur le système

Cet appareil est un produit du système KNX et correspond aux directives KNX. Il est nécessaire de disposer des connaissances détaillées en suivant les formations KNX.

Le fonctionnement de l'appareil dépend du logiciel. Pour des informations détaillées sur les versions de logiciel et le fonctionnement ainsi que le logiciel lui-même, consultez la base de données du fabricant. La programmation, l'installation et la mise

en service de l'appareillage s'effectuent à l'aide d'un logiciel homologué KNX. La base de données des produits ainsi que des descriptions techniques sont disponibles à tout moment sur notre site Internet.

Usage conforme

- Commutation de servomoteurs électrothermiques pour les chauffages ou les plafonds réfrigérants
- Montage sur profilé chapeau dans un sous-ensemble selon la norme DIN EN 60715

Caractéristiques du produit

- Fonctionnement Commutation ou MLI
- Servomoteurs pilotables avec la caractéristique normalement ouvert ou normalement fermé
- Servomoteurs 230 V ou 24 V pilotables
- Verrouillage des sorties individuelles par bus
- Sécurisé contre les surcharges et les courts-circuits
- Protection contre les vannes bloquées
- Surveillance cyclique des signaux d'entrée paramétrable
- Retour d'informations via bus par ex. en cas de surcharge ou de défaillance du capteur
- Raccordement du bus avec borne de bus standard

i Mode MLI : les servomoteurs électrothermiques possèdent uniquement les positions « ouvert » ou « fermé ». En mode MLI, l'activation et la désactivation pendant la durée de cycle de l'entraînement permet d'atteindre un comportement presque constant.

Protection contre les surcharges

Pour protéger l'appareil et les servomoteurs raccordés, l'appareil détermine la sortie concernée en cas de surcharge ou de court-circuit et la met hors circuit. Les sorties qui ne sont pas surchargées continuent de fonctionner, si bien que les pièces concernées continuent à être chauffées.

- En cas de surcharges importantes, l'actionneur met tout d'abord toutes les sorties **A1...A6** hors circuit.
- En cas de faibles surcharges, l'actionneur met les groupes de sorties **A1...A3** et **A4...A6** hors circuit.
- L'actionneur détermine la sortie surchargée dans jusqu'à 4 cycles de contrôle.
- Si aucune sortie n'a pu être clairement identifiée comme étant surchargée en cas de surcharge faible, l'actionneur met les différentes sorties hors circuit les unes après les autres.
- La surcharge peut être signalée sur le bus pour chaque sortie.

4 Informations destinées aux électriciens spécialisés

4.1 Montage et raccordement électrique



DANGER!

Risque de choc électrique au contact des pièces conductrices.

Un choc électrique peut entraîner la mort.

Déconnecter l'alimentation secteur avant d'intervenir sur l'appareil. Pour cela, couper tous les disjoncteurs correspondants, les sécuriser pour empêcher toute remise en marche et s'assurer de l'absence de tension. Recouvrir les parties voisines sous tension.

Montage de l'appareil

Respecter la plage de température. Assurer un refroidissement suffisant.

- Monter l'appareil sur le profilé chapeau DIN. Les bornes de sortie doivent être placées en haut.

Raccorder l'appareil

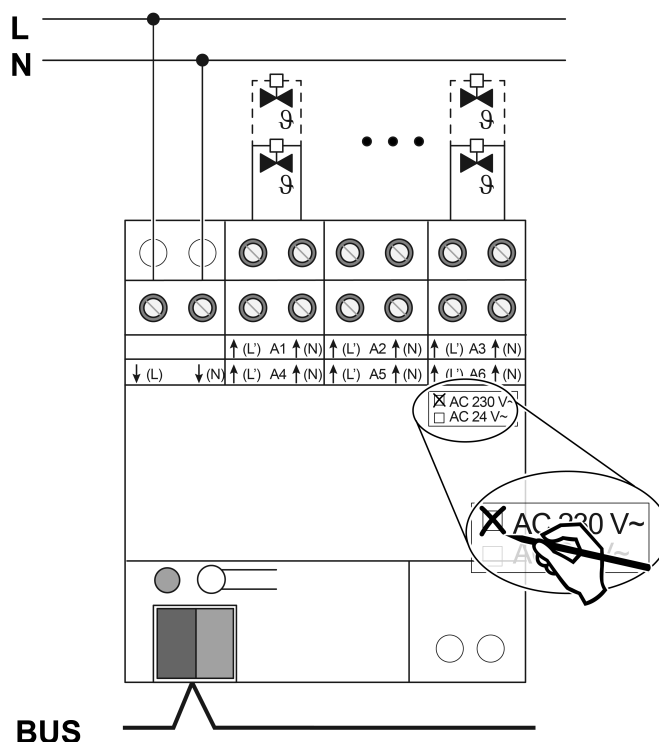


Image 2: Raccordement de servomoteurs 230 V

Raccorder des servomoteurs 230 V AC ou 24 V AC à toutes les sorties.

Ne raccorder par sortie que des servomoteurs de la même caractéristique (fermé/ouvert sans courant).

Ne raccorder aucune autre charge.

Raccorder les servomoteurs pour les pièces sensibles au gel sur les sorties **A1** et **A4**. En cas de surcharge, celles-ci seront mises hors circuit en dernier.

Ne pas dépasser le nombre maximal de servomoteurs par sortie (voir Caractéristiques techniques).

Respecter les caractéristiques techniques des servomoteurs utilisés.

Ne pas raccorder le conducteur N des bornes de sorties en boucle à d'autres appareils.

- Raccorder les servomoteurs 230 V AC conformément au schéma de raccordement (voir figure 2).
- Raccorder les servomoteurs 24 V AC conformément au schéma de raccordement (voir figure 3).
- Raccorder l'alimentation pour les servomoteurs aux bornes ↓(L) et ↓(N) (1).
- Raccorder le câble bus avec la borne de raccordement.

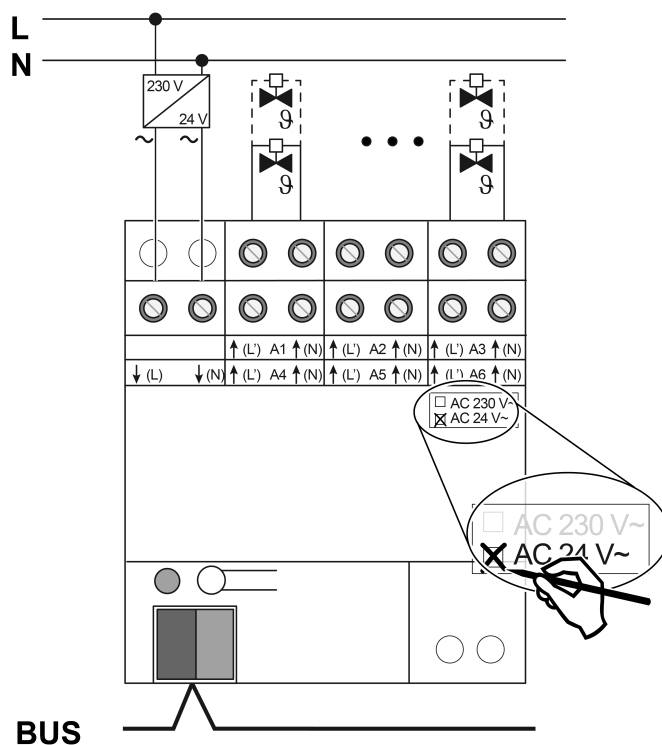


Image 3: Raccordement de servomoteurs 24 V

Mise en place du capuchon de protection

Afin de protéger le raccordement de bus de toute tension dangereuse au niveau de la zone de raccordement, mettre le capuchon de protection en place.

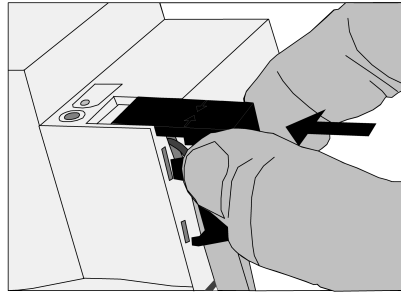


Image 4: Mise en place du capuchon de protection

- Pousser le câble bus vers l'arrière.
- Enfoncer le capuchon de protection sur la borne de bus, jusqu'à ce qu'il s'encliquète (voir figure 4).

Retrait du capuchon de protection

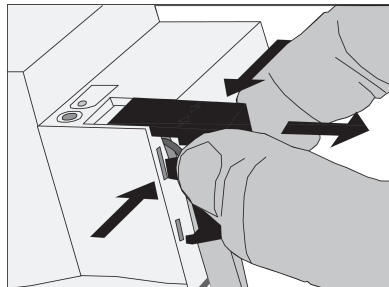


Image 5: Retrait du capuchon de protection

- Pousser latéralement le capuchon de protection et le retirer (voir figure 5).

4.2 Mise en service

Charger l'adresse physique et le logiciel d'application.

- Activer la tension du bus.
- Appuyer sur le bouton de programmation.
- Charger l'adresse physique dans l'appareil.
- Charger le logiciel d'application dans l'appareil.
- Noter l'adresse physique sur l'étiquette de l'appareillage.

5 Caractéristiques techniques

Conditions ambiantes

Température ambiante	+5 ... +45 °C
Température de stockage/transport	-25 ... +70 °C

KNX

Dispositif KNX	TP256
Mode de mise en service	Mode S

Tension nominale KNX	DC 21 ... 32 V TBTS
Puissance absorbée KNX	max. 250 mW
Pertes en puissance	max. 1 W
Sorties de chauffage	
Type de contact	Semi-conducteur (Triac), ε
Tension de commutation	AC 24/230 V ~
Fréquence réseau	50 / 60 Hz
Courant de commutation	5 ... 160 mA
Courant d'activation	max. 1,5 A (2 s)
Courant d'activation	max. 0,3 A (2 min)
Nombre d'entraînements par sortie	
Entraînements 230 V	max. 4
Entraînements 24 V	max. 2
Boîtier	
Largeur d'intégration	72 mm / 4 modules
Raccordement des sorties	
Type de raccordement	Borne à vis
unifilaire	0,5 ... 4 mm ²
à fils minces sans embout	0,5 ... 4 mm ²
à fils minces avec embout	0,5 ... 2,5 mm ²

6 Aide en cas de problème

Les servomoteurs d'une sortie ou de toutes les sorties ne commutent pas

Cause : une sortie est surchargée.

Déterminer la cause de la coupure de surcharge. Éliminer les courts-circuits, remplacer les servomoteurs défectueux. Contrôler le nombre de servomoteurs raccordés à la sortie, le réduire si nécessaire. Ne pas dépasser le courant max. de commutation.

Réinitialiser la coupure de surcharge : débrancher complètement l'appareil du réseau pendant env. 5 secondes, éteindre le coupe-circuit automatique. Ensuite, remettre sous tension.

- i** En cas de surcharge, un ou les deux groupes de sorties s'éteignent tout d'abord pendant env. 6 minutes. L'appareil détermine ensuite la sortie surchargée et la met hors circuit de manière permanente. Cette phase de repos et de contrôle dure habituellement de 6 à 20 minutes.
- i** Après la réinitialisation de la coupure de surcharge, l'appareil ne peut plus déterminer la sortie surchargée. Si la cause n'est pas éliminée, la coupure de surcharge se reproduira.

7 Garantie

La garantie est octroyée dans le cadre des dispositions légales concernant le commerce spécialisé. Veuillez remettre ou envoyer les appareils défectueux sans frais de port avec une description du défaut à votre vendeur responsable (commerce spécialisé/installateur/revendeur spécialisé en matériel électrique). Ceux-ci transmettent les appareils au Gira Service Center.

Gira
Giersiepen GmbH & Co. KG
Elektro-Installations-
Systeme

Industriegebiet Mermbach
Dahlienstraße
42477 Radevormwald

Postfach 12 20
42461 Radevormwald

Deutschland

Tel +49(0)21 95 - 602-0
Fax +49(0)21 95 - 602-191

www.gira.de
info@gira.de