



# KNX W

## Sensor de viento

---

Número de artículo 70123



---

**elsner**

**Instalación y ajuste**

---



<b>1. Descripción .....</b>	<b>3</b>
1.1. Alcance del suministro .....	3
1.2. Datos técnicos .....	3
<b>2. Instalación y puesta en servicio .....</b>	<b>4</b>
2.1. Lugar de montaje .....	4
2.2. Montaje del sensor .....	5
2.2.1. Montaje del soporte .....	5
2.2.2. Vista de la pared trasera y esquema de taladrado .....	7
2.2.3. Preparación del sensor .....	8
2.2.4. Estructura de la placa de circuitos .....	9
2.2.5. Instalación del sensor .....	9
2.3. Instrucciones para la instalación y puesta en marcha .....	10
<b>3. Direccionamiento del aparato en el bus .....</b>	<b>10</b>
<b>4. Mantenimiento .....</b>	<b>11</b>
<b>5. Eliminación .....</b>	<b>11</b>
<b>6. Protocolo de transmisión .....</b>	<b>12</b>
6.1. Lista de todos los objetos de comunicación .....	12
<b>7. Ajuste de los parámetros .....</b>	<b>15</b>
7.1. Ajustes generales .....	15
7.2. Valores límite .....	15
7.2.1. Viento valor límite 1 / 2 / 3 .....	15
7.3. Lógica .....	17
7.3.1. Y Lógica 1 / 2 / 3 / 4 / 5 / 6 / 7 / 8 .....	18
7.3.2. Entradas de unión de la lógica Y .....	18
7.3.3. O Lógica 1 / 2 / 3 / 4 / 5 / 6 / 7 / 8 .....	19
7.3.4. Entradas de unión de la lógica O .....	19

Este manual está sujeto a cambios y se adaptará a las versiones de software más recientes. Las últimas modificaciones (versión de software y fecha) pueden consultarse en la línea al pie del índice.

Si tiene un aparato con una versión de software más reciente, consulte en **www.elsner-elektronik.de** en la sección del menú "Servicio" si hay disponible una versión más actual del manual

## **Legenda del manual**



Advertencia de seguridad.



Advertencia de seguridad para el trabajo en conexiones, componentes eléctricos. etc.

### **¡PELIGRO!**

... hace referencia a una situación peligrosa inminente que provocará la muerte o graves lesiones si no se evita.

### **¡ADVERTENCIA!**

... hace referencia a una situación potencialmente peligrosa que puede provocar la muerte o graves lesiones si no se evita.

### **¡PRECAUCIÓN!**

... hace referencia a una situación potencialmente peligrosa que puede provocar lesiones leves si no se evita.



### **¡ATENCIÓN!**

... hace referencia a una situación que puede provocar daños materiales si no se evita.

### **ETS**

En las tablas ETS, los ajustes por defecto de los parámetros aparecen subrayados.

# 1. Descripción

El **Sensor de viento KNX W** registra electrónicamente la velocidad del viento y transmite el valor al sistema KNX. Se encuentran disponibles tres salidas de conmutación con valores límite ajustables, así como puertas lógicas Y y O. Los sensores, la electrónica y los acopladores de bus están alojados en un gabinete compacto.

## Funciones:

- **Medición del viento:** La velocidad del viento se mide electrónicamente y de forma silenciosa y fiable, incluso con granizo, nieve y temperaturas bajo cero. También capta turbulencias de aire y vientos ascendentes, dentro del rango de alcance del sensor
- **Monitoreo del sensor de viento:** Si el valor de la medición de viento cambia en menos de  $\pm 0,5$  m/s dentro de 48 horas, el valor máximo medido de 35 m/s se emite como mensaje de fallo. Todas las alarmas de viento con un valor límite inferior a 35 m/s se activan en consecuencia
- **3 valores límites** ajustables mediante parámetros o mediante objetos de comunicación
- **8 puertas lógicas Y y 8 puertas lógicas O** con 4 entradas c/u. Como entradas para las puertas lógicas se pueden utilizar todos los eventos de conmutación y las 8 entradas lógicas (en forma de objetos de comunicación). La salida de cada puerta puede configurarse como un bit 1 o 2 x 8 bits.

La configuración se realiza a través del Software ETC de KNX. El **archivo de producto** está disponible para descargar en la página principal de Elsner Elektronik en [www.elsner-elektronik.de](http://www.elsner-elektronik.de) en el menú „Descargas“.

## 1.1. Alcance del suministro

- Sensor con montaje combinado de pared o mástil
- 2x cinta de montaje de acero inoxidable para montaje en poste

## 1.2. Datos técnicos

Gabinete	de plástico
Color	Blanco / Translúcido
Montaje	sobre revoque de pared
Grado de protección	IP 44
Dimensiones	aprox. 96 x 77 x 118 (ancho x alto x profundidad, en mm).
Peso	aprox. 170 g
Temperatura ambiente	En operación -30...+50°C, Almacenamiento -30...+70°C
Tensión de servicio	20...30 V DC. La fuente de alimentación adecuada puede adquirirse en Elsner Elektronik.
Sección del conductor	Conductores sólidos de hasta 1,5 mm o conductores de hilo fino

Corriente	máx. 30 mA., máx. 0,4 W. Rizado 10%
Salida de datos	Conector terminal de bus KNX +/-
Direcciones del grupo	máx. 254
Asignaciones	máx. 255
Objetos de comunicación	80
Rango de medición del viento:	0...35 m/s

El producto cumple las directrices de las directivas UE.

## 2. Instalación y puesta en servicio



La instalación, el control, la puesta en marcha y la eliminación de fallos pueden llevarse a cabo únicamente por un electricista autorizado.



### ¡PRECAUCIÓN! ¡Tensión eléctrica!

En el interior del aparato hay componentes conductores de tensión no protegidos.

- Inspeccione el dispositivo en busca de daños antes de la instalación. Ponga en funcionamiento sólo los dispositivos no dañados.
- Cumplir con las directrices, reglamentos y disposiciones aplicables a nivel local para la instalación eléctrica.
- Ponga inmediatamente fuera de funcionamiento el dispositivo o la instalación y protéjalo contra una conexión involuntaria si ya no está garantizado el funcionamiento seguro.

Utilice el dispositivo exclusivamente para la automatización de edificios y respete las instrucciones de uso. El uso inadecuado, las modificaciones en el aparato o la inobservancia de las instrucciones de uso invalidan cualquier derecho de garantía.

Utilizar el dispositivo sólo como instalación fija, es decir, sólo cuando está montado y tras haber finalizado todas las labores de instalación y puesta en marcha y sólo en el entorno previsto para ello.

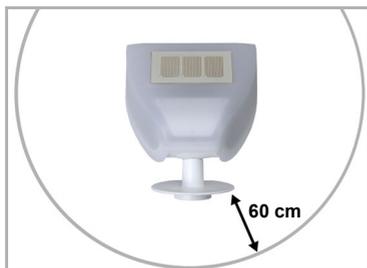
Elsner Elektronik no se hace responsable de las modificaciones de las normas posteriores a la publicación de este manual.

### 2.1. Lugar de montaje

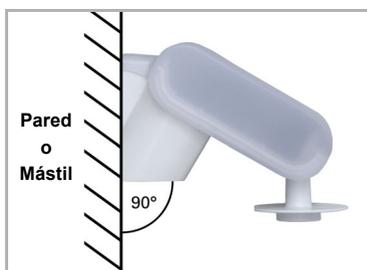
Elija una ubicación de montaje en el edificio donde el viento, la lluvia y el sol puedan ser captados libremente por los sensores.

Alrededor de la unidad debe quedar un espacio libre de por lo menos 60 cm. Esto permite una correcta medición del viento sin turbulencias de aire. Simultáneamente, el espacio libre impide que las salpicaduras de agua (gotas de lluvia) o la nieve (nevadas)

interfieran con las mediciones. Además, la distancia previene posibles picotazos de aves.



*Fig. 1*  
El sensor debe tener al menos una distancia de 60 cm. tanto en la parte inferior, lateral y frontal hacia otros elementos (edificios, piezas de construcción, etc.).



*Fig. 2*  
El sensor de viento debe montar en una pared vertical (o poste).

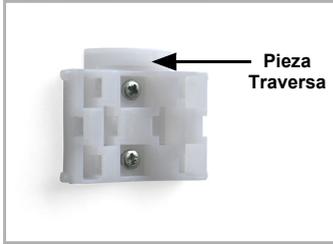


*Fig. 3*  
El sensor de viento debe montarse horizontalmente en la posición transversal.

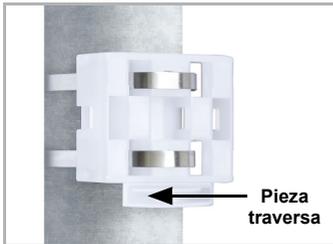
## **2.2. Montaje del sensor**

### **2.2.1. Montaje del soporte**

El sensor incluye un soporte de pared/mástil combinado. El soporte se entrega fijado con cinta adhesiva en la parte posterior de la caja. Fije el soporte perpendicular a la pared o mástil.



*Fig. 4*  
Montaje en pared: lado plano hacia la pared, la pieza travesera semicircular hacia arriba.



*Fig. 5*  
Montaje en mástil: lado curvo hacia el mástil, la pieza travesera hacia abajo.



*Fig. 6*  
Como accesorio opcional y complementario, se pueden adquirir en Elsner Elektronik diversos brazos flexibles para el montaje en pared, mástil o viga del sensor.

*Ejemplo de uso de un brazo: El sensor puede girarse hasta su posición óptima gracias a las articulaciones esféricas*



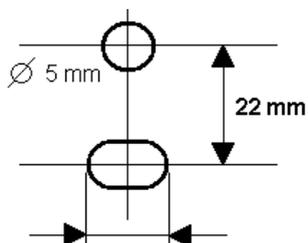
*Fig. 7*  
Ejemplo de uso del brazo articulado: Montaje zunchado al mástil, mediante abrazaderas de sujeción con rosca helicoidal.

## 2.2.2. Vista de la pared trasera y esquema de taladrado

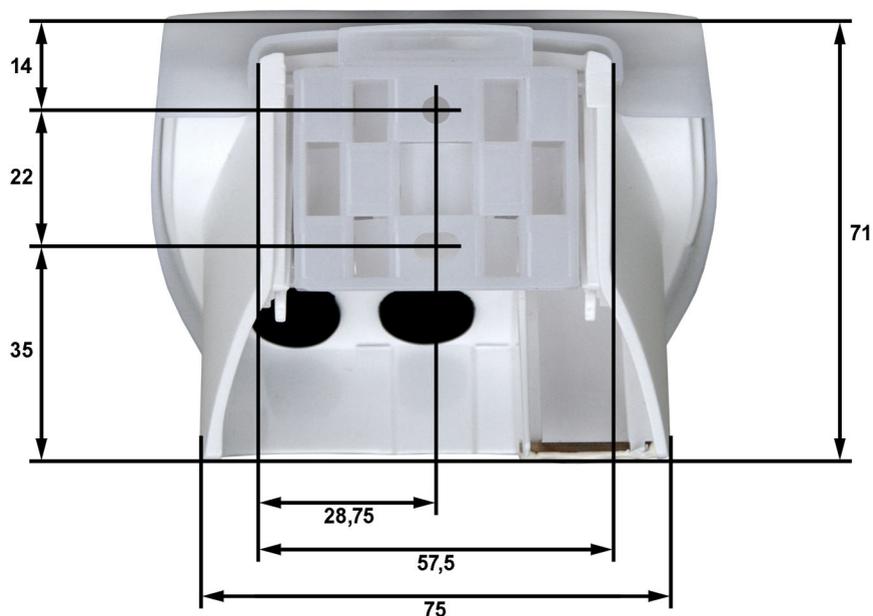
Fig. 8 a+b

Esquema de taladrado

Dimensiones de la parte trasera de la caja con el soporte, medidas en mm. Posibles variaciones debido a razones técnicas.



Agujero longitudinal 7,5



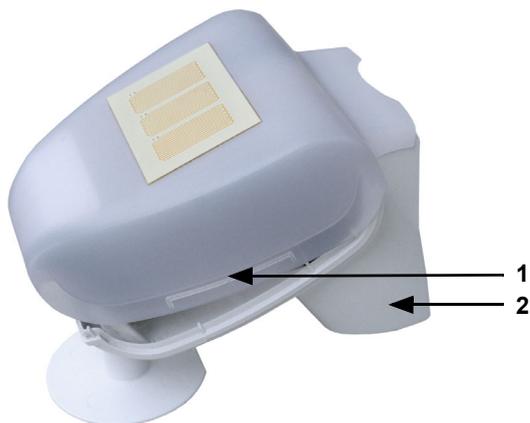
### 2.2.3. Preparación del sensor

Desenclavar cubiera y  
retirla hacia arriba



Fig. 9

- 1 Muecas de la cubierta
- 2 Parte inferior del gabinete



La cubierta del sensor se encuentra enclavada en la parte inferior derecha e izquierda (ver ilustración). Retire la cubierta. Proceda con cuidado, para no arrancar el cable que conecta la placa de circuitos en la base y la cubierta (un cable con conector).

Pase los cables para la tensión de alimentación y la conexión de bus a través de las juntas de goma en la parte inferior del sensor de viento y conecte la tensión (L1/N) y los bus +/- a los terminales designados.

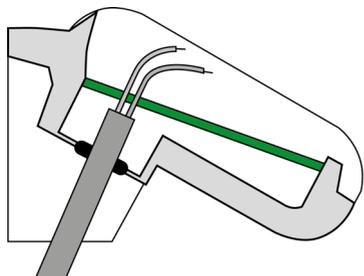


Fig. 10

Coloque el revestimiento del cable por debajo de la placa de circuitos impresos y conduzca solo los cables de conexión por las aberturas en la placa hacia arriba.

El cable que conecta la cubierta y la placa de circuitos debe estar conectado.

## 2.2.4. Estructura de la placa de circuitos

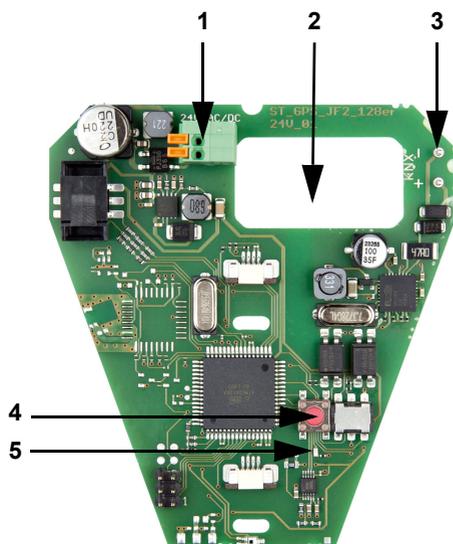


Fig. 11

- 1 Clema de conexión rápida para la fuente de alimentación (20...30 V DC), Cable rígido de hasta 1,5 mm<sup>2</sup> o flexible. Ocupación de bornes independiente de la polaridad (+/- o -/+)
- 2 Apertura para el cable de la fuente de alimentación, el cable de Bus
- 3 Conexión por clema de Bus KNX +/-
- 4 Botón de programación
- 5 LED de programación

## 2.2.5. Instalación del sensor

Cierre el gabinete, colocando la cubierta sobre la parte inferior. La cubierta debe encajar a ambos lados mediante un claro "clic".

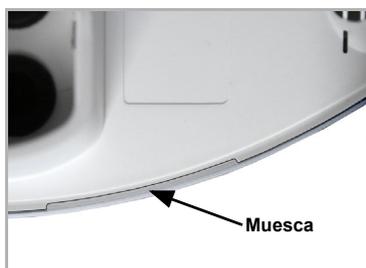


Fig. 12

¡Compruebe que la cubierta y la base estén correctamente unidas! La figura muestra una vista desde abajo del gabinete cerrado.



Fig. 13

Deslice el gabinete desde arriba en el soporte montado. Las espigas del soporte deben encajarse en los rieles del gabinete.

Para sacarlo del soporte, el sensor se puede extraer hacia arriba en contra de la resistencia de las muescas.

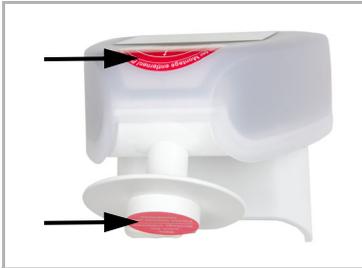


Fig. 14

Después de la instalación, retire la etiqueta protectora del sensor de viento y la etiqueta de información de "Distancia" en la parte superior de la cubierta.

## 2.3. Instrucciones para la instalación y puesta en marcha

No abra el dispositivo si puede penetrar agua (lluvia): Unas pocas gotas bastan para dañar la electrónica.

Compruebe que las conexiones son correctas. Si no se conecta correctamente, el sensor o los aparatos electrónicos a ella conectados pueden destruirse.

La medición del viento y con ello todas las salidas de conmutación del viento pueden ser emitidas a partir de los 60 segundos después de conectar la tensión de alimentación.

Tras la conexión a la tensión auxiliar, el dispositivo se encontrará durante algunos segundos en la fase de inicialización. Durante este tiempo, no se podrá recibir o enviar información a través del bus.

## 3. Direccionamiento del aparato en el bus

El aparato se suministra con la dirección de bus 15.15.255. En ETS puede programarse otra dirección sobrescribiendo la dirección 15.15.255 o mediante el botón de programación en la placa de circuitos en el interior de la carcasa.

---

## 4. Mantenimiento

---

**¡PELIGRO!****¡Peligro de lesión por componentes accionados de forma automática!**

Debido al control automático, piezas de la instalación pueden activarse y poner en peligro a personas (p. ej., movimiento automático de ventanas/toldos si durante la limpieza se disparó una alarma de lluvia/viento).

- Desconectar siempre el aparato de la red eléctrica para el mantenimiento y la limpieza (p. ej., desactivar / quitar el fusible).

---

El dispositivo debería ser revisado por suciedad regularmente dos veces al año y debería ser limpiado en caso necesario. Puede que el sensor no funcione si se encuentra muy sucio.

**ATENCIÓN**

El aparato puede resultar dañado si penetran grandes cantidades de agua en la carcasa.

- No limpiar con limpiadores a alta presión ni de chorro de vapor.

---

## 5. Eliminación

---

Tras el uso, el aparato deberá eliminarse conforme a las disposiciones vigentes. ¡No lo deposite en la basura doméstica!

## 6. Protocolo de transmisión

### Unidades:

Viento en metros por segundo

### 6.1. Lista de todos los objetos de comunicación

#### Tipos EIS:

1 Conmutar 1/0

5 Valor coma flotante

6 Valor 8 Bit

#### Abreviaturas marcas:

C comunicación

L leer

E escribir

T transmitir

Nº	Nombre	Función	Tipo EIS	marcas
0	Fuerza del viento valor de medición	Salida	5	CLT
1	Requisitos fuerza del viento máx	Entrada	1	CLE
2	Valor máximo de medición de la fuerza del viento	Salida	5	CLT
3	Requisitos fuerza del viento máx	Entrada	1	CLE
4	Sensor de viento fallo	Salida	1	CLT
5	Viento valor límite 1	Valor 16 Bit	5	CLE T
6	Viento valor límite 1	1 = elevación   0 = descenso	1	CLE
7	Viento valor límite 1	Elevación	1	CLE
8	Viento valor límite 1	Descenso	1	CLE
9	Viento valor límite 1	Salida de conmutación	1	CLT
10	Viento valor límite 1	Salida de conmutación bloqueo	1	CLE
11	Viento valor límite 2	Valor 16 Bit	5	CLE T
12	Viento valor límite 2	1 = elevación   0 = descenso	1	CLE
13	Viento valor límite 2	Elevación	1	CLE
14	Viento valor límite 2	Descenso	1	CLE
15	Viento valor límite 2	Salida de conmutación	1	CLT
16	Viento valor límite 2	Salida de conmutación bloqueo	1	CLE

Nº	Nombre	Función	Tipo EIS	marcas
17	Viento valor límite 3	Valor 16 Bit	5	C L E T
18	Viento valor límite 3	1 = elevación   0 = descenso	1	C L E
19	Viento valor límite 3	Elevación	1	C L E
20	Viento valor límite 3	Descenso	1	C L E
21	Viento valor límite 3	Salida de conmutación	1	C L E
22	Viento valor límite 3	Salida de conmutación bloqueo	1	K L S
23	Y lógica 1	Salida de conmutación	1	C L T
24	Y lógica 1	Salida A 8 Bit	6	C L T
25	Y lógica 1	Salida B 8 Bit	6	C L T
26	Y lógica 2	Salida de conmutación	1	C L T
27	Y lógica 2	Salida A 8 Bit	6	C L T
28	Y lógica 2	Salida B 8 Bit	6	C L T
29	Y lógica 3	Salida de conmutación	1	C L T
30	Y lógica 3	Salida A 8 Bit	6	C L T
31	Y lógica 3	Salida B 8 Bit	6	C L T
32	Y lógica 4	Salida de conmutación	1	C L T
33	Y lógica 4	Salida A 8 Bit	6	C L T
34	Y lógica 4	Salida B 8 Bit	6	C L T
35	Y lógica 5	Salida de conmutación	1	C L T
36	Y lógica 5	Salida A 8 Bit	6	C L T
37	Y lógica 5	Salida B 8 Bit	6	C L T
38	Y lógica 6	Salida de conmutación	1	C L T
39	Y lógica 6	Salida A 8 Bit	6	C L T
40	Y lógica 6	Salida B 8 Bit	6	C L T
41	Y lógica 7	Salida de conmutación	1	C L T
42	Y lógica 7	Salida A 8 Bit	6	C L T
43	Y lógica 7	Salida B 8 Bit	6	C L T
44	Y lógica 8	Salida de conmutación	1	C L T
45	Y lógica 8	Salida A 8 Bit	6	C L T

Nº	Nombre	Función	Tipo EIS	marcas
46	Y lógica 8	Salida B 8 Bit	6	CLT
47	O lógica 1	Salida de conmutación	1	CLT
48	O lógica 1	Salida A 8 Bit	6	CLT
49	O lógica 1	Salida B 8 Bit	6	CLT
50	O lógica 2	Salida de conmutación	1	CLT
51	O lógica 2	Salida A 8 Bit	6	CLT
52	O lógica 2	Salida B 8 Bit	6	CLT
53	O lógica 3	Salida de conmutación	1	CLT
54	O lógica 3	Salida A 8 Bit	6	CLT
55	O lógica 3	Salida B 8 Bit	6	CLT
56	O lógica 4	Salida de conmutación	1	CLT
57	O lógica 4	Salida A 8 Bit	6	CLT
58	O lógica 4	Salida B 8 Bit	6	CLT
59	O lógica 5	Salida de conmutación	1	CLT
60	O lógica 5	Salida A 8 Bit	6	CLT
61	O lógica 5	Salida B 8 Bit	6	CLT
62	O lógica 6	Salida de conmutación	1	CLT
63	O lógica 6	Salida A 8 Bit	6	CLT
64	O lógica 6	Salida B 8 Bit	6	CLT
65	O lógica 7	Salida de conmutación	1	CLT
66	O lógica 7	Salida A 8 Bit	6	CLT
67	O lógica 7	Salida B 8 Bit	6	CLT
68	O lógica 8	Salida de conmutación	1	CLT
69	O lógica 8	Salida A 8 Bit	6	CLT
70	O lógica 8	Salida B 8 Bit	6	CLT
71	Entrada lógica 1	Entrada	1	CLE
72	Entrada lógica 2	Entrada	1	CLE
73	Entrada lógica 3	Entrada	1	CLE
74	Entrada lógica 4	Entrada	1	CLE
75	Entrada lógica 5	Entrada	1	CLE
76	Entrada lógica 6	Entrada	1	CLE
77	Entrada lógica 7	Entrada	1	CLE

Nº	Nombre	Función	Tipo EIS	marcas
78	Entrada lógica 8	Entrada	1	C L E
79	Versión de Software	Legible	6	C L

## 7. Ajuste de los parámetros

### 7.1. Ajustes generales

Porcentaje de telegramas máximo	1 • 2 • 3 • <u>5</u> • 10 • 20 Telegramas por seg.
---------------------------------	--

#### Fuerza del viento

Valor de medición	<ul style="list-style-type: none"> <li>• no enviar</li> <li>• <u>enviar cíclicamente</u></li> <li>• enviar en caso de modificación</li> <li>• enviar en caso de modificación y cíclicamente</li> </ul>
Enviar cíclicamente cada (solo si se envía "cíclicamente")	<u>5 s</u> ... 2 h
A partir de modificaciones de % (solo si se envía "en caso de modificación")	1 ... 50; <u>20</u>
Enviar y reiniciar el valor máx. de la fuerza del viento por petición (si "desbloqueado": Enviar y reiniciar solo se puede por medio de objetos de comunicación propios)	<u>no desbloqueado</u> • desbloqueado
Usar objeto interferencia	<u>No</u> • Sí

### 7.2. Valores límite

#### Fuerza del viento

Emplear valor límite 1 / 2 / 3	<u>No</u> • Sí
Retraso del envío de la salida de conmutación después del arranque y la programación	<u>5 s</u> ... 2 h
Retraso del envío de los valores límite después del arranque y la programación	<u>5 s</u> ... 2 h

#### 7.2.1. Viento valor límite 1 / 2 / 3

##### Valor límite

Definición de valor límite por	<u>Parámetro</u> • Objeto de comunicación
--------------------------------	---

**Si se ha seleccionado "definición de valor límite por parámetro":**

Valor límite en 0,1 m/s	0 ... 350; <u>40</u>
Histéresis del valor límite en	0 ... 50; <u>20</u>

**Si se ha seleccionado "definición de valor límite por objeto de comunicación":**

A partir de la 1ª comunicación, el umbral corresponde al valor del objeto de comunicación y no se multiplica por el factor 0,1.

El último valor comunicado debe permanecer	<ul style="list-style-type: none"> <li>no • tras volver la tensión (el valor límite modificado puede ser asegurado como mínimo 100.000 veces)</li> <li>• tras volver la tensión y programación</li> </ul> <p><b>(Atención: no usar en la primera puesta en servicio)</b></p>
Arranque valor límite en 0,1 m/s vigente hasta la 1ª comunicación (solo si permanece el valor "no" o "tras volver la tensión")	0 ... 350; <u>40</u>
Tipo de modificación del valor límite	<ul style="list-style-type: none"> <li>• <u>Valor absoluto con un objeto de com. de 16 Bit</u></li> <li>• Elevación/ descenso con un objeto de com.</li> <li>• Elevación/ descenso con dos objetos de com.</li> </ul>
Ancho del paso (solo con modificación de valor límite por "elevación / descenso")	0,1 m/s ... 5 m/s; <u>1 m/s</u>
Histéresis del valor límite en	0 ... 50; <u>20</u>

**Salida de conmutación**

Salida en (GW = valor límite)	<ul style="list-style-type: none"> <li>• <u>GW sobre = 1</u>   GW - Hist. bajo = 0</li> <li>• GW sobre = 0   GW - Hist. bajo = 1</li> <li>• GW bajo = 1   GW + Hist. sobre = 0</li> <li>• GW bajo = 0   GW + Hist. sobre = 1</li> </ul>
Retraso de conmutación de 0 a 1	<u>ninguna</u> • 1 s ... 2 h
Retraso de conmutación de 1 a 0	<u>ninguna</u> • 1 s ... 2 h
Salida de conmutación envía	<ul style="list-style-type: none"> <li>• <u>no</u></li> <li>• en caso de modificación</li> <li>• en caso de modificación a 1</li> <li>• en caso de modificación a 0</li> <li>• en caso de modificación y cíclicamente</li> <li>• en caso de modificación a 1 y cíclicamente</li> <li>• en caso de modificación a 0 y cíclicamente</li> </ul>

Enviar cíclicamente cada (solo si se envía "cíclicamente")	<u>5 s</u> ... 2 h
---	--------------------

**Bloqueo**

El apartado "bloqueo" solo aparece si se ha seleccionado "salida de conmutación envía en caso de modificación".

Emplear bloqueo de la salida de conmutación	Sí • <u>No</u>
---	----------------

Si se emplea el bloqueo de la salida de conmutación:

Emplear bloqueo de la salida de conmutación	<b>Sí</b>
Evaluación del objeto bloqueado	<ul style="list-style-type: none"> <li>• <u>con valor 1: bloquear</u>  </li> <li><u>con valor 0: desbloqueado</u></li> <li>• con valor 0: bloquear  </li> <li>con valor 1: desbloqueado</li> </ul>
Valor del objeto de bloqueo antes de la 1. Comunicación	<u>0</u> • 1
Comportamiento de la salida de conmutación al bloquear	<ul style="list-style-type: none"> <li>• <u>no enviar telegrama</u></li> <li>• enviar 0</li> <li>• enviar 1</li> </ul>
Comportamiento de la salida de conmutación al desbloquear (Selección posible según los ajustes anteriores)	<ul style="list-style-type: none"> <li>• no enviar telegrama</li> <li>• <u>enviar el estado de la salida de conmutación</u></li> <li>• si salida de conmutación = 1 =&gt; enviar 1</li> <li>• si salida de conmutación = 0 =&gt; enviar 0</li> </ul>

**7.3. Lógica**

Objetos de comunicación entradas lógicas	<u>no desbloqueado</u> • desbloqueado
--	---------------------------------------

**lógica Y**

Lógica 1 / 2 / 3 / 4 / 5 / 6 / 7 / 8	<u>no activa</u> • activa
Retraso del envío de la salida de conmutación después del arranque y la programación	<u>5 s</u> ... 2 h

**lógica O**

Lógica 1 / 2 / 3 / 4 / 5 / 6 / 7 / 8	<u>no activa</u> • activa
Retraso del envío de la salida de conmutación después del arranque y la programación	<u>5 s</u> ... 2 h

### 7.3.1. Y Lógica 1 / 2 / 3 / 4 / 5 / 6 / 7 / 8

1. / 2. / 3. / 4. Entrada	<ul style="list-style-type: none"> <li>• <u>no usar</u></li> <li>• todos los eventos de conmutación que están a disposición del sensor (véase "Entradas de unión de la lógica AND")</li> </ul>
Salida lógica envía	<ul style="list-style-type: none"> <li>• <u>no</u></li> <li>• un objeto de 1 Bit</li> <li>• dos objetos de 8 Bit</li> </ul>

#### **Salida lógica envía " un objeto de 1 Bit":**

Salida lógica envía	<b>un objeto de 1 Bit</b>
si lógica = 1 → objeto valor	<u>1</u> • 0
si lógica = 0 → objeto valor	1 • <u>0</u>
Objeto de comunicación Objeto de comunicación	<ul style="list-style-type: none"> <li>• <u>en caso de modificación de lógica</u></li> <li>• en caso de modificación de lógica a 1</li> <li>• en caso de modificación de lógica a 0</li> <li>• en caso de modificación de lógica y cíclicamente</li> <li>• en caso de modificación de lógica a 1 y cíclicamente</li> <li>• en caso de modificación de lógica a 0 y cíclicamente</li> </ul>
enviar cíclicamente cada (solo si se envía "cíclicamente")	<u>5 s</u> ... 2 h

#### **Salida lógica envía " dos objetos de 8 Bit":**

Salida lógica envía	<b>dos objetos de 8 Bit</b>
si lógica = 1 → objeto A valor	0 ... 255; <u>127</u>
si lógica = 0 → objeto A valor	<u>0</u> ... 255
si lógica = 1 → objeto B valor	0 ... 255; <u>127</u>
si lógica = 0 → objeto B valor	<u>0</u> ... 255
Objetos de comunicación enviar Y lógico 1A y B	<ul style="list-style-type: none"> <li>• <u>en caso de modificación de lógica</u></li> <li>• en caso de modificación de lógica a 1</li> <li>• en caso de modificación de lógica a 0</li> <li>• en caso de modificación de lógica y cíclicamente</li> <li>• en caso de modificación de lógica a 1 y cíclicamente</li> <li>• en caso de modificación de lógica a 0 y cíclicamente</li> </ul>
enviar cíclicamente cada (solo si se envía "cíclicamente")	<u>5 s</u> ... 2 h

### 7.3.2. Entradas de unión de la lógica Y

No usar

Objeto de comunicación Entrada lógica 1  
 Objeto de comunicación Entrada lógica 1 invertida  
 Objeto de comunicación Entrada lógica 2  
 Objeto de comunicación Entrada lógica 2 invertida  
 Objeto de comunicación Entrada lógica 3  
 Objeto de comunicación Entrada lógica 3 invertida  
 Objeto de comunicación Entrada lógica 4  
 Objeto de comunicación Entrada lógica 4 invertida  
 Objeto de comunicación Entrada lógica 5  
 Objeto de comunicación Entrada lógica 5 invertida  
 Objeto de comunicación Entrada lógica 6  
 Objeto de comunicación Entrada lógica 6 invertida  
 Objeto de comunicación Entrada lógica 7  
 Objeto de comunicación Entrada lógica 7 invertida  
 Objeto de comunicación Entrada lógica 8  
 Objeto de comunicación Entrada lógica 8 invertida  
 Fallo viento  
 Fallo viento invertido  
 Viento valor límite 1  
 Viento valor límite 1 invertido  
 Viento valor límite 2  
 Viento valor límite 2 invertido  
 Viento valor límite 3  
 Viento valor límite 3 invertido

### 7.3.3. O Lógica 1 / 2 / 3 / 4 / 5 / 6 / 7 / 8

1. / 2. / 3. / 4. Entrada	<ul style="list-style-type: none"> <li>• <u>no usar</u></li> <li>• todos los eventos de conmutación que están a disposición del sensor (véase "Entradas de unión de la lógica O")</li> </ul>
Salida lógica envía	<ul style="list-style-type: none"> <li>• <u>un objeto de 1 Bit</u></li> <li>• dos objetos de 8 Bit</li> </ul>

Para la lógica AND y OR hay disponibles las mismas posibilidades de configuración.

### 7.3.4. Entradas de unión de la lógica O

Las entradas de unión de la lógica O corresponden a las de la lógica Y. Adicionalmente la lógica O disponen de las siguientes entradas:

Y lógica 1 salida 1  
 Y lógica 1 salida 1 invertida  
 Y lógica 2 salida 1  
 Y lógica 2 salida 1 invertida  
 Y lógica 3 salida 1  
 Y lógica 3 salida 1 invertida  
 Y lógica 4 salida 1  
 Y lógica 4 salida 1 invertida

Y lógica 5 salida 1

Y lógica 5 salida 1 invertida

Y lógica 6 salida 1

Y lógica 6 salida 1 invertida

Y lógica 7 salida 1

Y lógica 7 salida 1 invertida

Y lógica 8 salida 1

Y lógica 8 salida 1 invertida



## ¿Preguntas sobre el producto?

---

Puede contactar con el servicio técnico de Elsner Elektronik en  
**Tel. +49 (0) 70 33 / 30 945-250** o  
**service@elsner-elektronik.de**

Necesitamos la siguiente información para procesar su solicitud de servicio:

- Tipo de aparato (nombre del modelo o número de artículo)
- Descripción del problema
- Número de serie o versión del software
- Fuente de suministro (distribuidor/instalador que compró el aparato a Elsner Elektronik)

Para preguntas sobre las funciones KNX:

- Versión de la aplicación del dispositivo
- Versión de ETS utilizada para el proyecto

---

**elsner**

**Elsner Elektronik GmbH** Técnica de mando y automatización

Sohlegrund 16  
75395 Ostelsheim  
Alemania

Tfno. +49 (0) 70 33 / 30 945-0 info@elsner-elektronik.de  
Fax +49 (0) 70 33 / 30 945-20 www.elsner-elektronik.de

---