

## Module DTRVBT01

Le module DTRVBT01 permet la commande de volet dont le moteur est alimenté en courant continu basse tension. Ce type de commande nécessite l'inversion de la polarité de la tension d'alimentation du moteur pour obtenir l'inversion du mouvement. Les équipements commandés peuvent prendre la forme de volet roulant, stores, rideaux,...

La détection de la position (haute ou basse) s'effectue par mesure de la surconsommation du moteur lorsque le volet arrive en bout de course.

Afin de ne pas détériorer la partie mécanique du volet, le module DTRVBT01 applique automatiquement un délai de 2 secondes lors de l'inversion du mouvement.

Chaque module DTRVBT01 ne peut commander qu'un seul volet.

### Alimentation du moteur

La tension maximale d'alimentation du moteur ne peut dépasser 24V. Cette tension n'est pas fournie par le module et nécessite donc l'utilisation d'une alimentation indépendante.

Veillez à ce que l'alimentation ne possède aucune gestion électronique interne de commande du volet. Veillez également à placer l'alimentation proche du module DTRVBT01 ainsi qu' à utiliser une section de câble adéquate.

### Instructions de montage

Le module DTRVBT01 doit être installé par un électricien qualifié en respectant la réglementation électrique en vigueur.

Le module est prévu pour être fixé sur un rail DIN à l'intérieur d'un coffret électrique.

### Raccordement

Le raccordement du module DTRVBT01 au bus de communication s'effectue via le connecteur rapide débrochable.

Les connexions entre le module DTRVBT01 et les autres modules de l'installation s'effectuent avec du câble Domintell DCBU01. Veillez à respecter les couleurs des fils lors de leur branchement dans le connecteur rapide.

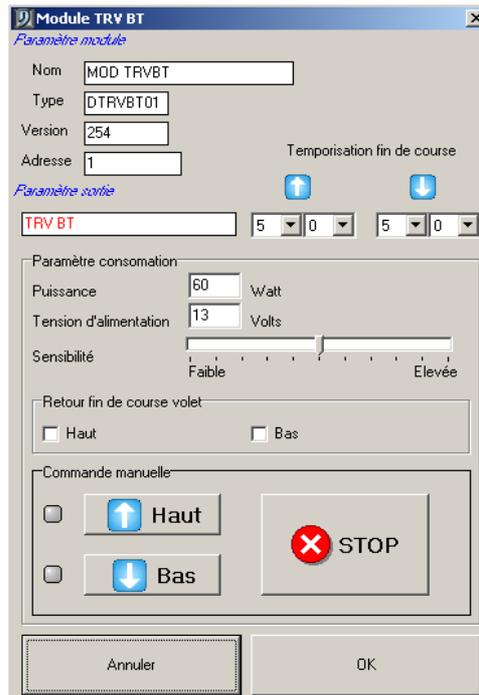
La tension d'alimentation du moteur doit être appliquée sur les borniers à vis repérés **INPUT**. Le raccordement au volet s'effectue à partir des borniers à vis repérés **MOTOR**. Lors du raccordement, veillez à respecter les polarités indiquées au-dessus de chaque bornier. Si les fonctions HAUT et BAS ne correspondent pas à la montée et à la descente du volet, inversez les 2 câbles au bornier **MOTOR**.

Veillez consulter le schéma de câblage illustré au dos du document.

### Paramétrage du module

Le paramétrage du module DTRVBT01 s'opère à partir du logiciel de configuration Domintell 2 (version 1.13.00 et supérieure).

Pour accéder à l'écran de paramétrage, effectuez un clic droit sur l'icône «TRV BT» et sélectionnez l'option *Editer*.



### Paramètres module

Ces paramètres renseignent le nom, le type, la version et l'adresse du module. Seul le nom du module est modifiable.

### Paramètres sortie

#### Temporisation fin de course :

Ces paramètres ont pour but de déterminer la durée maximale d'enclenchement de la sortie. Ils garantissent donc la coupure de la commande envoyée au volet, même lorsqu'aucun paramètre de montée/descente n'a été déterminé dans les liens de commande du volet.

Veillez sélectionner à partir des listes déroulantes les valeurs de temporisation adéquates. Ces valeurs doivent être supérieures aux paramètres de montée/descente définis dans les liens de commande du volet.

#### Puissance :

Veillez indiquer dans ce champ la puissance du moteur du volet.

#### Tension d'alimentation :

Veillez indiquer dans ce champ la tension d'alimentation du moteur du volet.

#### Sensibilité :

Ce paramètre permet de régler la sensibilité lors de la détection des butées mécaniques du volet. L'ajustement est possible dans une plage allant de -20 % (faible) à +20% (élevée) en déplaçant le curseur sur la barre graduée.

#### Retour fin de course volet :

Ce paramètre permet d'inverser automatiquement pendant une seconde le mouvement du volet lorsqu'il a atteint le bout de course. Cette fonction a pour but de détendre la mécanique d'entraînement du volet. Cochez la case correspondante au mouvement concerné pour activer cette option.

### Commande manuelle

Les commandes manuelles ont pour but de piloter le volet directement depuis l'ordinateur. Aucun lien n'est nécessaire pour ce type de commande. Ce pilotage nécessite le passage de l'installation en mode « Master autonome PC actif » (Menu *Master*).

A partir de cette fonction, il vous est possible d'ajuster directement les paramètres de montée et de descente du volet ainsi que d'affiner le réglage de la sensibilité de détection des fins de course.

Lors de la commande manuelle, le mouvement du volet est indiqué par le changement de couleur des icônes placés à gauche des boutons de commande.

### Caractéristiques techniques

Alimentation du module	De 9 à 16 V DC
Raccordement au bus	Connecteurs rapides débrochables
Raccordement volet	Bornier à vis
Raccordement alimentation	Bornier à vis
Nombre de commande	1 volet
Type de commande	Relais
Puissance maximale du volet	200 W (en pointe)
Intensité maximale du volet	8 A
Tension d'alimentation maximale	24V
Degré de protection	IP 20
Température de fonctionnement	-10°C à 50°C
Fixation	Rail DIN
Dimensions	2 modules
Consommation	65 mA

### Schéma de câblage

