

Communication dans le système Eltako radio pour bâtiments

Dans le réseau Eltako-radio, toutes les sondes Eltako-radio et actionneurs Eltako-radio communiquent avec des télégrammes, qui sont standardisés par **l'Alliance-EnOcean** partout dans le monde. Ce sont les EEP comme décrit ci-dessous, partiellement un peu modifiés. Les télégrammes de confirmation des actionneurs bidirectionnels, comme confirmation de l'état de commutation, correspondent à ceux des modules radio PTM215, mais sans les télégrammes quand le bouton-poussoir est relâché.

Télégrammes des sondes

FABH65S+ +FBH65S+FBH65TFB (EEP: même que A5-08-01)

(EEP: même que A5-08-01, élargissement de la luminosité, pas de bouton occupé dans DBO_Bit0)
 ORG = 0x07
 Data_byte3 = -
 Data_byte2 = luminosité 0 – 2048 lux, linéaire n = 0x00 – 0xFF
 Data_byte1 = -
 Data_byte0 = DBO_Bit3 = LRN Button
 (0 = télégramme d'apprentissage,
 1 = télégramme de donnée)
 DBO_Bit1 = mouvement
 (0 = mouvement, 1 = pas de mouvement)
 avec télégramme de donnée: 0x0D (mouvement),
 0x0F (pas de mouvement)
 avec télégramme d'apprentissage: 0x85
 Télégramme d'apprentissage BD3..DB0: 0x20, 0x08, 0x0D, 0x85

FAFT60+FBH65TFB+FIFT65S (EEP: A5-04-02 plus Data_byte3)

ORG = 0x07
 Data_byte3 = état de chargement de la réserve d'énergie
 (p.ex. 2,5V = 0x59 ... 4V = 0x9B)
 Data_byte2 = humidité relative 0 ... 100%, linéaire 0x00 – 0xFA, donc (0..250 déc.)
 Data_byte1 = température actuelle -20°C .. +60°C, linéaire 0x00 – 0xFA, donc (0..250 déc.)
 Data_byte0 = DBO_Bit3 = LRN Button
 (0 = télégramme d'apprentissage, 1 = télégramme de donnée) avec télégramme de donnée: 0x0F, avec télégramme d'apprentissage: 0x87
 Télégramme d'apprentissage BD3..DB0: 0x10, 0x10, 0x0D, 0x87

FAH60+FAH60B+FAH65S+FIH65S (EEP: A5-06-01 plus Data_byte3)

ORG = 0x07
 Data_byte3 = luminosité 0 – 100 lux, linéaire n = 0x00 – 0x64
 (uniquement valable quand DB2 = 0x00)
 Data_byte2 = luminosité 300 – 30.000 lux, linéaire n = 0x00 – 0xFF
 Data_byte1 = -
 Data_byte0 = DBO_Bit3 = LRN Button
 (0 = télégramme d'apprentissage,
 1 = télégramme de donnée) avec télégramme de donnée: 0x0F, avec télégramme d'apprentissage: 0x87
 Télégramme d'apprentissage BD3..DB0: 0x18, 0x08, 0x0D, 0x87

FIH65B (EEP: A5-06-02)

ORG = 0x07
 Data_byte3 = -
 Data_byte2 = luminosité 0 - 1024 lux, linéaire n = 0x00-0xFF
 Data_byte1 = -
 Data_byte0 = DBO_Bit3 = LRN Button
 (0 = télégramme d'apprentissage,
 1 = télégramme de donnée)
 télégramme de donnée : 0x0F,
 télégramme d'apprentissage : 0x87
 Télégramme d'apprentissage : DB3..DB0: 0x18, 0x10, 0x0D, 0x87

FASM60+FSM14+FSM61+FSU65D

ORG = 0x05
 Data_byte3 = 0x70/0x50

FSM60B

ORG = 0x05
 Data_byte3 = 0x70 / 0x50 / 0x10 / 0x00
 EEP: A5-30-01
 ORG = 0x07
 Data_byte1 = 0x00 / 0xFF
 EEP: A5-30-03
 ORG = 0x07
 Data_byte1 = 0x0F / 0x1F

FC02TF65 (EEP: A5-09-04)

ORG = 0x07
 Data_byte3 = humidité 0..100% (corresp. 0..200)
 Data_byte2 = valeur CO₂ 0..2550 ppm (corresp. 0..255)
 Data_byte1 = température 0..51°C (corresp. 0..255)
 Télégramme d'appairage DB3..DB0: 0x24, 0x20, 0x0D, 0x80

FKF

ORG = 0x05
 Data_byte3 = 0x10/état (hex)
 0x00 KCG = 0x20
 KCS = 0x30

FRW

ORG = 0x05
 Data_byte3 = 0x10 = alarme
 0x00 = fin d'alarme
 0x30 = tension de batterie < 7,2V

FSS12+FWZ12+FWZ61 (EEP: A5-12-01)

ORG = 0x07
 Data_byte3 jusque Data_byte1 d'un numéro de code binaire 24-bit
 Data_byte3 = Data Byte 3 (MSB) 0..16777215
 Data_byte2 = Data Byte 2 0..16777215
 Data_byte1 = Data Byte 1 (LSB) 0..16777215
 Data_byte0 = DBO_Bit4 = commutation de tarif
 (0 = tarif normal, 1 = tarif de nuit)
 DBO_Bit3 = LRN Button (0 = télégramme d'apprentissage,
 1 = télégramme de donnée)
 DBO_Bit2 = commutation du contenu des données:
 1 = puissance instantanée en Watt
 0 = lecture du compteur en 0,1KW/h
 DBO_Bit1 = 0 (fixe)
 DBO_Bit0 = 1 (fixe)
 Valeurs possibles dans le télégramme de donnée:
 DBO = 0x09 -> lecture du compteur tarif normal en 0,1KW/h
 DBO = 0x19 -> lecture du compteur tarif de nuit en 0,1KW/h
 DBO = 0x0C -> puissance instantanée en W,
 tarif normal actif
 DBO = 0x1C -> puissance instantanée en W,
 tarif de nuit actif
 Télégramme d'apprentissage BD3..DB0: 0x48, 0x08, 0x0D, 0x80
 (est envoyé une fois par chaque power-up)

FIFT65

ORG = 0x05
 Data_byte3 = 0x10

Télégrammes des sondes

F4T65+FT4F+FT55 avec bascule

ORG = 0x05
Data_byte3 = 0x70/0x50

F4T65+FT4F+FT55 avec bascule double

ORG = 0x05
Data_byte3 = 0x70/0x50/0x30/0x10

FTF65S (EEP: A5-02-05)

ORG = 0x07
Data_byte3 = -
Data_byte2 = -
Data_byte1 = température actuelle 0 – 40°C, linéaire 0xFF - 0x00
Data_byte0 = DB0_Bit3 = LRN Button
(0 = télégramme d'apprentissage,
1 = télégramme de donnée)
avec télégramme de donnée: 0x0F,
avec télégramme d'apprentissage: 0x87

Télégramme d'apprentissage BD3..DB0: 0x08, 0x28, 0x0D, 0x87

FTK+FTKB (EEP: D5-00-01)

ORG = 0x06
Data_byte3 = contact fermé -> 0x09
contact ouvert -> 0x08
Data_byte2 = -
Data_byte1 = -
Data_byte0 = -

Télégramme d'apprentissage DB3..DB0: 0x00, 0x00, 0x00, 0x00

FTKE

ORG = 0x05
Data_byte3 = 0xF0 (fenêtre fermée)
0xE0 (fenêtre ouverte)

FFG7B (EEP: A5-14-09) ou (EEP: F6-10-00)

ORG = 0x07
Data_byte3 = tension de batterie: 0..250, 0..5V
Data_byte0 = 0x08 = fenêtre fermée
0x0E = fenêtre ouverte
0x0A = fenêtre basculée

Télégramme d'appairage DB3..DB0: 0x50, 0x48, 0x0D, 0x80

Uniquement EEP: F6-10-00

ORG = 0x05
Data_byte3 = 0xF0 (fenêtre fermée)
0xE0 (fenêtre ouverte)
0xD0 (fenêtre basculée)

FTKB-hg (EEP: A5-14-0A)

ORG = 0x07
Data_byte3 = tension de batterie: 0..250, 0..5V
Data_byte0 = 0x08 = fenêtre fermée
0x0E = fenêtre ouverte
0x0A = fenêtre basculée
Data_byte0.0: 0 = pas d'alarme, 1 = alarme

Télégramme d'appairage DB3..DB0: 0x50, 0x50, 0x16, 0x80

FTR65DSB+FTR65HS+FUTH65D (EEP: A5-10-06 plus Data_byte3)

ORG = 0x07
Data_byte3 = diminution de la température de nuit 0-5°K et pas de 1°
0x00 = 0°K, 0x06 = 1°K,
0x0C = 2°K, 0x13 = 3°K, 0x19 = 4°K, 0x1F = 5°K
température voulue 0 – 40°C, linéaire 0x00 - 0xFF
FTR65DSB: 8°C – 40°C
FTR65HS: 12°C – 28°C
température actuelle 0 – 40°C, linéaire 0xFF - 0x00
DB0_Bit3 = LRN Button
(0 = télégramme d'apprentissage,
1 = télégramme de donnée)
avec télégramme de donnée: 0x0F, avec télégramme
d'apprentissage: 0x87

Télégramme d'apprentissage BD3..DB0: 0x40, 0x30, 0x0D, 0x87
Uniquement FUTH65D: (EEP: A5-10-12)
Télégramme d'apprentissage DB3..DB0: 0x40, 0x90, 0x0D, 0x80

FTR78S (EEP: A5-10-03)

ORG = 0x07
Data_byte3 = -
Data_byte2 = température voulue 8-30°C, linéaire 0x00-0xFF
Data_byte1 = température actuelle 0-40°C, linéaire 0xFF-0x00
Data_byte0 = -

Télégramme d'apprentissage DB3..DB0: 0x40, 0x18, 0x2D, 0x80

FWS61 (EEP: A5-13-01 u. 02)

Chez le FWS61 il y a toujours 2 télégrammes pour un set de données,
qui sont envoyés l'un après l'autre.

Le dernier Byte du télégramme (UU ou YY) permet d'identifier de quelle
partie du télégramme il s'agit.

Partie du télégramme 1: 0xRRSSTTUU

- RR est la sonde crépusculaire, elle fournit les données de 0-1000Lux (0-255)
P.ex: 0x7A = 122; 122*1000/255 = 478lux
- SS est la température, elle se situe entre -40°C (correspond à 0) et +80°C (255)
P.ex: 0x2C = 44; 44*120/255 = 20,7 à plus petit que 40 alors -40+20,7 = -19,3°C
P.ex: 0x6F = 111; 111*120/255 = 52,2 à pas plus petit que 40 alors 52,2-40 = 12,2°C
- TT est la vitesse du vent, elle se situe entre 0m/s (correspond à 0) et 70m/s (255)
P.ex: 0x55 = 85; 85*70/255 = 23m/s
- UU est ou bien 0x1A en cas de 'pluie' ou 0x18 en cas de 'non pluie'.

Partie du télégramme 2: 0xVVWWXXYY

- VV est la valeur solaire de la sonde Ouest 0(0)-150kLux(255)
P.ex: 0x44 = 68; 68*150/255 = 40klux
- WW est la valeur solaire de la sonde Sud 0 (0)-150kLux (255)
- XX est la valeur solaire de la sonde Est 0 (0)-150kLux (255)
- YY est toujours 0x28

Télégramme d'apprentissage BD3..DB0: 0x4C080D80

Télégrammes des sondes

DSZ14DRS, DSZ14WDRS, FSDG14, FWZ14, FWZ12, FWZ61 (EEP: A5-12-01)

ORG = 0x07
 Data_byte3 jusque Data_byte1 d'un numéro de code binaire 24-bit
 Data_byte3 = Data Byte 3 (MSB) 0...16777215
 Data_byte2 = Data Byte 2 0...16777215
 Data_byte1 = Data Byte 1 (LSB) 0...16777215
 Data_byte0 = DBO_Bit4 = commutation de tarif
 (0 = tarif normal, 1= tarif de nuit)
 DBO_Bit3 = LRN Button (0 = télégramme d'apprentissage, 1 = télégramme de donnée)
 DBO_Bit2 = commutation du contenu des données:
 1 = puissance instantanée en Watt,
 0 = lecture du compteur en 0,1KW/h
 DBO_Bit1 = 0 (fixe)
 DBO_Bit0 = 1 (fixe)
 Valeurs possibles dans le télégramme de données:
 DBO = 0x09 -> lecture du compteur tarif normal en 0,1KW/h
 DBO = 0x19 -> lecture du compteur tarif de nuit en 0,1KW/h
 DBO = 0x0C -> puissance instantanée en W, tarif normal actif
 DBO = 0x1C -> puissance instantanée en W, tarif de nuit actif
 Télégramme d'apprentissage DB3..DB0: 0x48, 0x08, 0x0D, 0x80 (est envoyé une fois par chaque power-up)
 ID = Base-ID du FAM14 + adresse de l'appareil du DSZ14(W)DRS
 En plus, le numéro de série du compteur ; qui est imprimé sur le compteur, est envoyé toutes les 10 minutes. Les données sont divisées en 2 télégrammes consécutifs.
 1. partie : DBO = 0x8F -> numéro de série du compteur = S-AABBCC (A,B,C = 0..9)
 DB1 = 0x00 -> les 2 premiers chiffres du numéro de série en DB3
 DB2 = 0x00
 DB3 = AA
 2. partie : DBO = 0x8F -> numéro de série du compteur = S-AABBCC (A,B,C = 0..9)
 DB1 = 0x01 -> les 4 derniers chiffres du numéro de série en DB2 et DB3
 DB2 = BB
 DB3 = CC

FSR61VA, FSVA-230V (EEP: A5-12-01)

ORG = 0x07
 Data_byte3 à Data_byte1 d'un numéro de code binaire 24-bit
 Data_byte3 = Data Byte 3 (MSB) 0...16777215
 Data_byte2 = Data Byte 2 0...16777215
 Data_byte1 = Data Byte 1 (LSB) 0...16777215
 Data_byte0 = DBO_Bit4 = 0 (fixe)
 DBO_Bit3 = LRN Button (0 = télégramme d'apprentissage, 1 = télégramme de donnée)
 DBO_Bit2 = commutation du contenu des données:
 1 = puissance instantanée en Watt,
 DBO_Bit1 = 0 (fixe)
 DBO_Bit0 = 1 (fixe)
 Valeurs possibles dans le télégramme de donnée:
 DBO = 0x0C -> puissance instantanée en W, tarif normal actif
 Télégramme d'apprentissage BD3..DB0: 0x48, 0x08, 0x0D, 0x80 (est envoyé une fois par chaque power-up)

FZS

ORG = 0x05
 Data_byte3 = 0x30/0x00

F3Z14D (EEP: A5-12-01, 02, 03)

Strom EEP: A5-12-01
 ORG = 0x07
 Data_byte3 bis Data_byte1 d'un numéro de code binaire 24-bit
 Data_byte3 = Data Byte 3 (MSB) 0...16777215
 Data_byte2 = Data Byte 2 0...16777215
 Data_byte1 = Data Byte 1 (LSB) 0...16777215
 Data_byte0 = DBO_Bit4 = -
 DBO_Bit3 = LRN Button (0 = télégramme d'apprentissage, 1 = télégramme de donnée)
 DBO_Bit2 = commutation du contenu des données:
 1 = puissance instantanée en Watt,
 0 = lecture du compteur en 0,1KW/h
 DBO_Bit1 = 0 (fixe)
 DBO_Bit0 = 1 (fixe)
 Valeurs possibles dans le télégramme de données:
 DBO = 0x09 -> lecture du compteur tarif normal en 0,1KW/h
 DBO = 0x0C -> puissance instantanée en W, tarif normal actif
 DBO = 0x1C -> puissance instantanée en W, tarif de nuit actif
 Télégramme d'apprentissage DB3..DB0: 0x48, 0x08, 0x0D, 0x80

ID = Base-ID du FAM14 + adresse de l'appareil du F3Z14D
 Gaz EEP: A512-02 Télégramme d'apprentissage DB3..DB0: 0x48, 0x10, 0x0D, 0x80
 Eau EEP: A512-03 Télégramme d'apprentissage DB3..DB0: 0x48, 0x18, 0x0D, 0x80

FTS14EM (uniquement télégrammes pour le bus-Eltako-RS485)

Dépendant de la rangée choisie des ID (addition du commutateur inférieur + commutateur supérieur + 1000) on obtient les ID de base suivantes.
 Exemple pour le group 1: 1 (commutateur inférieur) +0 (commutateur supérieur) +1000 = ID de base = 1001
 Exemple pour le group 1: 1 (commutateur inférieur) +90 (commutateur supérieur) +1000 = ID de base = 1091
 Exemple pour le group 5: 401 (commutateur inférieur) +30 (commutateur supérieur) +1000 = ID de base = 1431
 ORG = 0x05
 Réglage UT

Data_byte3 = commande de +E1 -> 0x70 (ID de base +0)
 commande de +E2 -> 0x50 (ID de base +1)
 commande de +E3 -> 0x30 (ID de base +2)
 commande de +E4 -> 0x10 (ID de base +3)
 commande de +E5 -> 0x70 (ID de base +4)
 commande de +E6 -> 0x50 (ID de base +5)
 commande de +E7 -> 0x30 (ID de base +6)
 commande de +E8 -> 0x10 (ID de base +7)
 commande de +E9 -> 0x70 (ID de base +8)
 commande de +E10 -> 0x50 (ID de base +9)

En cas de réglage RT des couples d'ID sont formés automatiquement:
 +E1/+E2, +E3/+E4, +E5/+E6, +E7/+E8, +E9/+E10

Quand la commande d'une entrée de commande est terminée, un télégramme est créé avec l'ID respective et **Data_byte3 = 0x00**.

Data_byte2 = pas utilisé (0x00)
 Data_byte1 = pas utilisé (0x00)
 Data_byte0 = pas utilisé (0x00)

Télégrammes de commande envoyés par le logiciel GFVS

FSR61, FSR61NP, FSR61G, FSR61LN, FLC61NP

Commande de commutation direct, FUNC=38, commande 1, (comme EEP A5-38-08).

La possibilité existe de **bloquer** avec une priorité absolue l'état de commutation, de telle façon qu'il est impossible de commuter vers un autre poussoir éduqué.

ORG = 0x07
 Data_byte3 = 0x01
 Data_byte2 = pas utilisé
 Data_byte1 = pas utilisé
 Data_byte0 = DBO_Bit3 = LRN Button
 (0 = télégramme d'apprentissage,
 1 = télégramme de donnée)
 DBO_Bit2 = 1: **bloquer l'état de commutation**,
 0: ne pas bloquer l'état de commutation
 DBO_Bit0 = 1: sortie de commutation ON,
 0: sortie de commutation OFF

Le télégramme d'appairage DB3 .. DBO doit avoir la structure: 0xE0, 0x40, 0x0D, 0x80

Les télégrammes de données doivent ressembler à p.ex.:

0x01, 0x00, 0x00, **0x09** (sortie de commutation ON, pas bloquée)
 0x01, 0x00, 0x00, **0x08** (sortie de commutation OFF, pas bloquée)
 0x01, 0x00, 0x00, **0x0D** (sortie de commutation ON, bloquée)
 0x01, 0x00, 0x00, **0x0C** (sortie de commutation OFF, bloquée)

FSB14, FSB61, FSB71

Commande d'enroulement directe avec spécification du temps d'enroulement en sec. FUNC=3F, Typ=7F (universel). Individuellement pour chaque canal.

ORG = 0x07
 Data_byte3 = temps d'enroulement en 100ms MSB
 Data_byte2 = temps d'enroulement en 100ms MSB, ou temps d'enroulement en secondes 1-255 décimales, le temps d'enroulement, installé sur l'appareil, n'est pas pris en compte.
 Data_byte1 = commande:
 0x00 = stop / 0x01 = montée / 0x02 = descente
 DBO_Bit3 = LRN Button
 (0 = télégramme d'apprentissage,
 1 = télégramme de donnée)
 DBO_Bit2 = bloquer/débloquer l'actionneur pour le poussoir
 (0 = débloquer, 1 = bloquer)
 DBO_Bit1 = inverser le temps d'enroulement en secondes ou en 100ms.
 (0 = temps d'enroulement seulement en DB2 en secondes)
 (1 = temps d'enroulement en DB3(MSB) + DB2 (LSB) en 100ms.)

Le télégramme d'apprentissage DB3..DB0 doit ressembler à: 0xFF, 0xF8, 0x0D, 0x80. Avec un poussoir éduqué, il est possible d'interrompre à n'importe quel moment!

FSR14-2x, FSR14-4x, FSR14SSR, FSR71

Commande de commutation directe, FUNC=38, commande 1, (comme EEP A5-38-08). Individuellement pour chaque canal.

La possibilité existe de **bloquer** avec une priorité absolue l'état de commutation, de telle façon qu'il est impossible de commuter vers un autre poussoir éduqué.

ORG = 0x07
 Data_byte3 = 0x01
 Data_byte2 = pas utilisé
 Data_byte1 = pas utilisé
 Data_byte0 = DBO_Bit3 = LRN Button
 (0 = télégramme d'apprentissage,
 1 = télégramme de donnée)
 DBO_Bit2 = 1: **bloquer l'état de commutation**,
 0: ne pas bloquer l'état de commutation
 DBO_Bit0 = 1: sortie de commutation ON,
 0: sortie de commutation OFF

Le télégramme d'appairage DB3 .. DBO doit avoir la structure: 0xE0, 0x40, 0x0D, 0x80

Les télégrammes de données doivent ressembler à p.ex.:

0x01, 0x00, 0x00, **0x09** (sortie de commutation ON, pas bloquée)
 0x01, 0x00, 0x00, **0x08** (sortie de commutation OFF, pas bloquée)
 0x01, 0x00, 0x00, **0x0D** (sortie de commutation ON, bloquée)
 0x01, 0x00, 0x00, **0x0C** (sortie de commutation OFF, bloquée)

FDG14, FDG71L, FKLD61, FLD61, FRGBW71L, FSG14/1-10V, FSG71/1-10V, FSUD-230V, FUD14, FUD14-800W, FUD61NP, FUD61NPN, FUD71

La transmission directe de la valeur de variation de 0-100%, comme FUNC=38, commande 2 (comme EEP A5-38-08)

ORG = 0x07
 Data_byte3 = 0x02
 Data_byte2 = valeur de variation en % de 0-100 décimales
 Data_byte1 = vitesse de variation
 Data_byte0 = 0x00 = la vitesse de variation, installée sur le variateur, est prise en compte.
 0x01 = vitesse de variation très rapide ... jusque ...
 0xFF = vitesse de variation très lente
 DBO_Bit3 = bouton LRN
 (0 = télégramme d'apprentissage,
 1 = télégramme de donnée)
 DBO_Bit0 = 1: variateur ON, 0: variateur OFF.
 DBO_Bit2 = 1: **bloquer la valeur de variation**
 0: ne pas bloquer la valeur de variation

Le télégramme d'apprentissage DB3..DB0 doit ressembler à: 0xE0, 0x40, 0x0D, 0x80 seulement FSUD-230V: 0x02, 0x00, 0x00, 0x00. Les télégrammes des données DB3..DB0 doivent ressembler à: 0x02, 0x32, 0x00, 0x09 (enclenchement du variateur à 50% et vitesse de variation interne) 0x02, 0x64, 0x01, 0x09 (enclenchement du variateur à 100% et vitesse de variation la plus rapide) 0x02, 0x14, 0xFF, 0x09 (enclenchement du variateur à 20% et vitesse de variation la plus lente) 0x02, 0x.., 0x.., 0x08 (déclenchement du variateur)

Seulement pour le FRGBW71L et FWWKW71L : profil libre (EEP 07-3F-7F)

Télégramme d'appairage DB3..DB0 : 0xFF, 0xF8, 0x0D, 0x87

Télégramme de confirmation : DB3..DB0: 0xFF, 0xF8, 0x0D, 0x86

Télégrammes de données FRGBW71L :

Data_byte0 = 0x0F = GFVS (FRGBW71L-Master)
 0x0E = télégramme de confirmation
 Data_byte1 = 0x02 = demande de télégramme de confirmation
 0x10 = valeur de variation rouge
 (DB3-DB2 = valeur de variation en 10Bit)
 0x11 = valeur de variation vert
 (DB3-DB2 = valeur de variation en 10Bit)
 0x12 = valeur de variation bleu
 (DB3-DB2 = valeur de variation en 10Bit)
 0x13 = valeur de variation blanc
 (DB3-DB2 = valeur de variation en 10Bit)
 0x30 = variation +
 (DB3 = vitesse de variation, DB2 = couleur,
 Bit0 = rouge, Bit1 = vert, Bit2 = bleu, Bit3 = blanc)
 0x31 = variation -
 (DB3 = vitesse de variation, DB2 = couleur)
 0x32 = arrêt de variation
 (DB3 = vitesse de variation, DB2 = couleur)

Télégrammes de données FWWKW71L:

Data_byte0 = 0x0F = GFVS (FWWKW71L-Master)
 0x0E = télégramme de confirmation

Data_byte1 = 0x02 = demande de télégramme de confirmation
 0x10 = valeur de variation blanc chaud
 (DB3-DB2 = valeur de variation en 10Bit)
 0x11 = valeur de variation blanc froid
 (DB3-DB2 = valeur de variation en 10Bit)
 0x30 = variation +
 (DB3 = vitesse de variation, DB2 = couleur,
 Bit0 = blanc chaud, Bit1 = blanc froid)
 0x31 = variation -
 (DB3 = vitesse de variation, DB2 = couleur)
 0x32 = arrêt de variation
 (DB3 = vitesse de variation, DB2 = couleur)

Télégrammes de commande envoyés par le logiciel GFVS

FHK61SSR

Transfert direct de la valeur MLI (modulation de largeur d'impulsions) de 0 à 100%

ORG = 0x07
Data_byte3 = 0x02
Data_byte2 = valeur MLI de 0 à 100% en décimal
Data_byte1 = temps de base MLI T en multiplicateur de 10 secondes de 1 à 100 Exemple : 12 donne T = 120 secondes
Data_byte0 = DBO_Bit3 = LRN Button (0 = télégramme d'apprentissage, 1 = télégramme de données)
DBO_Bit1 = 1: répétiteur actif, 0: répétiteur inactif.
DBO_Bit0 = 1: MLI actif, 0: MLI inactif.
Le télégramme d'apprentissage DB3..DB0 doit être conçu de cette forme :
0xE0, 0x40, 0x00, 0x80
Les télégrammes de données DB3..DB0 doivent être conçus de cette forme:
0x02, 0x2D, 0x0A, 0x09 (MLI actif à 45% et T=100 secondes, répétiteur inactif)
0x02, 0x64, 0x18, 0x09 (MLI actif à 100% et T=240 secondes, répétiteur inactif)
0x02, 0x14, 0x12, 0x0B (MLI actif à 20% et T=180 secondes, répétiteur actif)

Télégrammes de confirmation des actionneurs bidirectionnels

FFR61-230V, FZK61NP-230V

A chaque changement de commutation du relais de commutation interne 1, après ca. 300ms, du relais 2 après ca 1000ms, un télégramme PTM200 est envoyé avec l'ID unique du TCM300 intégré.

ORG = 0x05
Data_byte3 = 0x70 = canal 1 on, 0x50 = canal 1 off
0x30 = canal 2 on, 0x10 = canal 2 off

Remarque: un 0x00 (correspond à la relâche du poussoir) n'est jamais envoyé!

FHK61U-230V

A chaque changement d'état du relais de commutation interne, après ca. 300ms un télégramme PTM200 est envoyé avec l'ID unique du TCM300 intégré.

ORG = 0x05
Data_byte3 = 0x70 = relais ON, 0x50 = relais OFF
Remarque: un 0x00 (correspond à la relâche du poussoir) n'est jamais envoyé!

FHK61-230V, FHK61SSR-230V

PTM200 télégramme
ORG=0x05
Data_byte3 = 0x70 = fonction normale,
0x50 = diminution de nuit (-4°C)
0x30 = diminution de température (-2°C), 0x10 = OFF
(protection contre le gel activée)
De plus, chaque télégramme reçu d'un détecteur de température appairé (p. ex. FTR55H) est répété comme un télégramme de confirmation.

FHK61SSR-230V

À chaque réception d'un télégramme de données MLI, le même télégramme est envoyé avec l'ID unique du TCM300 intégré.
Par l'activation ou la désactivation de la fonction point de rosée, un télégramme PTM200 est envoyé après environ 300ms avec l'ID unique du TCM300 intégré.

L'état actuel est envoyé toutes les 15 minutes.

ORG = 0x05
Data_byte3 = 0x70 = point de rosée actif,
0x50 = point de rosée inactif

FMS61NP-230V

A chaque changement de commutation du relais de commutation interne 1, après ca. 300ms, du relais 2 après ca 1000ms, un télégramme PTM200 est envoyé avec l'ID unique du TCM300 intégré. Avec des commandes centralisées (ZE/ZA) l'état de commutation du relais est envoyé dès que la commutation se trouve dans la position voulue.

ORG = 0x05
Data_byte3 = 0x70 = canal 1 on, 0x50 = canal 1 off
0x30 = canal 2 on, 0x10 = canal 2 off
Remarque: un 0x00 (correspond à la relâche du poussoir) n'est jamais envoyé!

FMZ61-230V

A chaque changement de commutation du relais de commutation interne, un télégramme PTM200 est envoyé après ca. 300-400ms avec l'ID unique du TCM300 intégré. Avec des commandes centralisées (ZE/ZA) l'état de commutation du relais est envoyé dès que la commutation se trouve dans la position voulue.

ORG = 0x05
Data_byte3 = 0x70 = relais on, 0x50 = relais off
Remarque: un 0x00 (correspond à la relâche du poussoir) n'est jamais envoyé!

FSB61NP-230V, FSB71

ORG= 0x05
Data_byte3 = 0x70 = fin de course haute, 0x50 = fin de course basse,
0x01 = monter, 0x02 = descendre

En arrivant à la position finale haute ou basse, après le temps de retardement installé sur l'appareil, un télégramme PTM200 est envoyé après environ 300-400ms avec l'ID unique du TCM300 intégré.

ORG = 0x07
Data_byte3 = durée du mouvement 100ms MSB
Data_byte2 = durée du mouvement 100ms LSB
Data_byte1 = 0x01 = monté ou 0x02 = descendu
Data_byte0 = 0x0A (non bloqué) ou 0x0E (bloqué)
Remarque: le temps RV sur l'appareil doit être réglé de telle façon qu'on est sûr que la position finale peut être atteinte après une commande de démarrage. Si le store se trouve déjà dans la position finale, le relais est enclenché avec une commande de démarrage (0x01 resp. 0x02 est envoyé), et déclenché après le temps RV. (0x70 ou 0x50 est envoyé)

FLC61NP-230V, FSR61-230V, FSR61/8-24V, FSR61LN-230V, FSR61NP-230V, FSR61VA-10A, FSR71, FSSA-230V, FSVA-230V, FTN61NP-230V

A chaque changement de commutation du relais de commutation interne, un télégramme PTM200 est envoyé après ca. 300-400ms avec l'ID unique du TCM300 intégré. Avec des commandes centralisées (ZE/ZA) l'état de commutation du relais est envoyé dès que la commutation se trouve dans la position voulue.

ORG = 0x05
Data_byte3 = 0x70 = relais on, 0x50 = relais off
Remarque: un 0x00 (correspond à la relâche du poussoir) n'est jamais envoyé!

FDG71L, FRGBW71L, FSG71/1-10V, FSUD-230V, FUD61NP-230V, FUD61NPN-230V, FUD71

Lors de l'enclenchement et le déclenchement du variateur un télégramme PTM200 est envoyé après ca. 300-400ms avec l'ID unique ou ID de base du TCM300 intégré.

ORG = 0x05
Data_byte3 = 0x70 = variateur on, 0x50 = variateur off

De plus, environ 1 seconde après avoir atteint la valeur de variation voulue, un télégramme 4BS, également avec l'ID unique ou ID de base du TCM300 intégré, est envoyé.

ORG = 0x07
Data_byte3 = 0x02
Data_byte2 = valeur de variation en % von 0-100 décimales
Data_byte1 = 0x00
Data_byte0 = 0x08 = variateur off, 0x09 = variateur on.

Attention: il est impossible de générer un télégramme d'apprentissage avec ORG=7!

Attention: 2 télégrammes (ORG=5, ORG=7) sont envoyés avec le même ID!

Seulement pour le

FRGBW71L: canal1 rouge = ID de base+1
canal2 vert = ID de base+2
canal3 bleu = ID de base+3
canal4 bleu = ID de base+4
tous les canaux = ID de base+5
télégramme master = ID de base+6

Télégrammes de confirmation de la série 14

Dès que les actionneurs de la série 14 ont reçu une adresse d'appareil, le FAM14 peut consulter les télégrammes de confirmation des actionneurs. Ces télégrammes de confirmation sont alors transmis par le FAM14. L'ID des télégrammes envoyés est identique à l'ID de base des TCM300 dans le FAM14 plus l'adresse de l'appareil. Des actionneurs à plusieurs canaux ont des adresses d'appareils consécutives.

Remarque: selon le nombres d'actionneurs sur le bus, cela peut prendre jusque 10 secondes, avant qu'un télégramme de confirmation soit consulté et envoyé. Si une confirmation rapide est attendue par certains actionneurs, il est nécessaire d'établir, avec le PCT14, une liste d'appareils pour télégrammes de confirmation dans laquelle cet actionneur est introduit plusieurs fois. Le FAM14 doit être mis dans le mode de fonctionnement 5.

Télégrammes de confirmation des actionneurs bidirectionnels

FDG14, FSG14/1-10V, FUD14, FUD14/800W

Ici vous pouvez choisir 2 télégrammes de confirmation par configuration PCT14, indépendamment l'un de l'autre.

1. Télégramme PTM200 ORG=0x05
Data_byte3: 0x70 = variateur on, 0x50 = variateur OFF
2. Télégramme 4BS avec la valeur de variation ORG = 0x07
Data_byte3 = 0x02
Data_byte2 = valeur de variation en %
Data_byte1 = 0x00
Data_byte0 = 0x08 = variateur off,
0x09 = variateur on

FSB14

Par canal: Télégramme PTM200
ORG=0x05
Data_byte3 = 0x70 = position finale haut,
0x50 = position finale bas,
0x01 = monter,
0x02 = descendre

Si l'acteur est arrêté avant le temps de retardement, seul le temps effectif et la direction seront envoyés dans un télégramme ORG7 avec la même ID! Ceci est dans le même temps aussi l'information que le moteur est arrêté.

ORG = 0x07
Data_byte3 = durée du mouvement en 100ms MSB
Data_byte2 = durée du mouvement en 100ms LSB
Data_byte1 = 0x01 = monté ou 0x02 = descendu
Data_byte0 = 0x0A (non bloqué) ou 0x0E (bloqué)

Remarque: le temps RV sur l'appareil doit être réglé de telle façon qu'on est sûr que la position finale peut être atteinte après une commande de démarrage. Si le store se trouve déjà dans la position finale, le relais est enclenché avec une commande de démarrage (0x00 est envoyé), et déclenché après le temps RV. (0x70 ou 0x50 est envoyé)

FAE14LPR, FAE14SSR, F4HK14, FHK14

Par canal: Télégramme PTM200
ORG=0x05
Data_byte3 = 0x70 = fonctionnement normal,
0x50 = réduction de nuit (-4°K)
0x30 = fonction setback (-2°K), 0x10 = OFF
(protection contre le gel est actif)
De plus, chaque télégramme reçu d'une sonde de température éduquée (p. ex. FTR55H) est répété comme un télégramme de confirmation.

FMSR14

Le FMSR14 évalue les données du multicapteur MS, qui sont envoyées dans le réseau radio Eltako par le FWS61. Ces données contiennent des valeurs de mesure de luminosité des trois azimutes, la valeur crépusculaire, ainsi que la vitesse du vent en m/s.

De plus on dispose des messages de pluie et de gel.

Cet appareil occupe 5 adresses d'appareils, ainsi de chaque des 3 paramètres et des 2 signaux des télégrammes de confirmation avec un ID différent sont fournis.

L'utilisation de la configuration PCT14 vous permet d'introduire des seuils pour les valeurs de luminosité, crépuscule et vitesse du vent. Si les valeurs de ces paramètres sont supérieures ou inférieures aux seuils, des télégrammes sont envoyés contenant Data_byte3 = 0x70 ou 0x50 (sélectionnable).

Dès que les valeurs ne sont plus ou supérieures ou inférieures aux seuils, un télégramme est envoyé avec Data_byte3 = 0x00.

Les signaux de gel et de pluie sont aussi convertis vers des télégrammes avec Data_byte3 = 0x70 ou 0x50 (sélectionnable).

Dès que les signaux sont annulés, des télégrammes sont envoyés avec Data_byte3 = 0x00.

FSU14

Les 8 canaux de l'horloge correspondent aux adresses des appareils du FSU14. Des commandes On ou OFF sont générées comme télégrammes de confirmation en fonction des heures de commutations programmées :

Télégramme PTM200 ORG=0x05

Data_byte3 = 0x70 = enclencher,
0x50 = déclencher

Télégramme-horloge (EEP:A5-13-04) est envoyé avec l'heure (heure et minutes) ainsi que le jour de semaine.

Télégramme d'appairage horloge DB3..DB0: 0x4C, 0x20, 0x0D, 0x80

FFR14, F2L14, FMS14, FMZ14, FSR14-2x, FSR14-4x, FSR14SSR, FTM14, FZK14

Pour des actionneurs à plusieurs canaux par canal :

Télégramme PTM200 ORG=0x05

Data_byte3: 0x70 = relais ON, 0x50 = relais OFF