

 **IntesisBox**[®]
DK-RC-KNX-1 v1.5

Manual de Usuario

Fecha de Publicación: 12/07/2012
r8.1 esp

© Intesis Software S.L. Todos los derechos reservados.

La información en este documento está sujeta a cambios sin previo aviso. El software descrito en este documento se suministra bajo un acuerdo de licencia o acuerdo de no divulgación. El software se puede usar conforme a las condiciones del acuerdo. Ninguna parte de esta publicación se puede reproducir, almacenar en un sistema de recuperación de documentos o transmitir de forma alguna o mediante cualquier medio electrónico o mecánico, incluyendo fotocopias y grabación para cualquier propósito que no sea otro que el uso personal por parte del comprador, sin el permiso por escrito de Intesis Software S.L.

Intesis Software S.L.
C/ Milà i Fontanals, 1bis
08700 Igualada
España

MARCAS Y NOMBRES

Todas las marcas y nombres utilizados en este documento se reconocen como marcas registradas de sus respectivos propietarios

La información en este documento está sujeta a cambios sin previo aviso.

Interfaz para la integración de aire acondicionado DAIKIN en sistemas de control KNX TP-1 (EIB). Compatible con los modelos de aire acondicionado de las gamas SKY y VRV comercializadas por Daikin.

Program Version de la Aplicación: 1.5

Referencia: **DK-RC-KNX-1**

ÍNDICE

1.	Presentación.....	6
2.	Conexión	7
2.1	DK-RC-KNX-1 sin Control Remoto DAIKIN.....	7
2.2	DK-RC-KNX-1 con Control Remoto DAIKIN.....	7
3.	Configuración y puesta en marcha	9
4.	Parámetros ETS	10
4.1	Diálogo General	11
4.1.1	DK-RC-KNX-1 es master en bus P1/P2	11
4.1.2	Enviar READs a objs Control_ en inicio	12
4.1.3	Escena a ejecutar en inicio/recuperación de bus	12
4.1.4	Bloquear control desde el control remoto	13
4.1.5	Mostrar función "Control_ Bloqueo Objs Control"	13
4.1.6	Mostrar función "Contador Horas Operación"	14
4.1.7	Mostrar objeto "Código de Error [2byte]"	14
4.1.8	Mostrar objeto "Código Texto de Error [14byte]"	15
4.2	Diálogo Configuración de Modo.....	15
4.2.1	Si modo es AUTO objetos Status_ muestran modo real.....	15
4.2.2	Mostrar objeto de bit Modo Frío/Calor.....	16
4.2.3	Mostrar objetos de Escala PID-Compat. para Modo.....	16
4.2.4	Mostrar objeto + / - para Modo	17
4.2.5	Mostrar objetos de bit para Modo (de control)	18
4.2.6	Mostrar objetos de bit para Modo (de estado).....	18
4.2.7	Mostrar objeto Texto para Modo	18
4.2.8	Mostrar objeto Legacy_ para Modo	19
4.3	Diálogo Configuración de Modos Especiales	19
4.3.1	Mostrar modo POWER	20
4.3.2	Mostrar modo ECONOMY	21
4.3.3	Mostrar modo CALOR ADICIONAL	21
4.3.4	Mostrar modo FRÍO ADICIONAL.....	22
4.4	Diálogo Configuración de Ventilador	23
4.4.1	Vels. vent. disponibles en Unidad Interior	23
4.4.2	DPT para objeto Vel. Vent.	24
4.4.3	Mostrar objeto +/- para Velocidad de Vent.....	25
4.4.4	Mostrar objetos de bit para Ventilador (de control).....	26
4.4.5	Mostrar objetos de bit para Ventilador (de status).....	27
4.4.6	Mostrar objeto Texto para Ventilador	27
4.4.7	Mostrar objeto Legacy_ para Vent.	27
4.5	Diálogo Configuración de Lama	28
4.5.1	Unidad interior tiene Lamas Up-Down	28
4.5.2	Mostrar "Control_ Lama U-D Swing".....	28
4.5.3	DPT para objeto Lama Up-Down.....	29
4.5.4	Mostrar objeto +/- para Lama Up-Down	30
4.5.5	Mostrar objetos de bit para Lama (de control)	31
4.5.6	Mostrar objetos de bit para Lama (de estado)	31
4.5.7	Mostrar objeto Texto para Lama	32
4.5.8	Mostrar objeto Legacy_ para Lama U-D	32
4.6	Diálogo Configuración de Temperatura	33
4.6.1	Envío periód. de "Status_ TempConsigna en AA".....	33
4.6.2	Transmisión de "Status_ Temp Retorno en AA"	33
4.6.3	Mostrar objeto +/- para Temperatura Consigna	34
4.6.4	Permitir límites en objeto Control_ Temperatura Consigna	34
4.6.5	Temp. Ambiente de ref. dada por KNX.....	35
4.7	Diálogo Configuración de Escenas.....	37

4.7.1	Mostrar Escenas.....	37
4.7.2	Escenas pueden ser guardadas desde el bus KNX.....	38
4.7.3	Mostrar objetos de bit para ejecutar escenas.....	38
4.7.4	Programación de escena "x"	39
4.8	Diálogo Configuración de Temporizadores.....	40
4.8.1	Mostrar función Ventana Abierta / Temporizador de Apagado	41
4.8.2	Mostrar función Presencia.....	42
4.8.3	Mostrar temporizador SLEEP	44
5.	Especificaciones técnicas	46
6.	Unidades A.A. Compatibles.....	47
7.	Códigos de Error	48
	Apéndice A – Tabla de Objetos de Comunicación.....	51

1. Presentación



DK-RC-KNX-1 permite una integración completa y natural de unidades de aire acondicionado Daikin en sistemas de control KNX.

Compatible con todos los modelos de aire acondicionado de las gamas SKY y VRV comercializados por Daikin.

Características generales:

- Dimensiones Reducidas, instalación rápida.
- Conexión directa al bus P1/P2, el bus que conecta la unidad interior de Aire Acondicionado y el control remoto.
- Múltiples objetos de control y estado (bit, byte, caracteres...) con tipos de datapoint estándar KNX.
- Disponible un objeto de estado para cada objeto de control.
- Disponibles distintos Modos Especiales (Power, Economy, Calor Adicional y Frío Adicional).
- Temporizador de Apagado para Ventana Abierta y Presencia. También disponible la función Sleep.
- Control de la unidad de A.A. basada en la temperatura ambiente leída por la propia unidad o en la temperatura ambiente leída por cualquier termostato KNX.
- Supervisión y control total de la unidad de A.A. desde KNX, incluyendo la supervisión del estado del estado de las variables internas de la unidad, horas de funcionamiento (para el control de mantenimiento del filtro), e indicación de error y código de error.
- Permite el control simultáneo de la unidad de A.A. desde el control remoto y desde KNX.
- Desde KNX se pueden guardar y ejecutar hasta 5 escenas, fijando la combinación deseada de Modo de Operación, Temperatura de consigna, Velocidad del ventilador, y Posición de Lamas en cualquier momento usando un simple objeto de bit.

2. Conexión

Conexión de DK-RC-KNX-1 a la unidad de Aire Acondicionado:

2.1 DK-RC-KNX-1 sin Control Remoto DAIKIN

El DK-RC-KNX-1 se puede conectar directamente al bus P1/P2 de la unidad interior (no es necesario un Control Remoto de Daikin –RC de aquí en adelante- también conectado en el bus P1/P2). En este caso, el DK-RC-KNX-1 debe ser configurado como máster (utilizando el software ETS). Ver el diagrama de conexión en la siguiente página.

2.2 DK-RC-KNX-1 con Control Remoto DAIKIN

Si hay un Control Remoto de Daikin (RC) conectado al bus P1/P2, habrá dos posibles opciones de configuración:

- Si se quiere utilizar el RC como máster, el selector situado en su PCB debe situarse en la posición "M" y el DK-RC-KNX-1 debe configurarse como esclavo.
- Si se quiere utilizar el RC como esclavo, el selector situado en su PCB debe situarse en la posición "S" y el DK-RC-KNX-1 debe configurarse como máster.

Comprobar los Controles Remotos de Daikin compatibles en el link situado en la sección 6.

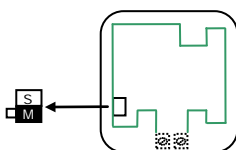


Figure 2.1 Parte de atrás de la PCB del Daikin RC, selector MAIN/SUB

Se tiene que hacer una mención especial en cuanto al uso de controles remotos IR de Daikin ya que, si se da el caso, el control remoto IR debe ser esclavo y el DK-RC-KNX-1 máster, de otra forma no todas las funcionalidades estarían disponibles desde KNX.

Desconecte la unidad de Aire Acondicionado de la corriente eléctrica, y utilice un cable de dos hilos, con un diámetro entre 0.75mm² y 1.25mm² para la conexión del DK-RC-KNX-1, el control remoto de Daikin y su correspondiente unidad de AC. Retire la cubierta de los extremos del cable y fíjelos a los correspondientes terminales P1/P2 de cada dispositivo, tal como se muestra en la **Figura 2.2**.

La máxima longitud del bus P1/P2 es de 500 metros; el bus no tiene polaridad.

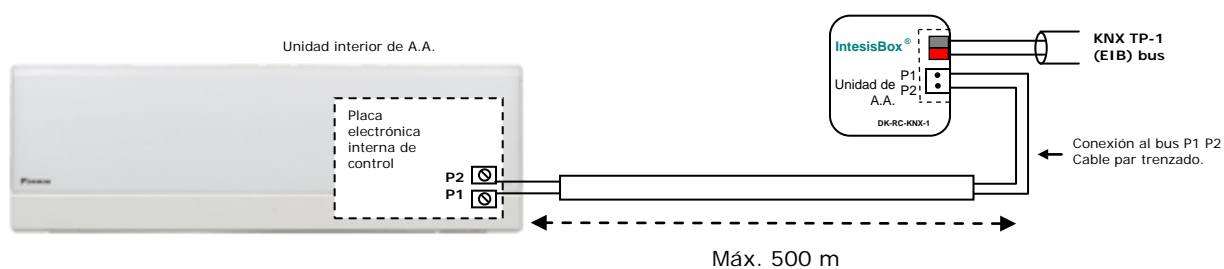
Conexión del DK-RC-KNX-1 al bus KNX:

Desconecte la alimentación del bus KNX. Conecte DK-RC-KNX-1 al bus KNX TP-1 (EIB) usando el conector estándar KNX (rojo/gris) del dispositivo, respete la polaridad.

Vuelva a conectar la alimentación del bus KNX.

Diagramas de conexión:

DK-RC-KNX-1 sin DAIKIN RC



DK-RC-KNX-1 con DAIKIN RC

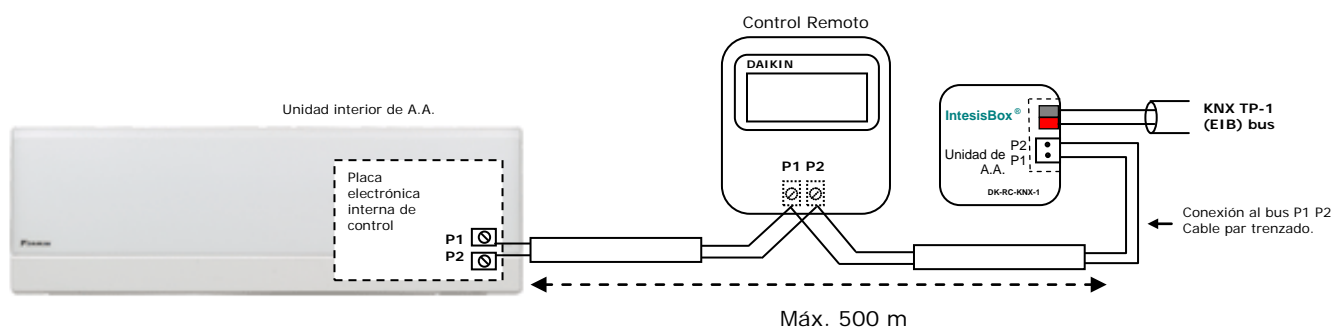


Figure 2.2 Diagramas de conexión

3. Configuración y puesta en marcha

Este es un dispositivo totalmente compatible con KNX que debe ser configurado y puesto en marcha usando el software ETS de KNX.

La base de datos ETS para este dispositivo se puede descargar de:

<http://www.intesis.com/down/eib/DK-RC-KNX-1.zip>

Por favor, consulte el fichero README.txt situado dentro del archivo zip descargado, para encontrar instrucciones de cómo instalar la base de datos.

⚠ **Importante:** No olvide seleccionar las características concretas de la unidad interior de A.A. conectada a DK-RC-KNX-1, esto es en "Parámetros" del dispositivo en ETS.

4. Parámetros ETS

Cuando se importa la base de datos en el ETS por primera vez, aparece la siguiente configuración por defecto:

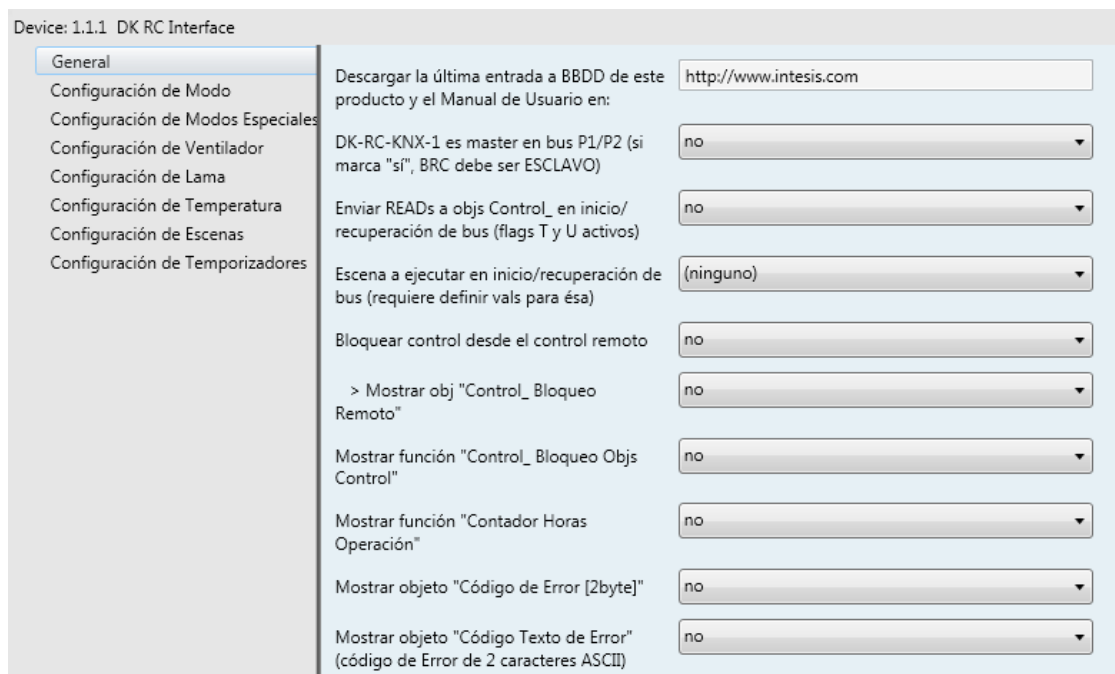


Figure 4.1 Configuración de parámetros por defecto

Con esta configuración es posible enviar On/Off (*Control_ On/Off*), cambiar el modo del A.A. (*Control_ Modo*), la velocidad del ventilador (*Control_ Vel. Vent*) y también la temperatura de consigna (*Control_ Temperatura Consigna*). Los objetos Status_, para los objetos de Control_ mencionados, están también disponibles para utilizarlos si es necesario. También se muestran los objetos *Status_ Temp Retorno en AA* y *Status_ Error/Alarma*.

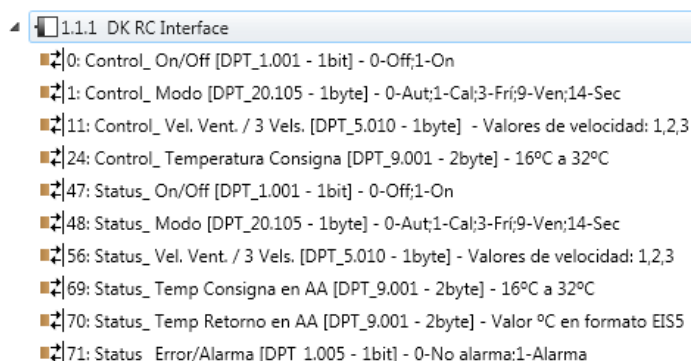


Figure 4.2 Objetos de comunicación por defecto

4.1 Diálogo General

Dentro de este diálogo de parámetros es posible activar o cambiar los parámetros mostrados en la **Figura 4.1**.

El primer campo muestra la URL de la cual se puede bajar la base de datos y el manual de usuario para el producto.

4.1.1 DK-RC-KNX-1 es master en bus P1/P2

Este parámetro cambia el comportamiento de la pasarela, permitiendo programarla como máster o esclavo en el bus P1/P2.

- Si se selecciona “**no**”, la pasarela actuará como un esclavo y será necesario disponer de un control remoto BRC configurado como máster.
- Si se selecciona “**sí**” la pasarela será master en el bus. No es necesaria la presencia de ningún control remoto BRC en este caso, pero si está presente tiene que ser configurado como esclavo. Cuando se selecciona al DK-RC-KNX-1 como máster, también aparece el siguiente parámetro:

Figure 4.3 Detalle del parámetro

➤ En sistema VRV, unidad interior es esclava del Modo de Operación:

Las unidades interiores VRV pueden ser configuradas como máster o esclavo del Modo de Operación.

Si *configurado como esclavo* = “**sí**”, la unidad tendrá el mismo modo de operación que la unidad interior máster en el sistema (por ejemplo, si la unidad máster está en modo Calor, las unidades esclavas también lo estarán).

Si *configurado como esclavo* = “**no**”, significa que ésta es la unidad máster. Entonces la unidad tendrá el modo de operación seleccionado a través del BRC o de la pasarela DK-RC-KNX-1, y las otras unidades interiores adoptarán este mismo modo de operación.

⚠ Importante: *Sólo UNA unidad interior puede ser configurada como máster del Modo de Operación. Si se configura como máster más de una unidad, el sistema no funcionará correctamente.*

Hay algunos Modos de Operación compatibles que las unidades esclavas pueden utilizar mientras la unidad máster está se encuentra en otro:

UNIDAD INTERIOR MASTER	UNIDAD(es) INTERIOR ESCLAVA
Calor	Calor, Ventilador
Frío	Frío, Seco, Ventilador
Seco	Seco, Frío, Ventilador
Ventilador	Ventilador

Tabla 4.1 Compatibilidad del Modo de Operación

4.1.2 Enviar READs a objs Control_ en inicio

Cuando este parámetro está activado, el DK-RC-KNX-1 enviará telegramas de lectura para las direcciones de grupo asociadas a sus objetos de *Control_*, cuando se recupere la tensión del bus o bien al hacer un reset o descargar el programa de aplicación.

- Al seleccionar “no” la pasarela no realizará ninguna acción.
- Al seleccionar “sí” todos los objetos de *Control_* con los flags de Transmit (T) y Update (U) activados, enviarán telegramas de lectura y sus valores serán actualizados cuando se reciba la respuesta.

Figure 4.4 Detalle del parámetro

➤ Retardo antes de enviar READs (segundos):

Mediante este parámetro, se puede definir un retardo de entre 0 y 30 segundos para las peticiones de lectura enviadas por los objetos de *Control_*. La finalidad de esto, es dar tiempo suficiente para que otros dispositivos KNX se inicien antes de enviar las peticiones de lectura (READs).

4.1.3 Escena a ejecutar en inicio/recuperación de bus

Este parámetro ejecuta la escena seleccionada cuando se recupera la tensión en el bus o al reiniciar la pasarela, sólo si la escena seleccionada tiene habilitada una programación) o valores previamente guardados desde el bus KNX (ver sección 4.7).

Si la pasarela está desconectada de la unidad interior (bus P1 & P2 no conectado), la escena no se aplicará aun al conectar la unidad interior de nuevo.

Figure 4.5 Detalle del parámetro

4.1.4 Bloquear control desde el control remoto

Este parámetro permite:

- 1- Tener el control remoto siempre bloqueado, o
 - 2- Decidir, a través de un nuevo objeto de comunicación, si el RC está bloqueado o no.
- o Al seleccionar **“sí”** todas las acciones realizadas a través del control remoto serán deshabilitadas.
 - o Al seleccionar **“no”** el control remoto funcionara como de costumbre. También aparecen un nuevo parámetro y el objeto de comunicación *Control_ Bloqueo Control Remoto*.

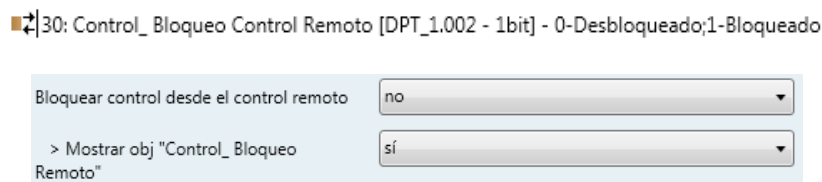


Figure 4.6 Detalle del parámetro y del objeto de comunicación

➤ Mostrar obj “Control_ Bloqueo Remoto”:

Al seleccionar **“no”** el objeto no se mostrará.

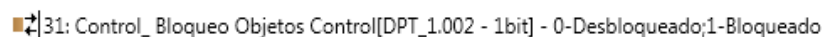
Al seleccionar **“sí”** aparecerá el objeto *Control_ Bloqueo Control Remoto*.

- Cuando se envía un valor **“1”** a este objeto de comunicación, el control remoto se bloquea. Para desbloquearlo basta con enviar un valor **“0”**. La pasarela recuerda el último valor recibido aún si ocurre un reset/fallo en el bus KNX.

⚠ Importante: Si hay una escena inicial activada y tiene como Valor de Control Remoto (sin cambio) o desbloqueado, esto desbloquearía el control remoto porque la escena inicial tiene prioridad sobre el objeto *Control_ Bloqueo Control Remoto*.

4.1.5 Mostrar función “Control_ Bloqueo Objs Control”

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Control_ Bloqueo Objetos Control* que, dependiendo del valor que se le envía, bloquea o desbloquea TODOS los objetos *Control_* exceptuado a él mismo.



- o Al seleccionar **“no”** el objeto no se mostrará.
- o Al seleccionar **“sí”** aparecerá el objeto *Control_ Bloqueo Objetos Control*.

- Cuando un valor "1" sea enviado a este objeto de comunicación, todos los objetos *Control_* serán bloqueados. Para desbloquearlos se debe enviar un valor "0", ya que la pasarela recuerda el último valor enviado aun si ha habido un reset/fallo del bus KNX.

4.1.6 Mostrar función "Contador Horas Operación"

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Status_ Contador Horas Operac* que cuenta el número de horas de operación para el DK-RC-KNX-1.

■ ↕ 78: *Status_ Contador Horas Operac*. [DPT_7.001 - 2byte] - Número de horas de operación

- Al seleccionar "no" el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar "sí" aparecerá el objeto *Status_ Contador Horas Operac*.
 - Este objeto puede ser leído y envía su estado cada vez que es contada una hora. La pasarela guarda esta cuenta en la memoria y el estado se envía al bus cuando hay un error/fallo del bus KNX. Aunque este objeto esté marcado como un objeto *Status_* también puede ser escrito para actualizar el contador cuando sea necesario. Para hacer un reset al contador se debe escribir un valor "0".
 - ⚠ **Importante:** Este objeto viene por defecto con el flag de escritura (W) desactivado. Si es necesario escribir en el objeto, este flag debe ser activado.
 - ⚠ **Importante:** Este objeto también envía su estado, cada vez que se escribe un valor, sólo si es diferente del valor existente.
 - ⚠ **Importante:** Si el valor guardado es 0 horas, la pasarela no enviará el estado a KNX.

4.1.7 Mostrar objeto "Código de Error [2byte]"

Este parámetro muestra/esconde el objeto *Status_ Código de Error* que muestra los errores de la unidad interior, si ocurren, en formato numérico.

■ ↕ 72: *Status_ Código de Error [2byte]* - 0-No error /Véase manual

- Al seleccionar "no" el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar "sí" aparecerá el objeto *Status_ Código de Error [2byte]*.
 - Este objeto puede ser leído y también envía el error de la unidad interior, si ocurre, en formato numérico. Si se muestra un valor "0" significa que no hay error.

4.1.8 Mostrar objeto “Código Texto de Error [14byte]”

Este parámetro muestra/esconde el objeto *Status_ Código Texto de Error que muestra los errores de la unidad interior, si ocurren, en formato texto.*

■ ↕ 73: Status_ Código Texto de Error[DPT_16.001 - 14byte] - Error DK 2 caracteres;Vacio-No

- Al seleccionar “no” el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar “sí” aparecerá el objeto *Status_ Código Texto de Error.*
 - Este objeto puede ser leído y también envía el error de la unidad interior, si ocurre, en formato texto. Los errores mostrados tienen el mismo formato que en el control remoto y que en la lista de errores de la máquina interior del fabricante. Si el valor del objeto está vacío significa que no hay error.

4.2 Diálogo Configuración de Modo

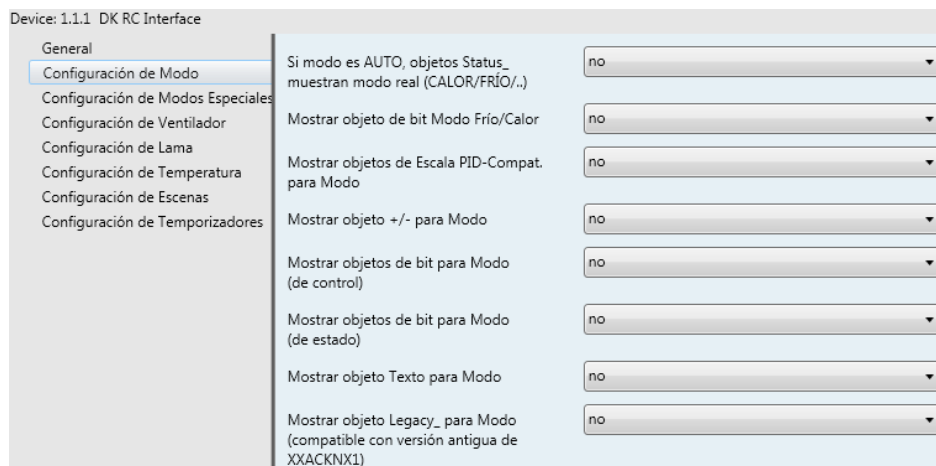


Figure 4.7 Diálogo Configuración de Modo por defecto

Todos los parámetros de esta sección están relacionados con las diferentes propiedades del modo y sus objetos de comunicación.

■ ↕ 1: Control_ Modo [DPT_20.105 - 1byte] - 0-Aut;1-Cal;3-Fri;9-Ven;14-Sec

El objeto de comunicación tipo byte para el Modo funciona con el DTP_20.105. El modo Auto se activa con un valor “0”, modo Calor con un valor “1”, modo Frío con un valor “3”, modo Ventilador con un valor “9” y modo Seco con un valor “14”.

4.2.1 Si modo es AUTO objetos Status_ muestran modo real

Este parámetro muestra el estado real de la unidad interior cuando está activo el modo Auto.

- Al seleccionar “**no**”, cuando la unidad interior está en modo Auto, todos los objetos *Status_* que hacen referencia al modo, sólo mostrarán Auto activado.
- Al seleccionar “**sí**”, cuando la unidad interior está en modo Auto, todos los objetos *Status_* que hacen referencia al modo, mostrarán el modo real en el que la unidad interior está trabajando (Frío, Calor, Seco, Ventilador). En caso de los objetos bit, se mostrará también activo el *Status_ Modo Auto* con un valor “**1**”.

4.2.2 Mostrar objeto de bit Modo Frío/Calor

Este parámetro muestra/esconde los objetos de *Control_* y *Status_ Modo Frío/Calor*.

- 2: Control_ Modo Frío/Calor [DPT_1.100 - 1bit] - 0-Frío;1-Calor
- 49: Status_ Modo Frío/Calor [DPT_1.100 - 1bit] - 0-Frío;1-Calor

- Al seleccionar “**no**” los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar “**sí**” aparecerán los objetos *Control_* y *Status_ Modo Frío/Calor*.
 - Cuando se envía un valor “**1**” al objeto de comunicación *Control_*, se activará el **Modo Calor** en la unidad interior, y el objeto *Status_* retornará este valor.
 - Cuando se envía un valor “**0**” al objeto de comunicación *Control_*, se activará el **Modo Frío** en la unidad interior, y el objeto *Status_* retornará este valor.

4.2.3 Mostrar objetos de Escala PID-Compat. para Modo

Este parámetro muestra/esconde los objetos de comunicación *Control_ Modo Frío & On* and *Control_ Modo Calor & On*.

- 3: Control_ Modo Frío & On [DPT_5.001 - 1byte] - 0%-Off;0.1%-100%-On
- 4: Control_ Modo Calor & On [DPT_5.001 - 1byte] - 0%-Off;0.1%-100%-On

- Al seleccionar “**no**” los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar “**sí**” aparecerán los objetos *Control_ Modo Frío & On* y *Control_ Modo Calor & On*.
 - Estos objetos proporcionan compatibilidad con los termostatos KNX que controlan la demanda de calor o frío utilizando objetos escalares (porcentaje). En estos termostatos, el porcentaje de demanda está pensado para ser aplicado en válvulas proporcionales para un sistema de calor/frío.
 - La pasarela DK-RC-KNX-1 no proporciona control individual para partes internas de la unidad interior (como, por ejemplo, su compresor, las válvulas refrigerantes, etc.). No obstante, proporciona el mismo nivel de control (como usuario) que el control remoto.
 - Los objetos “Control_ Modo Frío & On” y “Control_ Modo Calor & On” están pensados para traer compatibilidad entre los termostatos orientados al control


personalizado de sistemas de frío/calor y unidades interiores de A.A, aplicando la siguiente lógica:

- Por cualquier valor que no sea cero (>0%) recibido en el objeto "Control_ Modo Frío & On", la unidad interior se Encenderá en modo FRÍO.
- Por cualquier valor que no sea cero (>0%) recibido en el objeto "Control_ Modo Calor & On", la unidad interior se Encenderá en modo CALOR.
 - El último objeto actualizado definirá el modo de operación.
- La unidad interior se apagará sólo cuando ambos objetos sea iguales a cero (0%) – o cuando se envía un OFF al objeto "0. On/Off [DPT_1.001 - 1bit]".

⚠ Importante: La función de estos objetos es tan sólo enviar On/Off y Frío/Calor a la unidad interior. El PID (sistema Inverter) es calculado por la misma unidad interior. Por favor, considere introducir un PID apropiado en la configuración del termostato KNX externo que no interfiera con el PID de la unidad interior.

4.2.4 Mostrar objeto +/- para Modo

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Control_ Modo +/-* el cual permite cambiar el modo de la unidad interior utilizando dos tipos diferentes de datapoints.

■  10: Control_ Modo +/- [DPT_1.007 - 1bit] - 0-Decrementar;1-Incrementar

- Al seleccionar "**no**" el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar "**sí**" aparecerán el objeto *Control_ Modo +/-* y un nuevo parametro.

Mostrar objeto +/- para Modo	sí
> DPT para objeto Modo +/-	0-Arriba / 1-Abajo [DPT_1.008]

Figure 4.8 Detalle del parámetro

➤ DPT para objeto Modo +/-

Este parámetro permite escoger entre los datapoints **0-Arriba / 1-Abajo [DPT_1.008]** and **0-Decrementar / 1-Incrementar [DPT_1.007]** para el objeto *Control_ Modo +/-*.

La secuencia seguida cuando se utiliza este objeto se muestra debajo:



- Arriba / Incrementar
- Abajo / Decrementar

4.2.5 Mostrar objetos de bit para Modo (de control)

Este parámetro muestra/esconde los objetos *Control_ Modo* tipo bit.

- ↕ 5: Control_ Modo Auto [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Activar modo AUTO
- ↕ 6: Control_ Modo Calor [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Activar modo CALOR
- ↕ 7: Control_ Modo Frío [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Activar modo FRÍO
- ↕ 8: Control_ Modo Ventilador [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Activar modo VENTILADOR
- ↕ 9: Control_ Modo Seco [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Activar modo SECO

- Al seleccionar “no” los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar “sí” aparecerán los objetos *Control_ Modo* para Auto, Calor, Frío, Ventilador y Seco. Para activar un modo utilizando estos objetos se debe enviar un valor “1”.

4.2.6 Mostrar objetos de bit para Modo (de estado)

Este parámetro muestra/esconde los objetos *Status_ Modo* tipo bit.

- ↕ 50: Status_ Modo Auto [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Modo AUTO está activo
- ↕ 51: Status_ Modo Calor [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Modo CALOR está activo
- ↕ 52: Status_ Modo Frío [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Modo FRÍO está activo
- ↕ 53: Status_ Modo Ventilador [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Modo VENTILADOR está activo
- ↕ 54: Status_ Modo Seco [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Modo SECO está activo

- Al seleccionar “no” los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar “sí” aparecerán los objetos *Status_ Modo* para Auto, Calor, Frío, Ventilador y Seco. Cuando estén activados, cada modo retornará un valor “1” a través de su objeto tipo bit.

4.2.7 Mostrar objeto Texto para Modo

Este parámetro muestra/esconde el objeto *Status_ Texto de Modo*.

- ↕ 55: Status_ Texto de Modo [DPT_16.001 - 14byte] - ASCII String

- Al seleccionar “no” los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar “sí” aparecerá el objeto *Status_ Texto de Modo*. También se mostrarán cinco campos de texto en los parámetros, uno para cada modo, que permitirán modificar el texto mostrado en pantalla por el objeto *Status_ Texto de Modo* al cambiar de modo.

> String cuando modo es AUTO	AUTO
> String cuando modo es CALOR	HEAT
> String cuando modo es FRÍO	COOL
> String cuando modo es VENTILADOR	FAN
> String cuando modo es SECO	DRY

Figure 4.9 Detalle del parámetro

4.2.8 Mostrar objeto Legacy_ para Modo

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Legacy_ Modo*.

■|80: Legacy_ Modo [Enumerado - 1byte] - 0-Aut;1-Cal;2-Sec;3-Ven;4-Fri

- Al seleccionar “no” el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar “sí” aparecerá el objeto *Legacy_ Modo*. Este objeto permite cambiar el modo de la unidad interior pero utiliza un tipo de dato diferente. Sirve para mantener compatibilidad con modelos anteriores de la pasarela. El modo Auto se activa con un valor “0”, el modo Calor con un valor “1”, el modo Seco con un valor “2”, el modo Ventilador con un valor “3” y el modo Frío con un valor “4”.

4.3 Diálogo Configuración de Modos Especiales

Figure 4.10 Diálogo Configuración de Modos Especiales por defecto

Los Modos Especiales pueden ser parametrizados a través del diálogo de parámetros del ETS, y pueden ser utilizados para dar funcionalidad extra.

⚠ **Importante:** Cuando se ejecuta cualquiera de los Modos Especiales, el estado real de la unidad interior no se muestra en KNX.

⚠ **Importante:** Cuando el tiempo predefinido de ejecución para un Modo Especial termina, o se envía un valor “0” para detenerlo, se recupera el estado anterior.

⚠ **Importante:** Si un valor relacionado con On/Off, Modo, Velocidad de Ventilador o Temperatura Consigna es recibido desde KNX mientras se está ejecutando un Modo Especial ("1"), éste se detendrá y se recuperará el estado anterior. El valor recibido también será aplicado.

⚠ **Importante:** Si un valor relacionado con On/Off, Modo, Velocidad de Ventilador o Temperatura Consigna es modificado a través del control remoto, el Modo Especial se detendrá SIN recuperar el estado anterior. Entonces, el estado real de la unidad interior, incluido el nuevo valor recibido a través del control remoto, se mostrará en KNX.

4.3.1 Mostrar modo POWER

Este parámetro muestra/esconde los objetos de comunicación *Control_ Modo Power* y *Status_ Modo Power*. El Modo Power permite cambiar la temperatura de consigna y la velocidad del ventilador durante un período de tiempo determinado.

➡ 32: Control_ Modo Power [DPT_1.010 - 1bit] - 0-Parar;1-Iniciar
 ➡ 74: Status_ Modo Power [DPT_1.001 - 1bit] - 0-Off;1-On

- Al seleccionar "no" los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar "sí" aparecerán los objetos *Control_ Modo Power* and *Status_ Modo Power* y nuevos parámetros.

Mostrar modo POWER	sí
> Tiempo de acción para este modo (min) (0 = permanente / ilimitado)	30
> Subida (CALOR) o bajada (FRÍO) delta de consigna (°C)	2.0°C
> Vel. Vent. para este modo	VELOCIDAD 3 (si disponible)

Figure 4.11 Detalle del parámetro

- Cuando se envía un valor "1" al objeto de comunicación *Control_*, se activa el Modo Power, y el objeto *Status_* retorna este valor.
- Cuando se envía un valor "0" al objeto de comunicación *Control_*, se detiene el Modo Power, y el objeto de *Status_* retorna este valor.

⚠ **Importante:** Este modo SÓLO funcionará si la unidad interior está encendida y a la vez en modo Calor, Frío, Auto-Calor o Auto-Frío.

➤ Tiempo de acción para este modo (minutos):

Duración del Modo Power, en minutos, una vez activado.

➤ Subida (CALOR) o bajada (FRÍO) delta de consigna (°C):

Número de grados Celsius que se incrementarán en el Modo Calor, o decrementarán en el Modo Frío, mientras esté activo el Modo Power.

➤ Vel. Vent. Para este modo:

Velocidad del Ventilador que será configurada en la unidad interior mientras esté activo el Modo Power.

4.3.2 Mostrar modo ECONOMY

Este parámetro muestra/esconde los objetos de comunicación *Control_ Modo Econo* y *Status_ Modo Econo*. El Modo Econo permite cambiar la temperatura de consigna y la velocidad del ventilador durante un período de tiempo.

■ ↕ 33: Control_ Modo Econo [DPT_1.010 - 1bit] - 0-Parar;1-Iniciar
■ ↕ 75: Status_ Modo Econo [DPT_1.001 - 1bit] - 0-Off;1-On

- Al seleccionar “**no**” los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar “**sí**” aparecerán los objetos *Control_ Modo Econo* and *Status_ Modo Econo* y nuevos parámetros.
 - Cuando se envía un valor “**1**” al objeto de comunicación *Control_*, se activa el Modo Econo, y el objeto *Status_* retorna este valor.
 - Cuando se envía un valor “**0**” al objeto de comunicación *Control_*, se detiene el Modo Econo, y el objeto de *Status_* retorna este valor.

⚠ **Importante:** Este modo SÓLO funcionará si la unidad interior está encendida y a la vez en modo Calor, Frío, Auto-Calor o Auto-Frío.

➤ Tiempo de acción para este modo (minutos):

Duración del Modo Econo, en minutos, una vez activado.

➤ Subida (CALOR) o bajada (FRÍO) delta de consigna (°C):

Número de grados Celsius que se incrementarán en el Modo Calor, o decrementarán en el Modo Frío, mientras esté activo el Modo Econo.

➤ Vel. Vent. Para este modo:

Velocidad del Ventilador que será configurada en la unidad interior mientras esté activo el Modo Econo.

4.3.3 Mostrar modo CALOR ADICIONAL

Este parámetro muestra/esconde los objetos de comunicación *Control_ Modo Calor Adicional* y *Status_ Modo Calor Adicional*. El Modo Calor Adicional permite cambiar la temperatura de consigna y la velocidad del ventilador durante un período de tiempo.

■ ↕ 34: Control_ Modo Calor Adicional [DPT_1.010 - 1bit] - 0-Parar;1-Iniciar
■ ↕ 76: Status_ Modo Calor Adicional [DPT_1.001 - 1bit] - 0-Off;1-On

- Al seleccionar “no” los objetos no se mostrarán.
 - Al seleccionar “sí” aparecerán los objetos *Control_ Modo Calor Adicional* y *Status_ Modo Calor Adicional* y nuevos parámetros.
 - Cuando se envía un valor “1” al objeto de comunicación *Control_*, se activa el Modo Calor Adicional, y el objeto *Status_* retorna este valor.
 - Cuando se envía un valor “0” al objeto de comunicación *Control_*, se detiene el Modo Calor Adicional, y el objeto de *Status_* retorna este valor.
- ⚠ **Importante:** Este modo SIEMPRE encenderá la unidad interior en modo Calor.
- Tiempo de acción para este modo (minutos):

Duración del Modo Calor Adicional, en minutos, una vez activado.
 - Temp Consigna para este modo (°C):

Temperatura de Consigna que será aplicada mientras esté activo el Modo Calor Adicional.
 - Vel. Vent. Para este modo:

Velocidad del Ventilador que será configurada en la unidad interior mientras esté activo el Modo Calor Adicional.

4.3.4 Mostrar modo FRÍO ADICIONAL

Este parámetro muestra/esconde los objetos de comunicación *Control_ Modo Frío Adicional* y *Status_ Modo Frío Adicional*. El Modo Frío Adicional permite cambiar la temperatura de consigna y la velocidad del ventilador durante un período de tiempo.

- 35: Control_ Modo Frío Adicional [DPT_1.010 - 1bit] - 0-Parar;1-Iniciar
- 77: Status_ Modo Frío Adicional [DPT_1.001 - 1bit] - 0-Off;1-On

- Al seleccionar “no” los objetos no se mostrarán.
 - Al seleccionar “sí” aparecerán los objetos *Control_ Modo Frío Adicional* y *Status_ Modo Frío Adicional* y nuevos parámetros.
 - Cuando se envía un valor “1” al objeto de comunicación *Control_*, se activa el Modo Frío Adicional, y el objeto *Status_* retorna este valor.
 - Cuando se envía un valor “0” al objeto de comunicación *Control_*, se detiene el Modo Frío Adicional, y el objeto de *Status_* retorna este valor.
- ⚠ **Importante:** Este modo SIEMPRE encenderá la unidad interior en modo Frío.

➤ Tiempo de acción para este modo (minutos):

Duración del Modo Frío Adicional, en minutos, una vez activado.

➤ Temp Consigna para este modo (°C):

Temperatura de Consigna que será aplicada mientras esté activo el Modo Frío Adicional.

➤ Vel. Vent. Para este modo:

Velocidad del Ventilador que será configurada en la unidad interior mientras esté activo el Modo Frío Adicional.

4.4 Diálogo Configuración de Ventilador

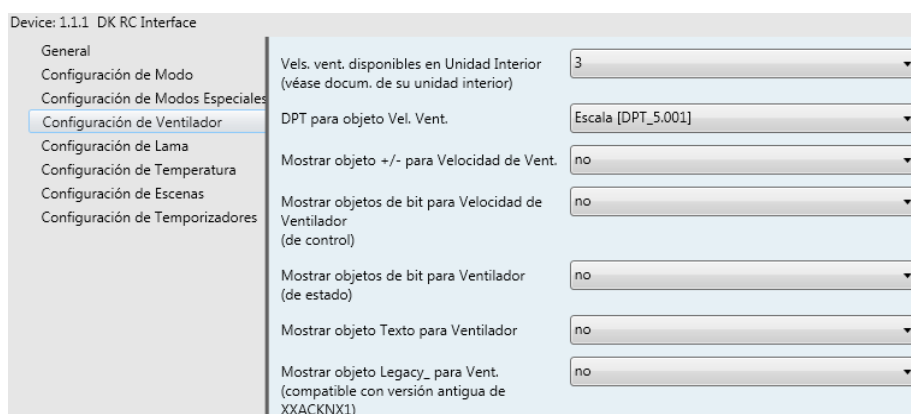


Figure 4.12 Diálogo Configuración de Ventilador por defecto

Todos los parámetros de esta sección están relacionados con las diferentes propiedades de las Velocidades del Ventilador y sus objetos de comunicación.

4.4.1 Vels. vent. disponibles en Unidad Interior

Este parámetro permite seleccionar cuantas velocidades están disponibles en la unidad interior (2 o 3 velocidades disponibles).



Figure 4.13 Detalle del parámetro

Si se cambia el número de velocidades del ventilador, también cambiará el objeto de comunicación tipo byte (y los objetos tipo bit) borrando todas las direcciones de grupo asociadas.

⚠ Importante: Leer la documentación de la unidad interior para ver cuantas velocidades del ventilador están disponibles.

4.4.2 DPT para objeto Vel. Vent.

Con este parámetro es posible cambiar de DPT para los objetos tipo byte *Control_ Vel. Vent.* y *Status_ Vel. Vent.* Se pueden seleccionar los datapoints Scaling (DPT_5.001) y Enumerated (DPT_5.010).

- Cuando se selecciona **“Enumerated [DPT 5.010]”**, aparecen los objetos de comunicación *Control_ Vel. Vent.* y *Status_ Vel. Vent.* para este DPT. Dependiendo del número de velocidades seleccionado estos objetos serán diferentes.

Si este DPT es seleccionado con 2 velocidades del ventilador:

- ↕ 11: Control_ Vel. Vent. / 2 Vels. [DPT_5.010 - 1byte] - Valores de velocidad: 1,2
- ↕ 56: Status_ Vel. Vent. / 2 Vels. [DPT_5.010 - 1byte] - Valores de velocidad: 1,2

Si se envía un **“1”** al objeto de *Control_* se activará la primera velocidad del ventilador. La segunda velocidad se activará si se envía un **“2”**.

El objeto de *Status_* siempre retornará el valor correspondiente a la velocidad del ventilador seleccionada.

Si este DPT es seleccionado con 3 velocidades del ventilador:

- ↕ 11: Control_ Vel. Vent. / 3 Vels. [DPT_5.010 - 1byte] - Valores de velocidad: 1,2,3
- ↕ 56: Status_ Vel. Vent. / 3 Vels. [DPT_5.010 - 1byte] - Valores de velocidad: 1,2,3

Si se envía un **“1”** al objeto de *Control_* se activará la primera velocidad del ventilador. La segunda velocidad se activará si se envía un **“2”** y la última enviando un **“3”**.

El objeto de *Status_* siempre retornará el valor correspondiente a la velocidad del ventilador seleccionada.

⚠ Importante: En ambos casos, si se envía un valor **“0”** al objeto de *Control_*, se activará la velocidad mínima. Si se envía un valor más grande de **“2”** (en el caso de 2 velocidades) o mayor de **“3”** (en el caso de 3 velocidades) al objeto de *Control_*, se activará la velocidad máxima.

- Cuando se selecciona **“Scaling [DPT 5.001]”**, aparecen los objetos de comunicación *Control_ Vel. Vent.* y *Status_ Vel. Vent.* para este DPT. Dependiendo del número de velocidades seleccionado estos objetos serán diferentes.

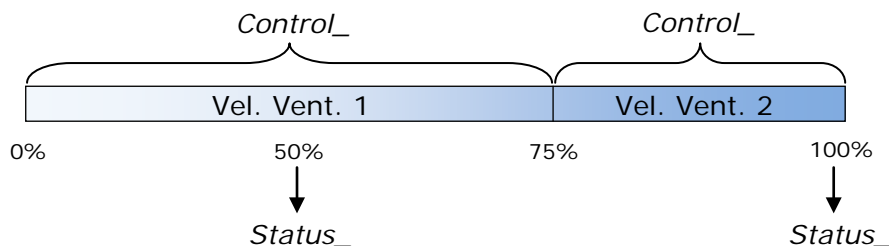
Si este DPT es seleccionado con 2 velocidades del ventilador:

- ↕ 11: Control_ Vel. Vent. / 2 Vels. [DPT_5.001 - 1byte] - Umbral: 75%
- ↕ 56: Status_ Vel. Vent. / 2 Vels. [DPT_5.001 - 1byte] - 50% y 100%

Cuando se envía un valor entre **0%** y **74%** al objeto de *Control_*, se activará la primera velocidad del ventilador.

Cuando se envía un valor entre **75%** y **100%** al objeto de *Control_*, se activará la segunda velocidad del ventilador.

El objeto de *Status_* retornará un **50%** para la primera velocidad del ventilador, y un **100%** para la segunda.



Si este DPT es seleccionado con 3 velocidades del ventilador:

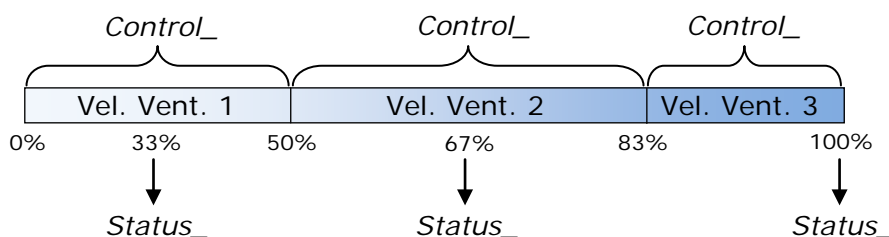
- ↕ 11: Control_ Vel. Vent. / 3 Vels. [DPT_5.001 - 1byte] - Umbrales: 50% y 83%
- ↕ 56: Status_ Vel. Vent. / 3 Vels. [DPT_5.001 - 1byte] - 33%, 67% y 100%

Cuando se envía un valor entre **0%** y **49%** al objeto de *Control_*, se activará la primera velocidad del ventilador.

Cuando se envía un valor entre **50%** y **83%** al objeto de *Control_*, se activará la segunda velocidad del ventilador.

Cuando se envía un valor entre **84%** y **100%** al objeto de *Control_*, se activará la tercera velocidad del ventilador.

El objeto *Status_* retornará un **33%** para la primera velocidad del ventilador, un **67%** para la segunda y un **100%** para la tercera.



4.4.3 Mostrar objeto +/- para Velocidad de Vent.

Este parámetro muestra/esconde el objeto de *Control_ Vel. Vent. +/-* que permite incrementar/decrementar la velocidad del ventilador de la unidad interior, utilizando dos tipos diferentes de datapoint.

- ↕ 15: Control_ Vel. Vent. +/- [DPT_1.008 - 1bit] - 0-Arriba;1-Abajo

- o Al seleccionar **"no"** el objeto no se mostrará.

- Al seleccionar “sí” aparecerán el objeto de comunicación the *Control_ Vel. Vent. +/-* y un nuevo parámetro.

Mostrar objeto +/- para Velocidad de Vent.	sí
> DPT para objeto Vel. Vent. +/-	0-Arriba / 1-Abajo [DPT_1.008]
> Secuencia cíclica de Vel. de Vent. (controlando con objeto +/-)	sí

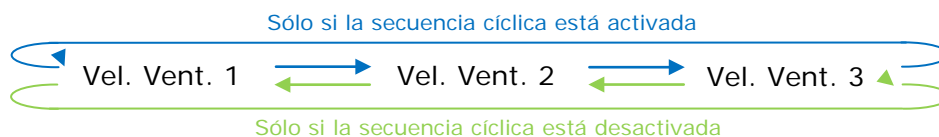
Figure 4.14 Detalle del parámetro

➤ DPT para objeto Vel. Vent. +/-

Este parámetro permite escoger entre los datapoints **0-Arriba / 1-Abajo [DPT_1.008]** and **0-Decrementar / 1-Incrementar [DPT_1.007]** para el objeto *Control_ Vel. Vent. +/-*.

➤ Secuencia cíclica de Vel. de Vent.

Este parámetro permite escoger si la secuencia cíclica para el objeto *Control_ Vel. Vent. +/-* estará activada (“sí”) o desactivada (“no”).



- Arriba / Incrementar
- Abajo / Decrementar

4.4.4 Mostrar objetos de bit para Ventilador (de control)

Este parámetro muestra/esconde los objetos *Control_ Vel. Ventilador tipo bit*.

- 12: Control_ Vel. Ventilador 1 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Activar Vel. Ventilador 1
- 13: Control_ Vel. Ventilador 2 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Activar Vel. Ventilador 2
- 14: Control_ Vel. Ventilador 3 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Activar Vel. Ventilador 3

- Al seleccionar “no” los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar “sí” aparecerán los objetos *Control_ Vel. Ventilador* para las velocidades 1, 2 y 3 (si está disponible). Para activar una velocidad de ventilador utilizando estos objetos, se debe enviar un valor “1”.

4.4.5 Mostrar objetos de bit para Ventilador (de status)

Este parámetro muestra/esconde los objetos *Status_ Vel. Ventilador tipo bit*.

- ↕ 57: Status_ Vel. Ventilador 1 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Ventilador en Velocidad 1
- ↕ 58: Status_ Vel. Ventilador 2 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Ventilador en Velocidad 2
- ↕ 59: Status_ Vel. Ventilador 1 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Ventilador en Velocidad 3

- Al seleccionar **“no”** los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar **“sí”** aparecerán los objetos *Status_ Vel. Ventilador* para las velocidades 1, 2 y 3 (si está disponible). Cuando una velocidad de ventilador es activada, se retorna un valor **“1”** a través de su objeto tipo bit.

4.4.6 Mostrar objeto Texto para Ventilador

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Status_ Texto de Vel. Vent.*

- ↕ 60: Status_ Texto de Vel. Vent. [DPT_16.001 - 14byte] - ASCII String

- Al seleccionar **“no”** el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar **“sí”** aparecerá el objeto de comunicación *Status_ Texto de Vel. Vent.* En los parámetros también se mostrarán dos (o tres, dependiendo del número de velocidades del ventilador escogido) campos de texto, uno para cada velocidad del ventilador, que permitirán modificar el texto mostrado mediante el objeto *Status_ Texto de Vel. Vent.* cuando se cambia una velocidad.

> String cuando velocidad de ventilador es 1	SPEED 1
> String cuando velocidad de ventilador es 2	SPEED 2
> String cuando velocidad de ventilador es 3	SPEED 3

Figure 4.15 Detalle del parámetro

4.4.7 Mostrar objeto Legacy_ para Vent.

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Legacy_ Vel. Ventilador*.

- ↕ 81: Legacy_ Vel. Ventilador [Enumerado - 1byte] - 0-Vel. 1;1-Vel. 2;2-Vel. 3

- Al seleccionar **“no”** el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar **“sí”** aparecerá el objeto *Legacy_ Vel. Ventilador*. Este objeto permite cambiar la velocidad del ventilador de la unidad interior pero utilizando un tipo diferente de dato. Sirve para mantener compatibilidad con modelos anteriores de la pasarela.

4.5 Diálogo Configuración de Lama

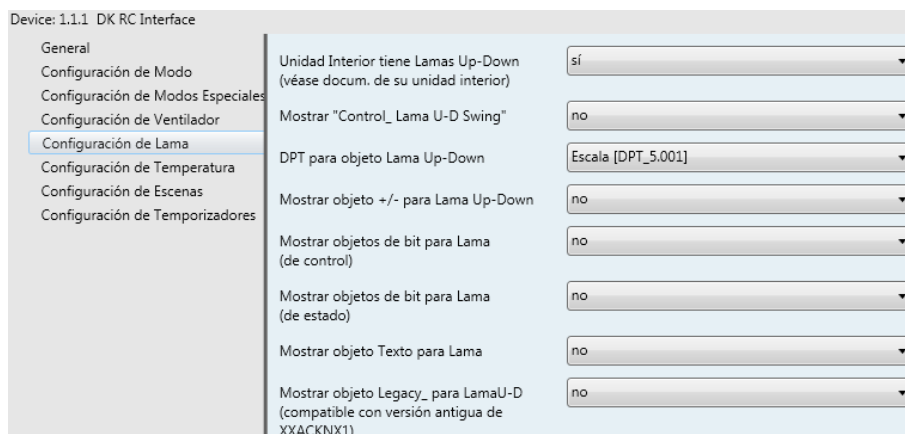


Figure 4.16 Diálogo de Configuración de Lamas

Todos los parámetros de esta sección están relacionados con las diferentes propiedades de las Lamas y sus objetos de comunicación.

4.5.1 Unidad interior tiene Lamas Up-Down

Este parámetro permite escoger si las lamas están disponibles, o no, en la unidad interior.

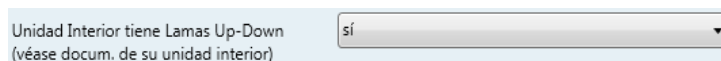


Figure 4.17 Detalle del parámetro

- Al seleccionar **“no”** no se mostrará ningún parámetro ni objeto de comunicación referente a las Lamas Up-Down.
- Al seleccionar **“sí”** aparecerán todos los parámetros y objetos de comunicación (si están habilitados en el diálogo de parámetros) que hacen referencia a las Lamas Up-Down.

⚠ Importante: Leer la documentación de su unidad interior para saber si tiene disponibles lamas Up-Down.

4.5.2 Mostrar “Control_ Lama U-D Swing”

Este parámetro muestra/esconde los objetos de comunicación *Control_ Lama Up-Down Swing* y *Status_ Lama Up-Down Swing*.

- 17: Control_ Lama Up-Down Swing [DPT_1.002 - 1bit] - 0-Parar/1-Swing
- 62: Status_ Lama Up-Down Swing [DPT_1.002 - 1bit] - 0-Parado/1-Swing

- Al seleccionar **“no”** los objetos no se mostrarán.

- Al seleccionar “sí” aparecerán los objetos *Control_ Lama Up-Down Swing* y *Status_ Lama Up-Down Swing*.
 - Cuando se envía un valor “1” al objeto de comunicación *Control_*, se activa la función Swing para las lamas, y el objeto *Status_* retorna este valor.
 - Cuando se envía un valor “0” al objeto de comunicación *Control_*, la función Swing para las lamas se detiene y la unidad interior coloca las lamas en la Posición 1. El objeto *Status_* retorna un valor “0”.
- ⚠ **Importante:** Si se envía un valor “0” al objeto de *Control_* mientras la función Swing está desactivada, el valor será ignorado y no se aplicará ningún cambio.

4.5.3 DPT para objeto Lama Up-Down

Con este parámetro es posible cambiar de DPT para los objetos tipo byte *Control_ Lama Up-Down* y *Status_ Lama Up-Down*. Se pueden seleccionar los datapoints Scaling (DPT_5.001) y Enumerated (DPT_5.010).

- Cuando se selecciona “Enumerated [DPT 5.010]”, aparecen los objetos de comunicación *Control_ Lama Up-Down* y *Status_ Lama Up-Down* para este DPT.

- 16: *Control_ Lama Up-Down / 5 Pos [DPT_5.010 - 1byte]* - Valores de posición: 1,2,3,4,5
- 61: *Status_ Lama Up-Down / 5 Pos [DPT_5.010 - 1byte]* - Valores de posición: 1,2,3,4,5

La posición de las lamas se puede escoger enviando valores del “1” al “5” al objeto *Control_*. Cada valor corresponde a la posición (por ejemplo, el valor “3” = Posición 3).

El objeto *Status_* siempre retornará el valor de la posición de lama escogida.

- ⚠ **Importante:** Si se envía un valor “0” al objeto de *Control_*, se escogerá la Posición 1. Si se envía un valor mayor que “5” al objeto de *Control_*, entonces se escogerá la Posición 5.

- Cuando se selecciona “Scaling [DPT 5.001]”, aparecen los objetos de comunicación *Control_ Lama Up-Down* y *Status_ Lama Up-Down* para este DPT.

- 16: *Control_ Lama Up-Down / 5 Pos [DPT_5.001 - 1byte]* - Umbrales: 30, 50, 70 y 90%
- 61: *Status_ Lama Up-Down / 5 Pos [DPT_5.001 - 1byte]* - 20%, 40%, 60%, 80% y 100%

Cuando se envía un valor entre 0% y 29% al objeto de *Control_*, se activará la primera posición de las lamas.

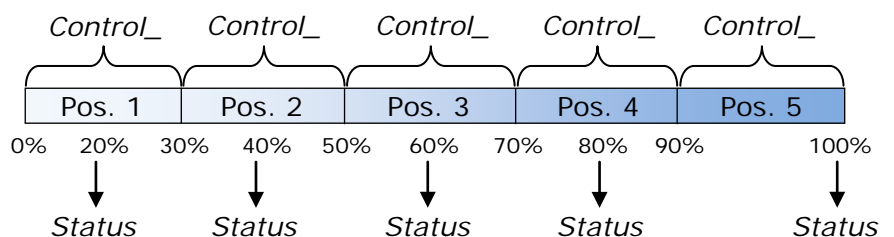
Cuando se envía un valor entre 30% y 49% al objeto *Control_*, se activará la segunda posición de las lamas.

Cuando se envía un valor entre 50% y 69% al objeto *Control_*, se activará la tercera posición de las lamas.

Cuando se envía un valor entre **70%** y **89%** al objeto *Control_*, se activará la cuarta posición de las lamas.

Cuando se envía un valor entre **90%** y **100%** al objeto *Control_*, se activará la quinta posición de las lamas.

El objeto *Status_* retornará un **20%** para la primera posición de lamas, un **40%** para la segunda, un **60%** para la tercera, un **80%** para la cuarta y un **100%** para la quinta y última.



4.5.4 Mostrar objeto +/- para Lama Up-Down

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Control_ Lama Up-Down +/-* que permite cambiar la posición de las lamas utilizando dos tipos diferentes de datapoint.

23: Control_ Lama Up-Down +/- [DPT_1.008 - 1bit] - 0-Arriba;1-Abajo

- Al seleccionar **“no”** el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar **“sí”** aparecerán el objeto *Control_ Lama Up-Down +/-* y nuevos parámetros.

Mostrar objeto +/- para Lama Up-Down	sí
> DPT para objeto Lama Up-Down +/-	0-Decrementar / 1-Incrementar [DPT_1.007]
> La secuencia +/- incluye SWING en lama?	no
> Secuencia cíclica de Lama (controlando con objeto +/-)	sí

Figure 4.18 Detalle del parámetro

➤ DPT para objeto Lama Up-Down +/-

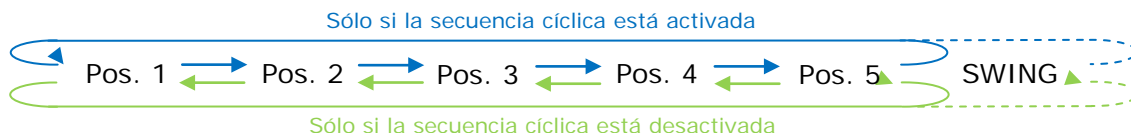
Este parámetro permite escoger entre los datapoints **0-Arriba / 1-Abajo [DPT_1.008]** and **0-Decrementar / 1-Incrementar [DPT_1.007]** para el objeto *Control_ Lama Up-Down +/-*.

➤ La secuencia +/- incluye SWING en lama?

Este parámetro permite escoger si se incluye (**“sí”**) o no (**“no”**) la función SWING en la secuencia cuando se utiliza el objeto *Control_ Lama Up-Down +/-*, tal y como se muestra en el segmento discontinuo de la imagen de abajo.

➤ Secuencia cíclica de Lama

Este parámetro permite escoger si la secuencia cíclica para el objeto *Control_ Lama Up-Down +/-* estará activada (“**sí**”) o desactivada (“**no**”).



- Arriba / Incrementar
- Abajo / Decrementar

4.5.5 Mostrar objetos de bit para Lama (de control)

Este parámetro muestra/esconde los objetos tipo bit *Control_ Vane Up-Down*.

- 18: Control_ Lama Up-Down Pos1 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Colocar Lama en Posición 1
- 19: Control_ Lama Up-Down Pos2 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Colocar Lama en Posición 2
- 20: Control_ Lama Up-Down Pos3 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Colocar Lama en Posición 3
- 21: Control_ Lama Up-Down Pos4 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Colocar Lama en Posición 4
- 22: Control_ Lama Up-Down Pos5 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Colocar Lama en Posición 5

- Al seleccionar “**no**” los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar “**sí**” aparecerán los objetos *Control_ Lama Up-Down* para cada Posición (de 1 a 5). Para activar cualquiera de las posiciones utilizando estos objetos, se debe enviar un valor “**1**”.

4.5.6 Mostrar objetos de bit para Lama (de estado)

Este parámetro muestra/esconde los objetos tipo bit *Status_ Lama Up-Down*.

- 63: Status_ Lama Up-Down Pos 1 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Lama en Posición 1
- 64: Status_ Lama Up-Down Pos 2 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Lama en Posición 2
- 65: Status_ Lama Up-Down Pos 3 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Lama en Posición 3
- 66: Status_ Lama Up-Down Pos 4 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Lama en Posición 4
- 67: Status_ Lama Up-Down Pos 5 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Lama en Posición 5

- Al seleccionar “**no**” los objetos no se mostrarán.
- Al seleccionar “**sí**” aparecerán los objetos *Status_ Lama Up-Down* para cada Posición (de 1 a 5). Cuando una Posición de Lama es activada, se retorna un “**1**” a través de su objeto tipo bit.

4.5.7 Mostrar objeto Texto para Lama

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Status_ Texto de Lama Up-Down*.

■ 68: Status_ Texto de Lama Up-Down[DPT_16.001 - 14byte] - ASCII String

- Al seleccionar “no” el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar “sí” aparecerá el objeto *Status_ Texto de Lama Up-Down*. En los parámetros también se mostrarán seis campos de texto, cinco para cada posición de lama y uno para la función Swing, que permitirán modificar el texto mostrado mediante el objeto *Status_ Texto de Lama Up-Down*, cuando se cambie una posición de lama.

> String cuando lama U-D está en POS1	U-D POS1
> String cuando lama U-D está en POS2	U-D POS2
> String cuando lama U-D está en POS3	U-D POS3
> String cuando lama U-D está en POS4	U-D POS4
> String cuando lama U-D está en POS5	U-D POS5
> String cuando lama U-D está en SWING	U-D SWING

Figure 4.19 Detalle del parámetro

4.5.8 Mostrar objeto Legacy_ para Lama U-D

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Legacy_ Lama Up-Down*.

■ 82: Legacy_ Lama Up-Down [Enumerado - 1byte] - 0-Pos0..4-Pos4,5-Swing

- Al seleccionar “no” el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar “sí” aparecerá el objeto *Legacy_ Lama Up-Down*. Este objeto permite cambiar la posición de lama de la unidad interior pero utilizando un tipo diferente de dato. Sirve para mantener compatibilidad con modelos anteriores de la pasarela.

4.6 Diálogo Configuración de Temperatura

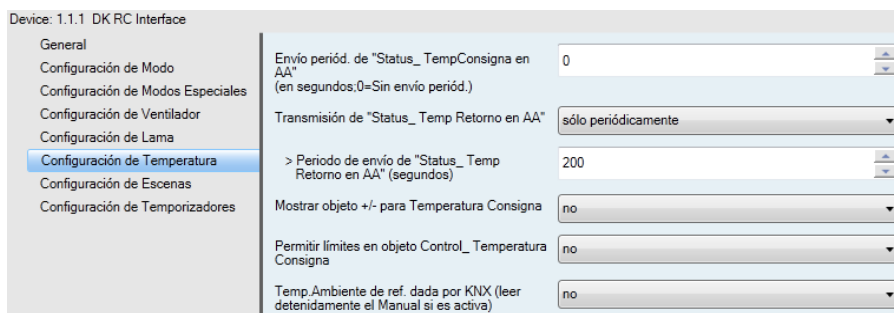


Figure 4.20 Diálogo Configuración de Temperatura por defecto

Todos los parámetros de esta sección están relacionados con las diferentes propiedades de la temperatura y sus objetos de comunicación.

4.6.1 Envío periód. de "Status_TempConsigna en AA"

Este parámetro permite cambiar el intervalo de tiempo (en segundos, de 0 a 255) al final del cual, la temperatura de consigna de la unidad interior, es enviada al bus KNX. Para un valor "0", la temperatura de consigna de la unidad interior SÓLO se enviará cuando se produzca un cambio. La temperatura de consigna de la unidad interior, se envía a través del objeto de comunicación *Status_Temp Consigna en AA*.

■ 69: Status_Temp Consigna en AA [DPT_9.001 - 2byte] - 16°C a 32°C

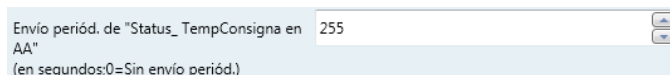


Figure 4.21 Detalle del parámetro

⚠ **Importante:** En el caso de trabajar con la pasarela en modo esclavo y recibir la temperatura ambiente desde KNX, la temperatura de consigna enviada desde este objeto, será la resultante de la fórmula mostrada en la sección "4.6.5 Temp. Ambiente de ref. dada por KNX".

4.6.2 Transmisión de "Status_Temp Retorno en AA"

Este parámetro permite escoger si la temperatura de retorno de la unidad interior se enviará "sólo periódicamente", "sólo cuando cambia" o "periódicamente y cuando cambia". La temperatura de retorno de la unidad interior es enviada a través del objeto de comunicación *Status_Temp Retorno en AA*.

■ 70: Status_Temp Retorno en AA [DPT_9.001 - 2byte] - Valor °C en formato E155

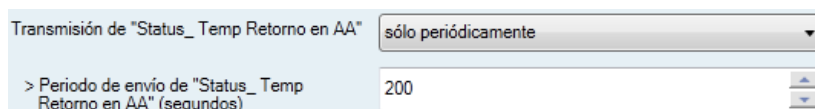


Figure 4.22 Detalle del parámetro

➤ Periodo de envío de "Status_Temp Retorno en AA" (segundos)

Este parámetro sólo está disponible para las opciones **"sólo periódicamente"** y **"periódicamente y cuando cambia"**, y permite cambiar el intervalo de tiempo (en segundos, de 1 a 255) en el cual la temperatura de retorno de la unidad interior es enviada al bus KNX.

4.6.3 Mostrar objeto +/- para Temperatura Consigna

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Control_Temp Consigna +/-* que permite cambiar la temperatura de consigna de la unidad interior utilizando dos tipos diferentes de datapoint.

■ 26: Control_Temp Consigna +/- [DPT_1.008 - 1bit] - 0-Arriba;1-Abajo

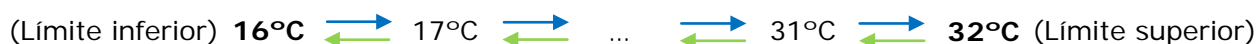
- Al seleccionar **"no"** el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar **"sí"** aparecerán el objeto *Control_Temp Consigna +/-* y un nuevo parámetro.

Mostrar objeto +/- para Temperatura Consigna	sí
> DPT para obj Temperatura Consigna +/-	0-Arriba / 1-Abajo [DPT_1.008]

Figure 4.23 Detalle del parámetro

➤ DPT para obj Temperatura Consigna +/-

Este parámetro permite escoger entre los datapoints **0-Arriba / 1-Abajo [DPT_1.008]** and **0-Decrementar / 1-Incrementar [DPT_1.007]** para el objeto *Control_Setpoint Temp +/-*.



- Arriba / Incrementar
- Abajo / Decrementar

4.6.4 Permitir límites en objeto Control_Temperatura Consigna

Este parámetro permite definir límites de temperatura para el objeto *Control_Temperatura Consigna*.

Permitir límites en objeto Control_Temperatura Consigna	sí
> Límite inferior (°C)	18.0°C
> Límite superior (°C)	30.0°C

Figure 4.24 Detalle del parámetro


- Al seleccionar “**no**” los límites para la temperatura de consigna del objeto *Control_Temperatura Consigna* serán los que hay por defecto: 16°C para el límite inferior y 32°C para el límite superior.
- Al seleccionar “**sí**” será posible definir límites de temperatura para el objeto *Control_Temperatura Consigna*.
 - Límite inferior (°C)

Este parámetro permite definir el límite inferior para la temperatura de consigna.
 - Límite superior (°C)

Este parámetro permite definir el límite superior para la temperatura de consigna.
- ⚠ **Importante:** Si se envía una temperatura de consigna por encima del límite superior definido (o por debajo del límite inferior definido) a través del objeto *Control_Temperatura Consigna*, SIEMPRE se aplicará la temperatura límite.
- ⚠ **Importante:** Cuando los límites están activados, cada temperatura de consigna enviada a la unidad interior (incluso a través de escenas, modos especiales, etc.) será limitada.
- ⚠ **Importante:** Si la pasarela es esclava en el bus P1/P2, será posible cambiar la temperatura de consigna, con el control remoto máster, por encima o debajo de los límites definidos.

4.6.5 Temp. Ambiente de ref. dada por KNX

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Control_Temperatura Ambiente* que permite utilizar una temperatura ambiente de referencia proporcionada por un dispositivo KNX.

■  25: Control_Temperatura Ambiente [DPT_9.001 - 2byte] - Valor °C en formato EIS5

⚠ **Importante:** Las unidades interiores de Daikin pueden ser programadas de tres formas diferentes en referencia a su sensor de temperatura ambiente (ver más abajo). Esta configuración debe ser realizada por un técnico o instalador cualificado Dakin.

- 1) La unidad interior utiliza su propia temperatura de retorno.
- 2) La unidad interior utiliza su propia temperatura de retorno cuando hay una gran diferencia entre la temperatura ambiente y la temperatura de consigna. Utilizará la temperatura ambiente del dispositivo Master (control remoto o DK-RC-KNX-1) cuando la diferencia sea pequeña.
- 3) Sólo se utiliza la temperatura ambiente del dispositivo Master (control remoto o DK-RC-KNX-1). Esta opción no está disponible para todos los modelos de unidad interior.

Se debe tener en cuenta que cuando este parámetro está activado en el DK-RC-KNX-1, puede requerir programar la unidad interior de una forma específica, en referencia al sensor de temperatura ambiente, en una de las tres opciones explicadas arriba.

- o Al seleccionar “**no**” el objeto no se mostrará.
- o Al seleccionar “**sí**” aparecerá el objeto *Control_ Temperatura Ambiente*.
 - Cuando el DK-RC-KNX-1 es **Máster** en el bus P1/P2: La temperatura ambiente es proporcionada desde KNX. La unidad interior de AA trabajará con esta temperatura como su temperatura de referencia. (NO utilizará su propia temperatura). *Esto requiere programar la unidad interior de AA para que trabaje tal y como se explica en las opciones 2) o 3) más arriba.*
 - Cuando el DK-RC-KNX-1 es **Esclavo** en el bus P1/P2: La unidad interior trabaja con su propia temperatura de retorno. *Esto requiere programar la unidad interior de AA para trabajar como se explica en la opción 1) más arriba.*
Como en este caso la temperatura de retorno podría ser diferente que la temperatura ambiente proporcionada desde KNX, el DK-RC-KNX-1 aplica una fórmula para compensar esta diferencia. Entonces, la temperatura de consigna compensada que se envía a la unidad interior de AA, es el resultado de aplicar la siguiente fórmula:

$$\text{“Temp Consig. AA”} = \text{“Temp Ret. AA”} - (\text{“KNX Temp. Amb.”} - \text{“KNX Temp. Consig.”})$$

- Temp Consig. AA: Temperatura de consigna de la unidad interior de AA
- Temp Ret. AA: Temperatura de retorno de la unidad interior de AA
- KNX Temp. Amb.: Temperatura Ambiente proporcionada desde KNX
- KNX Temp. Consig.: Temperatura de Consigna proporcionada desde KNX

Esta fórmula asegura que el DK-RC-KNX-1 enviará siempre la temperatura de consigna adecuada a la unidad interior de AA para conseguir la temperatura de consigna demandada desde KNX y teniendo siempre en cuenta la temperatura ambiente leída en KNX y la temperatura de retorno de la propia unidad interior de AA. *Tener en cuenta que estas dos temperaturas ambiente pueden ser diferentes porque una está medida a 1,5 metros del suelo (la que está medida por el sensor KNX), y la otra está medida en la entrada de la tubería en el techo (la que está medida por Daikin).*

Como ejemplo, considerar la siguiente situación:

El usuario quiere: **19°C** (“KNX Temp. Consig.”)

El sensor del usuario (un sensor KNX) lee: **21°C** (“KNX Temp. Amb.”)

La temp. ambiente leída por el sistema Daikin es: **24°C** (“Temp Ret. AA”)

En este ejemplo, la temperatura de consigna final que el DK-RC-KNX-1 enviará a la unidad interior (Mostrada en “Temp Consig. AA”) será 24°C – (21°C - 19°C) = **22°C**. Esta será la temperatura de consigna que realmente se pedirá a la unidad Daikin.

Esta fórmula será aplicada tan pronto como los objetos *Control_ Temperatura Consigna* y *Control_ Temperatura Ambiente* sean escritos, al menos una vez, desde la instalación KNX. Después de esto, siempre se mantendrán consistentes.

Tener en cuenta que esta fórmula siempre llevará la demanda de la unidad interior de AA en la *dirección* correcta, teniendo en cuenta el modo de operación (Calor, Frío o Auto).

También debe ser remarcado, que si se utiliza un sistema de control centralizado para supervisión/control de múltiples unidades interiores, reportará la temperatura real de consigna y ambiente de las unidades interiores AA, que pueden ser diferentes de las que existan en el lado KNX.

4.7 Diálogo Configuración de Escenas

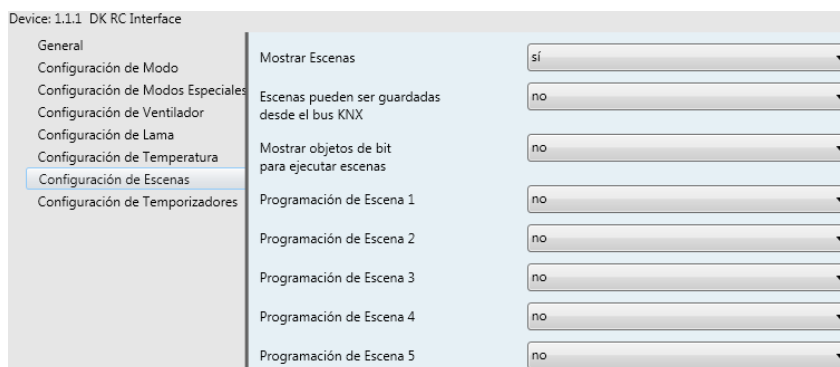


Figure 4.25 Diálogo de Configuración de Escenas por defecto

Todos los parámetros de esta sección están relacionados con las diferentes propiedades de las escenas y sus objetos de comunicación. Una escena contiene valores de: On/Off, Modo, Velocidad de Ventilador, Posición de Lama, Temperatura de Consigna y deshabilitar Control Remoto.

4.7.1 Mostrar Escenas

Este parámetro muestra/esconde los objetos de comunicación y parámetros de configuración de las escenas.

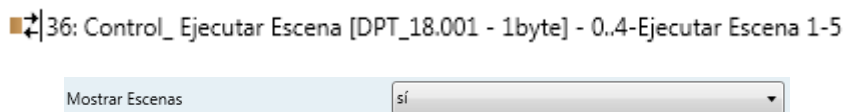


Figure 4.26 Detalle del parámetro

- o Al seleccionar **"no"** los parámetros y objetos no se mostrarán.
- o Al seleccionar **"sí"** aparecerán los parámetros y objetos de comunicación para las escenas. Para ejecutar una escena a través del objeto tipo byte, se debe enviar un valor de **"0"** a **"4"**, correspondiendo cada uno a una escena diferente (por ejemplo "0" = Escena 1;... "4" = Escena 5).

4.7.2 Escenas pueden ser guardadas desde el bus KNX

Este parámetro muestra/esconde los objetos de comunicación *Control_ Guardar/Ejec Escena* y todos los *Control_ Guardar Escena* (si están activados).

- ↕ 36: Control_ Guardar/Ejec Escena [DPT_18.001 - 1byte] - 0.4-Ejec1-5;128..132-Guar1-5
- ↕ 37: Control_ Guardar Escena 1 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Guardar Escena 1
- ↕ 38: Control_ Guardar Escena 2 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Guardar Escena 2
- ↕ 39: Control_ Guardar Escena 3 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Guardar Escena 3
- ↕ 40: Control_ Guardar Escena 4 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Guardar Escena 4
- ↕ 41: Control_ Guardar Escena 5 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Guardar Escena 5

- Al seleccionar **“no”** los objetos de comunicación no se mostrarán.
- Al seleccionar **“sí”** aparecerán los objetos de comunicación y nuevos parámetros. Para guardar una escena a través del objeto tipo byte, se debe enviar al objeto de comunicación un valor de **“128”** a **“132”**, correspondiendo cada uno a una escena diferente (por ejemplo **“128”** = Escena 1; ... **“132”** = Escena 5).

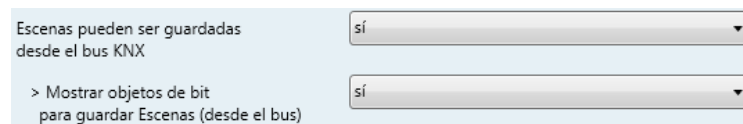


Figure 4.27 Detalle del parámetro

➤ Mostrar objetos de bit para guardar Escenas (desde el bus)

Al seleccionar **“no”** los objetos no se mostrarán.

Al seleccionar **“sí”** aparecerán los objetos para guardar escenas *Control_ Guardar Escena*. Para guardar una escena utilizando estos objetos, se debe enviar un valor **“1”** al objeto de la escena que se quiere guardar (por ejemplo, para guardar la escena 4, se debe enviar un **“1”** al objeto *Control_ Guardar Escena 4*).

4.7.3 Mostrar objetos de bit para ejecutar escenas

Este parámetro muestra/esconde los objetos de comunicación tipo bit *Control_ Ejecutar Escena*.

- ↕ 42: Control_ Ejecutar Escena 1 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Ejecutar Escena 1
- ↕ 43: Control_ Ejecutar Escena 2 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Ejecutar Escena 2
- ↕ 44: Control_ Ejecutar Escena 3 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Ejecutar Escena 3
- ↕ 45: Control_ Ejecutar Escena 4 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Ejecutar Escena 4
- ↕ 46: Control_ Ejecutar Escena 5 [DPT_1.002 - 1bit] - 1-Ejecutar Escena 5



Figure 4.28 Detalle del parámetro

- Al seleccionar **“no”** los objetos de comunicación no se mostrarán.
- Al seleccionar **“sí”** aparecerán los objetos de comunicación. Para ejecutar una escena utilizando estos objetos, se debe enviar un valor **“1”** al objeto de la escena que queremos ejecutar (por ejemplo, para ejecutar la escena 4, se debe enviar un **“1”** al objeto *Control_ Ejecutar Escena 4*).

4.7.4 Programación de escena “x”

Este parámetro permite definir una programación determinada para una escena (la siguiente descripción es válida para todas las escenas).

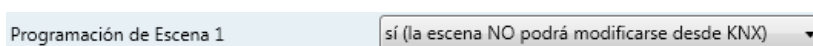


Figure 4.29 Detalle del parámetro

- Al seleccionar **“no”** la programación para la escena “x” será desactivada.
- Al seleccionar **“sí”** la programación para la escena será activada. Cuando se ejecute la escena se aplicarán los valores configurados en la programación.

⚠ Importante: Si se activa una programación para una escena, no será posible modificar (guardar) la escena desde el bus KNX.



Figure 4.30 Detalle del parámetro

➤ Escena “x” / Valor de On/Off

Este parámetro permite escoger el estado de funcionamiento de la unidad interior cuando la escena es ejecutada. Están disponibles las siguientes opciones: **“ON”**, **“OFF”** o **“(sin cambio)”**.

➤ Escena “x” / Valor de Modo

Este parámetro permite escoger el modo de la unidad interior cuando la escena es ejecutada. Están disponibles las siguientes opciones: **“AUTO”**, **“CALOR”**, **“FRÍO”**, **“VENTILADOR”**, **“SECO”**, o **“(sin cambio)”**.

➤ Escena "x" / Valor de Velocidad de Vent.

Este parámetro permite escoger la velocidad del ventilador de la unidad interior cuando la escena es ejecutada. Están disponibles las siguientes opciones: **"VELOCIDAD 1"**, **"VELOCIDAD 2"**, **"VELOCIDAD 3"**, o **"(sin cambio)"**.

➤ Escena "x" / Valor de Lama U-D

Este parámetro permite escoger la posición de lama de la unidad interior cuando la escena es ejecutada. Están disponibles las siguientes opciones: **"POSICIÓN 1"**, **"POSICIÓN 2"**, **"POSICIÓN 3"**, **"POSICIÓN 4"**, **"POSICIÓN 5"**, **"SWING"** o **"(sin cambio)"**.

➤ Escena "x" / Valor de Temp Consigna (°C)

Este parámetro permite escoger la temperatura de consigna de la máquina interior cuando la escena es ejecutada. Están disponibles las siguientes opciones: desde **"16°C"** a **"32°C"** (ambos incluidos), o **"(sin cambio)"**.

➤ Escena "x" / Valor de Control Remoto

Este parámetro permite escoger si el control remoto estará bloqueado o desbloqueado cuando la escena es ejecutada. Están disponibles las siguientes opciones: **"bloqueado"**, **"desbloqueado"**, o **"(sin cambio)"**.

⚠ **Importante:** Si algun valor de la programación de escena es configurado como **"(sin cambio)"**, la ejecución de esta escena no cambiará el estado actual de dicho valor en la unidad interior de AA.

⚠ **Importante:** Cuando una escena es ejecutada, el objeto Status_ Escena Actual muestra el número de dicha escena. Cualquier cambio en los valores descritos arriba hará que se muestre **"valor 63 (ninguna escena)"** en el objeto Status_ Escena Actual. Sólo los cambios en los valores marcados como **"(sin cambio)"** no desactivarán la escena actual.

4.8 Diálogo Configuración de Temporizadores

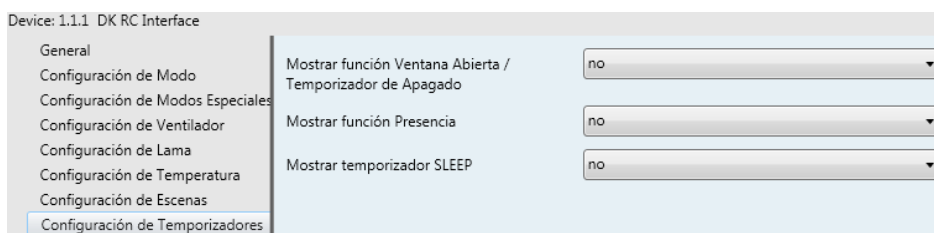


Figure 4.31 Diálogo de Configuración de Temporizadores por defecto

Todos los parámetros de esta sección están relacionados con las diferentes propiedades de los temporizadores y sus objetos de comunicación.

4.8.1 Mostrar función Ventana Abierta / Temporizador de Apagado

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Control_ Temporizador de Apagado* el cual permite hacer activar/detener un temporizador para apagar la unidad interior.

- 27: Control_ Temporizador de Apagado [DPT_1.010 - 1bit] - 0-Parar;1-Iniciar
- 27: Control_ Contacto de Ventana [DPT_1.009 - 1bit] - 0-Abierto;1-Cerrado

- Al seleccionar “no” el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar “sí” aparecerán el objeto de comunicación *Control_ Temporizador de Apagado* y nuevos parámetros. Si se envía un valor “1” a este objeto, y la unidad interior está ya encendida, el temporizador de apagado se activará. Si se envía un valor “0” a este objeto, el temporizador de apagado se detendrá.

Mostrar función Ventana Abierta / Temporizador de Apagado	sí
> Tiempo para apagar AA (minutos)	10
> DPT para Ventana / Temporizador de Apagado	0-Ventana Abierta / 1-Cerrada [DPT_1.009]
> Restablecer valor On/Off value cuando ventana está Abierta	no
> Deshabilitar operación On/Off cuando ventana está Abierta	sí

Figure 4.32 Detalle del parámetro

➤ Tiempo para apagar AA (minutos)

Este parámetro permite seleccionar cuanto tiempo (en minutos) antes de apagar la unidad interior.

➤ DPT para Ventana / Temporizador de Apagado

Este parámetro permite escoger entre los datapoints **0-Abierta / 1-Cerrada (Ventana) [DPT_1.009]** y **0-Detener/ 1-Activar Temporizador [DPT_1.010]** para el objeto de comunicación *Control_ Temporizador de Apagado*.

➤ Deshabilitar operación On/Off cuando ventana está Abierta

Al seleccionar “no”, los comandos On/Off, mientras la ventana esté abierta, serán aceptados.

- Si se envía un valor “1” al objeto *Control_ Presencia* el temporizador de apagado empezará de nuevo.
- Si se envía un valor “0” al objeto *Control_ Presencia* no se realizará ninguna acción

Al seleccionar “sí”, los valores On/Off, mientras la ventana está abierta, serán guardados (pero no aplicados). Los valores guardados se utilizarán en el siguiente parámetro (“Restablecer valor On/Off cuando ventana está Abierta”) si se selecciona “sí”.

➤ Restablecer valor On/Off cuando ventana está Abierta

Al seleccionar “no”, una vez el temporizador de apagado se ha detenido, no se recargará ningún valor.

Al seleccionar “sí”, una vez el temporizador de apagado se ha detenido, se recargará el último valor On/Off enviado.

- Si se envía un valor “1” al objeto *Control_ Temporizador de Apagado* después del periodo de temporizador, la unidad interior se **encenderá**.
- Si se envía un valor “0” al objeto *Control_ Temporizador de Apagado* después del periodo de temporizador, no se realizará ninguna acción.

4.8.2 Mostrar función Presencia

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Control_ Presencia* cual permite aplicar distintos parámetros a la unidad interior, dependiendo de la presencia/no presencia en la habitación.

➤ 28: Control_ Presencia [DPT_1,018 - 1bit] - 0-Desocupado;1-Ocupado

- Al seleccionar “no” el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar “sí” aparecerán el objeto de comunicación *Control_ Presencia* y nuevos parámetros. Si se envía un valor “1” a este objeto (sin presencia en la habitación), el temporizador se activará. Si un valor “0” se envía a este objeto, el temporizador se detendrá.

Figure 4.33 Detalle del parámetro

➤ Tiempo para aplicar acción (minutos)

Este parámetro permite escoger cuánto tiempo esperar (en minutos) antes de ejecutar la acción especificada en el siguiente parámetro (“Acción cuando tiempo transcurrido”).

➤ Acción cuando tiempo transcurrido

Si se selecciona **Parar AA**, una vez el temporizador ha terminado, la máquina interior se apagará.

Si se selecciona **Aplicar Delta Programada**, una vez el temporizador ha terminado, se aplicará una temperatura delta con el fin de ahorrar energía (decrementando la consigna en modo Calor, o incrementándola en modo Frío). También aparecerán nuevos parámetros.

Figure 4.34 Detalle del parámetro

➤ Bajada (CALOR) o subida (FRÍO) delta de Consigna (°C)

Este parámetro permite configurar la temperatura delta (incrementar o decrementar) que será aplicada cuando el temporizador haya terminado.

- ⚠ **Importante:** Cuando hay presencia de nuevo, después de la aplicación de una delta, esta misma delta será aplicada inversamente. (por ejemplo, en una habitación con el AA en modo frío y 25°C de temperatura de consigna, se aplica un delta de +2°C después del temporizador de presencia, dejando la temperatura de consigna a 27°C dado que no hay presencia en la habitación. Si la temperatura de consigna se sube a 29°C durante este periodo, cuando haya presencia en la habitación de nuevo, se aplicará un delta de -2°C y la temperatura de consigna final será de 27°C).

➤ Habilitar tiempo secundario

Al seleccionar “no” no se aplicará nada.

Al seleccionar “sí”, se habilitará un nuevo temporizador y aparecerán dos nuevos parámetros.

Figure 4.35 Detalle del parámetro

➤ Tiempo para aplicar acción (minutos)

Este parámetro permite escoger cuánto tiempo esperar (en minutos) antes de ejecutar la acción especificada en el siguiente parámetro.

➤ Acción cuando tiempo transcurrido

Si se selecciona **Parar AA**, una vez el temporizador ha terminado, la máquina interior se apagará.

Si se selecciona **Aplicar Delta Programada**, una vez el temporizador ha terminado, se aplicará una temperatura delta con el fin de ahorrar energía (decrementando la consigna en modo Calor, o incrementándola en modo Frío). También aparecerán nuevos parámetros.

➤ Bajada (CALOR) o subida (FRÍO) delta de Consigna (°C)

Este parámetro permite configurar la temperatura delta (incrementar o decrementar) que será aplicada cuando el temporizador haya terminado.

⚠ **Importante:** Cuando vuelve a haber presencia después de la aplicación de una delta, la misma delta será aplicada inversamente tal y como se explica más arriba.

➤ Deshabilitar operación On/Off cuando desocupado

Al seleccionar “no”, los valores On/Off serán aceptados mientras no haya presencia.

- Si se envía un valor “1” al objeto *Control_ Presencia* el temporizador de apagado empezará de nuevo.
- Si se envía un valor “0” al objeto *Control_ Presencia* no se realizará ninguna acción.

Al seleccionar “sí”, los valores On/Off, mientras no haya presencia, serán guardados (pero no aplicados). Los valores guardados se utilizarán en el siguiente parámetro (“Restablecer valor On/Off cuando ocupado”) si se selecciona “sí”.

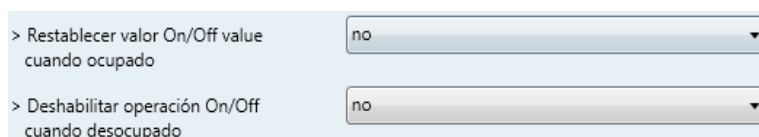


Figure 4.36 Detalle del parámetro

➤ Restablecer valor On/Off cuando ocupado

Al seleccionar “no”, una vez el temporizador de apagado se ha detenido, no se recargará ningún valor.

Al seleccionar “sí”, una vez el temporizador de apagado se ha detenido, se recargará el último valor On/Off enviado.

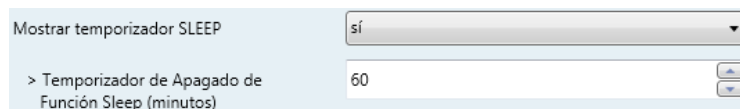
- Si se envía un valor “1” al objeto *Control_ Presencia* después del periodo de temporizador, la unidad interior se **encenderá**.
- Si se envía un valor “0” al objeto *Control_ Presencia* después del periodo de temporizador, no se realizará ninguna acción.

4.8.3 Mostrar temporizador SLEEP

Este parámetro muestra/esconde el objeto de comunicación *Control_ temporizador Sleep* el cual permite iniciar un temporizador para apagar automáticamente la unidad interior.

➡ 29: Control_Temporizador Sleep [DPT_1.010 - 1bit] - 0-Parar;1-Iniciar

- Al seleccionar **“no”** el objeto no se mostrará.
- Al seleccionar **“sí”** aparecerán el objeto the *Control_ temporizador Sleep* y un nuevo parámetro. Si se envía un valor **“1”** a este objeto el temporizador de apagado empezará. Si se envía un valor **“0”** a este objeto, el temporizador de apagado se detendrá.



The image shows a user interface for a control system. It features a light blue background. On the left, there is a label 'Mostrar temporizador SLEEP'. To its right is a dropdown menu with 'sí' selected. Below this, there is a label '> Temporizador de Apagado de Función Sleep (minutos)'. To its right is a numeric input field containing the value '60', with small up and down arrow buttons on the right side of the field.

Figure 4.37 Detalle del parámetro

➤ Temporizador de Apagado de Función Sleep (minutos)

Este parámetro permite seleccionar cuánto tiempo (en minutos) esperar antes de que se apague la unidad interior de AA.

5. Especificaciones técnicas

Dimensiones:	70 X 70 X 28 mm
Peso:	70 g
Consumo KNX:	5 mA
Consumo Bus P1-P2:	45 mA
Temperatura de funcionamiento:	-25 . . . 85°C
Temperatura de almacenaje:	-40 . . . 85°C
Tensión de aislamiento:	2500 V

6. Unidades A.A. Compatibles.

La lista de unidades interiores de Daikin compatibles con DK-RC-KNX-1, y sus características disponibles se encuentra en:

http://www.intesis.com/pdf/IntesisBox_DK-RC-xxx-1_AC_Compatibility.pdf

7. Códigos de Error

Objeto KNX Código Error	Error en el control remoto	Categoría del Error	Descripción del Error
17	A0	Indoor Unit	External protection devices activated
18	A1		Indoor unit PCB assembly failure
19	A2		Interlock error for fan
20	A3		Drain level system error
21	A4		Temperature of heat exchanger (1) error
22	A5		Temperature of heat exchanger (2) error
23	A6		Fan motor locked, overload, over current
24	A7		Swing flap motor error
25	A8		Overcurrent of AC input
26	A9		Electronic expansion valve drive error
27	AA		Heater overheat
28	AH		Dust collector error / No-maintenance filter error
30	AJ		Capacity setting error (indoor)
31	AE		Shortage of water supply
32	AF		Malfunctions of a humidifier system (water leaking)
33	C0		Malfunctions in a sensor system
36	C3		Sensor system of drain water error
37	C4		Heat exchanger (1) (Liquid pipe) thermistor system error
38	C5		Heat exchanger (1) (Gas pipe) thermistor system error
39	C6		Sensor system error of fan motor locked, overload
40	C7		Sensor system of swing flag motor error
41	C8		Sensor system of over-current of AC input
42	C9		Suction air thermistor error
43	CA		Discharge air thermistor system error
44	CH		Contamination sensor error
45	CC		Humidity sensor error
46	CJ		Remote control thermistor error
47	CE		Radiation sensor error
48	CF	High pressure switch sensor	
49	E0	Outdoor Unit	Protection devices activated
50	E1		Outdoor unit PCB assembly failure
52	E3		High pressure switch (HPS) activated
53	E4		Low pressure switch (LPS) activated
54	E5		Overload of inverter compressor motor
55	E6		Over current of STD compressor motor
56	E7		Overload of fan motor / Over current of fan motor
57	E8		Over current of AC input
58	E9		Electronic expansion valve drive error
59	EA		Four-way valve error
60	EH		Pump motor over current
61	EC		Water temperature abnormal
62	EJ		(Site installed) Protection device activated
63	EE		Malfunctions in a drain water
64	EF		Ice thermal storage unit error
65	H0		Malfunctions in a sensor system
66	H1		Air temperature thermistor error
67	H2		Sensor system of power supply error
68	H3		High Pressure switch is faulty
69	H4		Low pressure switch is faulty
70	H5		Compressor motor overload sensor is abnormal
71	H6		Compressor motor over current sensor is abnormal
72	H7		Overload or over current sensor of fan motor is abnormal
73	H8		Sensor system of over-current of AC input
74	H9		Outdoor air thermistor system error
75	HA		Discharge air thermistor system error
76	HH		Pump motor sensor system of over current is abnormal
77	HC		Water temperature sensor system error
79	HE		Sensor system of drain water is abnormal
80	HF		Ice thermal storage unit error (alarm)
81	F0		No.1 and No.2 common protection device operates.
82	F1	No.1 protection device operates.	
83	F2	No.2 protection device operates	
84	F3	Discharge pipe temperature is abnormal	
87	F6	Temperature of heat exchanger(1) abnormal	
91	FA	Discharge pressure abnormal	
92	FH	Oil temperature is abnormally high	
93	FC	Suction pressure abnormal	
95	FE	Oil pressure abnormal	

96	FF		Oil level abnormal
97	J0		Sensor system error of refrigerant temperature
98	J1		Pressure sensor error
99	J2		Current sensor error
100	J3		Discharge pipe thermistor system error
101	J4		Low pressure equivalent saturated temperature sensor system error
102	J5		Suction pipe thermistor system error
103	J6		Heat exchanger(1) thermistor system error
104	J7		Heat exchanger(2) thermistor system error
105	J8		Oil equalizer pipe or liquid pipe thermistor system error
106	J9		Double tube heat exchanger outlet or gas pipe thermistor system error
107	JA		Discharge pipe pressure sensor error
108	JH		Oil temperature sensor error
109	JC		Suction pipe pressure sensor error
111	JE		Oil pressure sensor error
112	JF		Oil level sensor error
113	L0		Inverter system error
116	L3		Temperature rise in a switch box
117	L4		Radiation fin (power transistor) temperature is too high
118	L5		Compressor motor grounded or short circuit, inverter PCB fault
119	L6		Compressor motor grounded or short circuit, inverter PCB fault
120	L7		Over current of all inputs
121	L8		Compressor over current, compressor motor wire cut
122	L9		Stall prevention error (start-up error) Compressor locked, etc.
123	LA		Power transistor error
125	LC		Communication error between inverter and outdoor control unit
129	P0		Shortage of refrigerant (thermal storage unit)
130	P1		Power voltage imbalance, open phase
132	P3		Sensor error of temperature rise in a switch box
133	P4		Radiation fin temperature sensor error
134	P5		DC current sensor system error
135	P6		AC or DC output current sensor system error
136	P7		Total input current sensor error
142	PJ		Capacity setting error (outdoor)
145	U0	System	Low pressure drop due to insufficient refrigerant or electronic expansion valve error, etc.
146	U1		Reverse phase, Open phase
147	U2		Power voltage failure / Instantaneous power failure
148	U3		Failure to carry out check operation, transmission error
149	U4		Communication error between indoor unit and outdoor unit, communication error between outdoor unit and BS unit
150	U5		Communication error between remote control and indoor unit / Remote control board failure or setting error for remote control
151	U6		Communication error between indoor units
152	U7		Communication error between outdoor units / Communication error between outdoor unit and ice thermal storage unit
153	U8		Communication error between main and sub remote controllers (sub remote control error) / Combination error of other indoor unit / remote control in the same system (model)
154	U9		Communication error between other indoor unit and outdoor unit in the same system / Communication error between other BS unit and indoor/outdoor unit
155	UA		Combination error of indoor/BS/outdoor unit (model, quantity, etc.), setting error of spare parts PCB when replaced
156	UH		Improper connection of transmission wiring between outdoor and outdoor unit outside control adaptor
157	UC		Centralized address duplicated
158	UJ		Attached equipment transmission error
159	UE		Communication error between indoor unit and centralized control device
160	UF		Failure to carry out check operation Indoor-outdoor, outdoor-outdoor communication error, etc.
209	60	Others	All system error
210	61		PC board error
211	62		Ozone density abnormal
212	63		Contamination sensor error
213	64		Indoor air thermistor system error
214	65		Outdoor air thermistor system error
217	68		HVU error (Ventiair dust-collecting unit)
219	6A		Dumper system error
220	6H		Door switch error
221	6C		Replace the humidity element
222	6J		Replace the high efficiency filter
223	6E		Replace the deodorization catalyst
224	6F		Simplified remote controller error
226	51		Fan motor of supply air over current or overload
227	52		Fan motor of return air over current / Fan motor of return air overload
228	53	Inverter system error (supply air side)	
229	54	Inverter system error (return air side)	
241	40	Humidifying valve error	
242	41	Chilled water valve error	
243	42	Hot water valve error	

244	43		Heat exchanger of chilled water error
245	44		Heat exchanger of hot water error
258	31		The humidity sensor of return air sensor
259	32		Outdoor air humidity sensor error
260	33		Supply air temperature sensor error
261	34		Return air temperature sensor error
262	35		Outdoor air temperature sensor error
263	36		Remote controller temperature sensor error
267	3A		Water leakage sensor 1 error
268	3H		Water leakage sensor 2 error
269	3C		Dew condensation error
339	M2		Centralized remote controller PCB error
345	M8		Communication error between centralized remote control devices
347	MA		Centralized remote control devices inappropriate combination
349	MC		Centralized remote controller address setting error
-1	N/A	DK-RC-KNX-1	Error in the communication of DK-RC-KNX-1 device with the AC unit

En caso que detecte un código de error que no esté en la lista, contacte con el servicio técnico de Daikin.

Apéndice A – Tabla de Objetos de Comunicación

SECCIÓN	NÚMERO DE OBJETO	NOMBRE	LONG.	TIPO DE DATAPOINT		FLAGS				FUNCIÓN
				DPT_NAME	DPT_ID	R	W	T	U	
On/Off	0	Control_ On/Off	1 bit	DPT_Switch	1.001		W	T		0 - Off; 1-On
Modo	1	Control_ Modo	1 byte	DPT_HVACContrMode	20.105		W	T		0 - Auto; 1 - Calor; 3 - Frío; 9 – Vent.; 14 – Seco
	2	Control_ Modo Frío/Calor	1 bit	DPT_Heat/Cool	1.100		W	T		0 - Frío; 1 - Calor
	3	Control_ Modo Frío & On	1 byte	DPT_Scaling	5.001		W	T		0% - Off; 0.1%-100% - On + Frío
	4	Control_ Modo Calor & On	1 byte	DPT_Scaling	5.001		W	T		0% - Off; 0.1%-100% - On + Calor
	5	Control_ Modo Auto	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T		1 – Auto
	6	Control_ Modo Calor	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T		1 – Calor
	7	Control_ Modo Frío	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T		1 – Frío
	8	Control_ Modo Ventilador	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T		1 – Ventilador
	9	Control_ Modo Seco	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T		1 – Seco
	10	Control_ Modo +/-	1 bit	DPT_Step	1.007		W			0 - Decrementar; 1 – Incrementar
	Control_ Modo +/-	1 bit	DPT_UpDown	1.008		W			0 - Arriba; 1 - Abajo	
Velocidad del Ventilador	11	Control_ Vel. Vent. / 2 Vel.	1 byte	DPT_Scaling	5.001		W	T		0%-74% - Vel. 1; 75%-100% - Vel. 2
		Control_ Vel. Vent. / 3 Vel.	1 byte	DPT_Scaling	5.001		W	T		0%-49% - Vel. 1; 50%-83% - Vel. 2; 84%-100% Vel. 3
		Control_ Vel. Vent. / 2 Vel.	1 byte	DPT_Enumerated	5.010		W	T		1 – Vel. 1; 2 – Vel. 2

		Control_ Vel. Vent. / 2 Vel.	1 byte	DPT_Enumerated	5.010		W	T		1 – Vel. 1; 2 – Vel. 2; 3 Vel. 3
	12	Control_ Vel. Ventilador 1	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T		1 – Vel. Ventilador 1
	13	Control_ Vel. Ventilador 2	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T		1 - Vel. Ventilador 2
	14	Control_ Vel. Ventilador 3	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T		1 - Vel. Ventilador 3
	15	Control_ Vel. Vent. +/-	1 bit	DPT_Step	1.007		W	T		0 - Decrementar; 1 – Incrementar
		Control_ Vel. Vent. +/-	1 bit	DPT_UpDown	1.008		W	T		0 - Arriba; 1 - Abajo
Lamas	16	Control_ Lama Up-Down / 5 pos	1 byte	DPT_Scaling	5.001		W	T		0%-29% - Pos1; 30%-49% - Pos2; 50%-69% Pos3; 70%-89% - Pos4; 90%-100% - Pos5
		Control_ Lama Up-Down / 5 pos	1 byte	DPT_Enumerated	5.010		W	T		1 - Pos1; 2 - Pos2; 3 - Pos3; 4 - Pos4; 5 - Pos5
	17	Control_ Lama Up-Down Swing	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T		0 - Parar; 1 - Swing
	18	Control_ Lama Up-Down Pos1	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T		1 - Posición 1
	19	Control_ Lama Up-Down Pos2	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T		1 - Posición 2
	20	Control_ Lama Up-Down Pos3	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T		1 - Posición 3
	21	Control_ Lama Up-Down Pos4	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T		1 - Posición 4
	22	Control_ Lama Up-Down Pos5	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T		1 - Posición 5
	23	Control_ Lama Up-Down +/-	1 bit	DPT_Step	1.007		W			
Control_ Lama Up-Down +/-		1 bit	DPT_UpDown	1.008		W				0 - Arriba; 1 - Abajo
Temperatura	24	Control_ Temperatura Consigna	2 byte	DPT_Value_Temp	9.001		W	T		Valor de 16°C a 32°C
	25	Control_ Temperatura Ambiente	2 byte	DPT_Value_Temp	9.001		W	T		Valor de °C en formato EIS5

	26	Control_ Temp Consigna +/-	1 bit	DPT_Step	1.007		W		0 - Decrementar; 1 - Incrementar
		Control_ Temp Consigna +/-	1 bit	DPT_UpDown	1.008		W		0 - Arriba; 1 - Abajo
Temporizador	27	Control_ Contacto de Ventana	1 bit	DPT_OpenClose	1.009		W	T	0 - Abierto; 1 - Cerrado
		Control_ Contacto de Ventana	1 bit	DPT_Start	1.010		W	T	0 - Parar; 1 - Arrancar
	28	Control_ Presencia	1 bit	DPT_Occupancy	1.018		W	T	0 - No ocupado; 1 - Ocupado
	29	Control_ Temporizador Sleep	1 bit	DPT_Start	1.010		W	T	0 - Parar; 1 - Arrancar
Bloqueo	30	Control_ Bloqueo Control Remoto	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T	0 - Desbloqueado; 1 - Bloqueado
	31	Control_ Bloqueo Objetos Control	1 bit	DPT_Bool	1.002		W	T	0 - Desbloqueado; 1 - Bloqueado
Modos Especiales	32	Control_ Modo Power	1 bit	DPT_Start	1.010		W	T	0 - Parar; 1 - Arrancar
	33	Control_ Modo Econo	1 bit	DPT_Start	1.010		W	T	0 - Parar; 1 - Arrancar
	34	Control_ Modo Calor Adicional	1 bit	DPT_Start	1.010		W	T	0 - Parar; 1 - Arrancar
	35	Control_ Modo Frio Adicional	1 bit	DPT_Start	1.010		W	T	0 - Parar; 1 - Arrancar
Escenas	36	Control_ Guardar/Ejec Escena	1 byte	DPT_SceneControl	18.001		W		0 a 4 - Ejec. Escene de 1 a 5; 128 to 132 - Guardar Escena de 1 a 5
	37	Control_ Guardar Escena 1	1 bit	DPT_Bool	1.002		W		1 - Guardar Escena
	38	Control_ Guardar Escena 2	1 bit	DPT_Bool	1.002		W		1 - Guardar Escena
	39	Control_ Guardar Escena 3	1 bit	DPT_Bool	1.002		W		1 - Guardar Escena
	40	Control_ Guardar Escena 4	1 bit	DPT_Bool	1.002		W		1 - Guardar Escena
	41	Control_ Guardar Escena 5	1 bit	DPT_Bool	1.002		W		1 - Guardar Escena
	42	Control_ Ejecutar Escena 1	1 bit	DPT_Bool	1.002		W		1 - Ejecutar Escena

	43	Control_ Ejecutar Escena 2	1 bit	DPT_Bool	1.002		W		1 - Ejecutar Escena
	44	Control_ Ejecutar Escena 3	1 bit	DPT_Bool	1.002		W		1 - Ejecutar Escena
	45	Control_ Ejecutar Escena 4	1 bit	DPT_Bool	1.002		W		1 - Ejecutar Escena
	46	Control_ Ejecutar Escena 5	1 bit	DPT_Bool	1.002		W		1 - Ejecutar Escena
On/Off	47	Status_ On/Off	1 bit	DPT_Switch	1.001	R		T	0 - Off; 1-On
Modo	48	Status_ Modo	1 byte	DPT_HVACContrMode	20.105	R		T	0 - Auto; 1 - Calor; 3 - Frío; 9 - Vent.; 14 - Seco
	49	Status_ Modo Frío/Calor	1 bit	DPT_Heat/Cool	1.100	R		T	0 - Frío; 1 - Calor
	50	Status_ Modo Auto	1 bit	DPT_Bool	1.002	R		T	1 - Auto
	51	Status_ Modo Calor	1 bit	DPT_Bool	1.002	R		T	1 - Calor
	52	Status_ Modo Frío	1 bit	DPT_Bool	1.002	R		T	1 - Frío
	53	Status_ Modo Ventilador	1 bit	DPT_Bool	1.002	R		T	1 - Ventilador
	54	Status_ Modo Seco	1 bit	DPT_Bool	1.002	R		T	1 - Seco
	55	Status_ Texto de Modo	14 byte	DPT_String_8859_1	16.001	R		T	Cadena ASCII
Velocidad del Ventilador	56	Status_ Vel. Vent. / 2 Vel.	1 byte	DPT_Scaling	5.001	R		T	50% - Vel. 1; 100% - Vel. 2
		Status_ Vel. Vent. / 3 Vel.	1 byte	DPT_Scaling	5.001	R		T	33% - Vel. 1; 67% - Vel. 2; 100% - Vel. 3
		Status_ Vel. Vent. / 2 Vel.	1 byte	DPT_Scaling	5.001	R		T	1 - Vel. 1; 2 - Vel. 2
		Status_ Vel. Vent. / 3 Vel.	1 byte	DPT_Scaling	5.001	R		T	1 - Vel. 1; 2 - Vel. 2; 3 - Vel. 3
	57	Status_ Vel. Ventilador 1	1 bit	DPT_Bool	1.002	R		T	1 - Vel.1
	58	Status_ Vel. Ventilador 2	1 bit	DPT_Bool	1.002	R		T	1 - Vel. 2
	59	Status_ Vel. Ventilador 3	1 bit	DPT_Bool	1.002	R		T	1 - Vel. 3

	60	Status_ Texto de Vel. Vent	14 byte	DPT_String_8859_1	16.001	R		T	Cadena ASCII
Lamas	61	Status_ Lama Up-Down / 5 pos	1 byte	DPT_Scaling	5.001	R		T	20% - Pos1; 40% - Pos2; 60% - Pos3; 80% - Pos4; 100% - Pos5
		Status_ Lama Up-Down / 5 pos	1 byte	DPT_Enumerated	5.010	R		T	1 - Pos1; 2 - Pos2; 3 - Pos3; 4 - Pos4; 5 - Pos5
	62	Status_ Lama Up-Down Swing	1 bit	DPT_Bool	1.002	R		T	0 - Parar; 1 - Swing
	63	Status_ Lama Up-Down Pos1	1 bit	DPT_Bool	1.002	R		T	1 - Posición 1
	64	Status_ Lama Up-Down Pos2	1 bit	DPT_Bool	1.002	R		T	1 - Posición 2
	65	Status_ Lama Up-Down Pos3	1 bit	DPT_Bool	1.002	R		T	1 - Posición 3
	66	Status_ Lama Up-Down Pos4	1 bit	DPT_Bool	1.002	R		T	1 - Posición 4
	67	Status_ Lama Up-Down Pos5	1 bit	DPT_Bool	1.002	R		T	1 - Posición 5
	68	Status_ Texto Lama Up-Down	14 byte	DPT_String_8859_1	16.001	R		T	Cadena ASCII
Temperatura	69	Status_ Temp Consigna en AA	2 byte	DPT_Value_Temp	9.001	R		T	Valor de 16°C a 32°C
	70	Status_ Temp Retorno en AA	2 byte	DPT_Value_Temp	9.001	R		T	Valor de °C en formato EIS5
Error	71	Status_ Error/Alarma	1 bit	DTP_Alarm	1.005	R		T	0 – No Alarma; 1 – Alarma
	72	Status_ Código de Error	2 byte	Enumerated		R		T	0 - No Error; Cualquier otro, ver Manual de Usuario
	73	Status_ Código Text de Error	14 byte	DPT_String_8859_1	16.001	R		T	Error Daikin 2 caracteres; Vacío – ningún error
Modos Especiales	74	Status_ Modo Power	1 bit	DPT_Switch	1.001	R		T	0 - Off; 1-On
	75	Status_ Modo Econo	1 bit	DPT_Switch	1.001	R		T	0 - Off; 1-On
	76	Status_ Modo Calor Adicional	1 bit	DPT_Switch	1.001	R		T	0 - Off; 1-On
	77	Status_ Modo Frío Adicional	1 bit	DPT_Switch	1.001	R		T	0 - Off; 1-On

Contador	78	Status_ Contador Horas Operac.	2 byte	DPT_Value_2_Ucount	7.001	R		T	Número de horas de operación
Escena	79	Status_ Escena Actual	1 byte	DPT_SceneNumber	17.001	R		T	0 a 4 – Escena 1 a 5; 63 – Ninguna Escena
Legacy	80	Legacy_ Modo	1 byte	Enumerated		R		T	0 - Auto; 1 - Calor; 2 - Seco; 3 – Vent.; 4 - Frío
	81	Legacy_ Vel. Ventilador	1 byte	Enumerated		R		T	0 – Vel. 1; 1 - Vel. 2; 2 - Vel. 3
	82	Legacy_ Lama Up-Down	1 byte	Enumerated		R		T	0 a 4 - Pos 1 a Pos 5; 5 - Swing