

Montage- und Betriebsanleitung SIRO-SD Rollosteuerrélais

Allgemeine Hinweise:

Das SIRO-SD ist eine Systemkomponente der **SI-Gebäudeleittechnik** und kann auch für system-unabhängige Steuerungsaufgaben eingesetzt werden. Das SIRO-SD eignet sich zum Einbau in Schalterdosen und dient zur Steuerung von Rollladen-, Jalousie-, Markisen- und Dachfensterantrieben.

Steuerfunktion:

A1 / A3 Statische Steuereingänge : Vorrangsteuerung

Durch das Anlegen eines 24VDC-Dauersignals an den Eingang A1 wird das Rollo vorrangig aufwärts gefahren. Eine vorrangige Abwärtsbewegung wird durch ein 24VDC-Dauersignal auf den Eingang A3 herbeigeführt. Während der Ansteuerung der Eingänge A1 und A3 werden Steuerbefehle auf die Eingänge A2/A4 gespeichert, der zuletzt gespeicherte Steuerbefehl wird nach Aufhebung des Vorrangsignals ausgeführt.

A2 / A4 Dynamische Steuereingänge : Einzelsteuerung

Jedes Rollo kann unabhängig von anderen einzeln über eine Rollostastatur in jede gewünschte Position gefahren werden. Durch Betätigung entsprechender Taster der Eingänge A2 bzw. A4 wird das Rollo auf- oder abwärts gefahren. Durch nochmaliges Betätigen desselben Tasters kann es in beliebiger Position angehalten werden.

Master-Slave-Betrieb :

Das SIRO-SD kann in Verbindung mit dem SIRO als Zusatzlastmodul (Slave-Modul) eingesetzt werden. Dadurch können mehrere Antriebe parallel über ein SIRO gesteuert werden. Zur Ansteuerung werden die Kontrollausgänge A1/A3 des SIRO mit den entsprechenden Eingänge des SIRO-SD verbunden und eine 0V-Verbindung hergestellt. Alle Ausgangsbefehle des SIRO werden synchron vom SIRO-SD übernommen und in Schaltfunktionen umgesetzt. Eine evtl. zusätzlich gewünschte Einzelsteuerung über die Steuereingänge A2/A4 ist ebenfalls möglich, jedoch muss das SIRO-SD in diesem Fall mit der Betriebsspannung (24VDC) verbunden werden.

Wichtige Hinweise:

Das SIRO-SD verfügt über eine automatische Endabschaltung, dabei werden die Lastrelais 90s nach dem letzten Steuerbefehl abgeschaltet.

Motoren mit elektronischer Drehmomentüberwachung benötigen für einen Drehrichtungswechsel oft eine Spannungsfreiheit von bis zu 600ms, diese s.g. Umschaltzeit ($t = 600\text{ms}$) wird vom SIRO-SD berücksichtigt. Nach Ablauf der Umschaltzeit wird der zuletzt erfolgte Steuerbefehl ausgeführt. Nach Angaben der Motorenhersteller ist bei Verwendung von Kondensator-Rollostmotoren die Parallelschaltung mehrerer Antriebe in der Regel unzulässig. Die entsprechenden Herstellerangaben zu den Antriebsmotoren sind in jedem Fall zu beachten.

Montage:

Die Installation des Rollosteuerrélais darf nur durch eine *autorisierte Fachkraft* erfolgen.

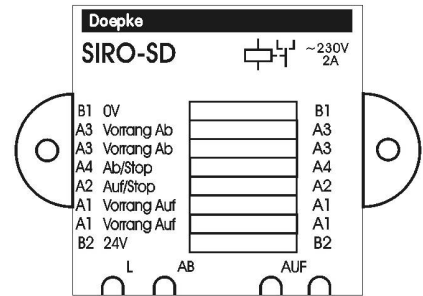
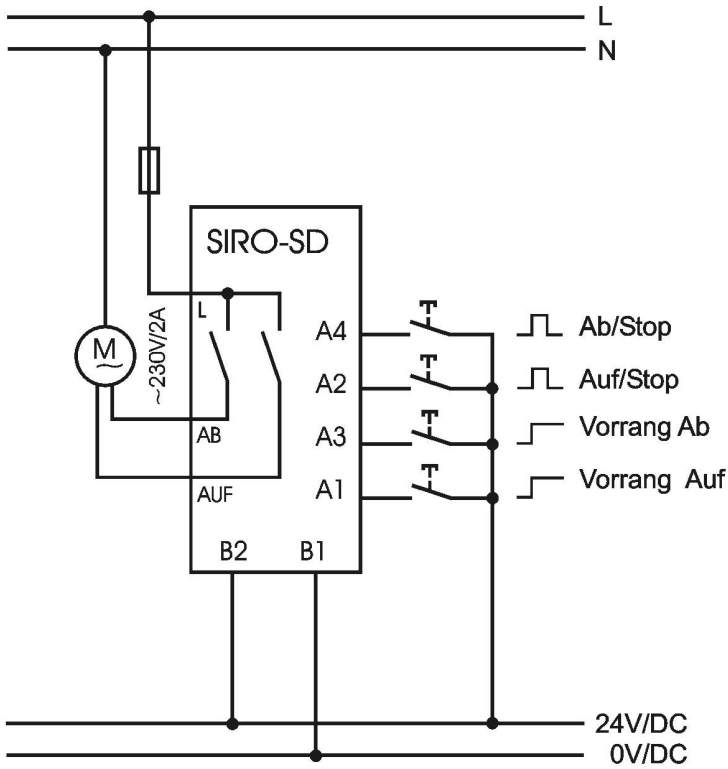
Garantie:

Für fachgerecht montierte Geräte gewähren wir ab Kauf durch den Endverbraucher 12 Monate Garantie. Die Garantie bezieht sich nicht auf Transportschäden, sowie auf Schäden, die durch Kurzschluss oder Überlastung entstanden sind. Bei Fertigungs- und Materialfehlern, die innerhalb der Gewährleistungsfrist erkannt werden, leistet unser Werk kostenlos Ersatz.

Technische Daten Rollosteuengerät SIRO-SD

Betriebsspannung	24 VDC + 10%
Eigenverbrauch (ein-/ausgeschaltet)	300 mW / 25 mW
Steuereingänge	
A2, dynamisch	Auf / Stop
A4, dynamisch	Ab / Stop
A1, statisch	Vorrang Auf
A3, statisch	Vorrang Ab
Steuerspannung	24 VDC + 10%
Steuerstrom	max. 1 mA (10 mA)* im Schaltmoment
Länge des Steuerkabels	max. 1000 m (500 m)*, bei bis zu 20 (10)* parallel geschalteten Eingängen und einem Durchmesser von 0,6 mm
Erlaubte Tasterprellzeit	max. 10 ms
Erforderliche Steuerimpulsdauer	min. 40 ms
Lastkontakte	
Ausführung	1 Wechsel, potenzialfrei, mit Ausstellung
Umschaltzeit bei Drehrichtungswechsel	600 ms
automatische Endabschaltung	90s nach dem letzten Steuerbefehl
Schaltspannung	230 VAC
Nennstrom	max. 2 A
Schaltleistung $\cos \varphi = 1$	500 VA
Schaltleistung $\cos \varphi = 0,5$	350 VA
Lebensdauer bei Nennlast	> 100000 Schaltspiele
Schutzart	IP40
Gehäuse	ABS
Klemmen	Federkraftklemme
max. Klemmbereich	0,4 - 0,8 mm
Umgebungstemperatur	- 10°C bis + 45°C
Bauvorschrift	IEC 669
Lastfaktoren in der SI-Gebäudeleittechnik	
Eingangslastfaktor	1 ELF (3 ELF)*

()* bei Verwendung als Zusatzlastmodul ohne eigene Spannungsversorgung



Master-Slave-Betrieb mit dezentraler Steuerungsmöglichkeit

