



Lindab UltraLink® ilmamääräsäädin FTCU 4

Käyttöohje



FTCU

Sisältö

Johdanto2
Yleiskatsaus
Asennus4
Sähköasennus7
Käyttöönotto 11
Digitaaliset viestintäasetukset
Analogiset viestintäasetukset
Vianmääritys
Tekniset tiedot
Liite A – Modbus-rekisteri

Johdanto

UltraLink® FTCU on erittäin tarkka ilmamääräsäädin, joka mittaa virtausta ultraäänen avulla. Virtausmittaus toimii suurella tarkkuudella koko virtausalueella. Menetelmä on erittäin vakaa ajan kuluessa, sillä se ei ole herkkä lialle ja muotoilu minimoi pölyn kerääntymisen virtausantureihin.

Energiansäästön tehostuessa ilmanvaihtojärjestelmien vaatimat minimivirtaukset ovat nykyisin pieniä. Pienet virtaukset ovat normaalisti ongelma, sillä niiden mittaaminen on erittäin vaikeaa, mikä vastaavasti vaikeuttaa ilmanvaihtojärjestelmän ohjausta. Uudella UltraLink®-tekniikalla voidaan mitata pienempiä ilmavirtausarvoja kuin muilla tuotteilla ja säilyttää samalla mittaustarkkuus. Ultralink-tuotteet tarjoavat huomattavia etuja käyttömukavuudessa ja energiansäästössä.



FTCU

Yleiskatsaus

Käyttö

FTCU soveltuu ilmanvirtauksen mittaamiseen ja ohjaamiseen sekä lämpötilan mittaamiseen. Viestintä toteutetaan analogisella ohjausjännitteellä tai digitaalisella signaalilla Modbusin kautta.

Rakenne

FTCU koostuu säätimen runkoon kiinnitetystä mittayhteestä, jossa on Lindab Safe -tiivisteet. Näyttö ja toimilaite ovat korotettuja, jotta FTCU voidaan eristää 50 mm:iin saakka.

Mittayhteen runkoon on asennettu kaksi virtausanturia, jotka on liitetty näyttöön. Näyttö on asennettu hyllylle. Mittayhteen ja säätöpellin rungot voivat pyöriä suhteessa toisiinsa. Tämä tarkoittaa, että anturit voi sijoittaa optimaalisesti riippumatta näytön ja säätöpellin halutusta sijainnista. Mittayhteen sijoittaminen oikein häiriön jälkeen on olennaista mittauksen tarkkuuden kannalta. Katso sivulta 4 ohjeet FTCU-säätimen asennukseen optimaalista suorituskykyä varten.

Kun FTCU-säätimen mitat ovat 400–630, laippa pitää vaimentimen ja anturin rungon yhdessä. Jos osia halutaan kääntää, laippaa on löysättävä irrottamalla mutteri. Kun FTCU-säätimen mitta on 400, laipan mutterin mitta on 10 mm, ja kun FTCU-säätimen mitta on 500-630, mutterin mitta on 13 mm.

Koot 100-315



Koot 400-630









FTCU

Ηι	Jomaa:
•	Älä irrota antureita! Älä käytä antureita kahvoina FTCU-säätimen asentamisessa, koska ne voivat vaurioitua!
•	Varmista, että ilman virtaussuunnan osoittava nuoli näyttää oikeaan suuntaan.
•	Käännä mittayhteen runko oikeaan asentoon seuraavan sivun ohjeiden mukaan.
•	FTCU-säätimen ko'oissa 400–630 mutteria löysätään niin, että mittayhteen rungon voi kääntää haluttuun asentoon. Kiinnitä sitten laippa kiristämällä mutteri.
•	Käännä näyttö niin, että se näkyy halutusta suunnasta.
•	Kiinnitä FTCU-säädin kanavaan Lindab Safe -asennusohjeiden mukaan.
•	Kun FTCU-säädin on sijoitettu oikein, Mittayhde ja säätöpeltiosa kiinnitetään toisiinsa.
•	Älä koskaan sijoita FTCU-säädintä kanavapuhaltimen poistopuolelle. Aseta se tulopuolelle tai ellei muuta mahdollisuutta ole, käytä virtauksen tasaajaa, jos se on sijoitettava poistopuolelle.
•	Mitä pidempi etäisyys on häiriöön eli mitä pidempi on suora kanava UltraLink®-säätimen edessä, sitä parempi mittaustarkkuus on.
•	Moottorin suuntakytkin on aina oltava asennossa 1, kuten se on toimitettaessa.



FTCU

Huomaa:



• BT-sovellus, kun tuote on päällä

Laitteen sijoitus häiriön suhteen

Mitä pidempi on etäisyys häiriöön eli mitä pidempi on suora kanava FTCU-säätimen edessä, sitä suurempi on mittaustarkkuus. Tämä ei kuitenkaan ole ainoa mittauksen tarkkuuteen vaikuttava tekijä. Anturin rungon kierto ja sen myötä ensimmäisen virtausanturin asento (ilmavirran suuntaan) vaikuttaa mittauksen tarkkuuteen. FTCU-säädin suositellaan asennettavaksi siten, että ensimmäinen virtausanturi (*) sijoitetaan osan sisäkaarteeseen, katso alla oleva taulukko. Esimerkki: alla olevassa taulukossa esitetyn käyrän tapauksessa, kun anturin runkoa käännetään ensimmäisen virtausanturin asettamiseksi ensimmäisen kuvan mukaisesti (ensimmäisen virtausanturin ollessa käyrän sisäkaarteessa), FTCU-säädin voidaan sijoittaa kahden kanavaläpimitan (Ø d) etäisyydelle häiriöstä, jolloin saavutetaan määritetty tarkkuus. Jos anturin runko sijoitetaan toisen kuvan mukaan (ensimmäisen virtausanturin ollessa mutkan ulkokaarteessa), FTCU-säädin on asennettava viiden kanavaläpimitan päähän häiriöstä, jotta saavutetaan sama tarkkuus.

Laitteen asento ja suojaetäisyydet kanavassa

Häiriö	* Ensimmäisen virtausan	Mittausepavarmuus ± % tai X I/s sen mukaan, kumpi on suurempi			
		A			
Käyrä		Sisäsäde (paras sijainti)	5	5 × 4-5 × Ø d	5
Käyrä		Ulkosäde (ei suositeltava)	20	10	5
Käyrä		Puoli	10	5	5



		Mittausepävarmuus ± % tai X l/s sen mukaan, kumpi on suurempi prosenttimäärä tai absoluuttinen arvo tietyn tuotekoon mukaan, <u>katso taulukko Tekniset tiedot sivulla 19.</u>			
			a		
Häiriö	* Ensimmäisen virtausanturin pai	kka	2–4 · Ø d	> 4–5 · Ø d	> 5 · Ø d
Muunto- yhde		Kanavan halkaisijan pieneneminen	5	5	5
Muunto- yhde		Kanavan halkaisijan suureneminen	10	5	5
T-yhde		Sisäsäde (paras sijainti)	10	5	5
T-yhde		Ulkosäde (ei suositeltava)	20	10	5
T-yhde		Puoli	10	5	5



FTCU

Sähköasennus

Huomaa:

- Älä missään tapauksessa tee reikiä tai kytke mitään ruuveilla FTCU-säätimen runkoon.
- Mikäli asennukseen tarvitaan sähköasennustarvikkeita, esimerkiksi liitäntärasiaa, voidaan käyttää Lindabin FTES-lisävarustetta, joka voidaan asentaa FTCU-säätimeen sitä vaurioittamatta.
- Älä koskaan irrota sinistä elektroniikkarasiaa.
- Älä koskaan irrota antureita.



Kaapeliliitännöille on kaksi vaihtoehtoa: käytä esiasennettua kaapelia tai liitä kaapeli suoraan piirikorttiin (vaihtoehdot A ja B):

Vaihtoehto A

<u>Käytä esiasennettua kaapelia >></u>

- Liitä virta- ja viestintäkaapelit esiasennettuun kaapeliin.
- Tarkista kaapelien värit niiden etiketeistä.
- On tärkeää, että kaapeli on mahdollisimman lyhyt, jotta Modbus-yhteys on optimaalinen.

Vaihtoehto B

Liitä suoraan piirikorttiin >>

- Irrota neljä ristipääruuvia kannen nurkista ja poista kansi, niin pääset piirilevyn liitäntöihin.
- Jotta johdot saadaan liitettyä liitinalustaan, näytön takana olevaan kumiseen kaapelin läpivientieristeeseen on tehtävä reikä, mieluiten naskalilla tai jollain muulla terävällä tiiviyden varmistamiseksi ympäristöön päin. Älä poista tätä varten sinistä laatikkoa!
- Kun kaapelit on liitetty, niistä on poistettava veto. Kaapelit voidaan kiinnittää hyllyyn nippusiteillä, jotka kiinnitetään hyllyssä oleviin aukkoihin.







Vaihtoehto A: Liitä esiasennettuun kaapeliin

Liitä esiasennettu kaapeli FTCU-säätimen lähellä olevaan liitäntärasiaan. Liitä virta- ja signaalikaapelit liitäntärasiaan esiasennetussa kaapelin etiketin värikaavion mukaan, katso oikealla oleva kuva.

Kun liität Modbus-signaalijohtoja, esiasennetun kaapelin pituuden on oltava mahdollisimman lyhyt, koska pitkä kaapeli heikentää signaalin laatua.

Tässä tapauksessa aseta liitäntärasia mahdollisimman lähelle FTCU-säädintä ja leikkaa sitten esiasennettu kaapeli asennusta varten mahdollisimman lyhyeksi.

Vaihtoehto B: Piirilevyn ruuviliitännät

Liitännät tehdään liitinlevyyn, joka saadaan näkyviin irrottamalla näytön suojus. Kannen takaosassa on kuva, jossa on luettelo liitännöistä.

- 1. 24 V, virtalähde (AC G, DC +) *
- 2. GND, virtalähde (AC G0, DC -) *
- 3. +B, liitäntä Modbus-väylälle RS485:n kautta
- 4. **-A**, liitäntä Modbus-väylälle RS485:n kautta
- 5. SH, suoja
- 6. GND, maa (järjestelmän neutraali)
- 7. AO1, analogialähtö
- 8. AO2, analogialähtö
- 9. AIN, analogiatulo
- 10. MO1, moottoriliitäntä
- 11. MO2, moottoriliitäntä
- 12. **GND**, maa (järjestelmän neutraali)
- 13. SCL, ei käytössä
- 14. SDA, ei käytössä
- 15. GND, maa (järjestelmän neutraali)
- 16. **3V3**, ei käytössä (vain biasointi)

*) Käytettäessä vaihtovirtaa liittimen 1 (G) pitää olla järjestelmän potentiaali ja liittimen 2 (G0) järjestelmän neutraali.

Yleiset tiedot (vaihtoehdot A ja B)

Toiminto	Kaapelityyppi
24 V:n syöttö	2-johtiminen, paksuus riippuu pituudesta ja kuormituksesta, enintään 1,5 mm ²
RS485 Modbus -yhteys	2-johtiminen suojattu ja kierretty parijohto, vähintään 0,1 mm ² (LIYCY-kaapeli)

Muiden kaapelien käyttäminen Modbus-signaaleille voi aiheuttaa yhteysongelmia.

Analogialiitäntä

Kun FTCU-säädin liitetään analogiasignaalien avulla, on tärkeää liittää sen analogiset lähtösignaalit (AO1, AO2) RTU-liitinten analogisiin tuloliittimiin ja analoginen tulosignaali (AIN) RTU-liitinten analogisiin lähtöliittimiin. Varmista myös, että kaapelit on kytketty samaan analogiseen maadoitukseen.





		7
Conne Ultra Note! All ca not connect insulated.	oction of aLink bles that are ted must be	
24V GND +8 -A GND A01 A02 AIN	Red White Yallow Brown Green Green Blue Pink	

FTCU

Digitaalinen liitäntä (Modbus)

Liitä RTU:n A näytön liitäntään -A ja B liitäntään +B. Jos liität useamman kuin yhden FTCU-säätimen sarjaan, on tärkeää kytkeä -A -A:han ja +B +B:hen, koska niiden kytkeminen ristiin pysäyttäisi Modbus-väylän toiminnan. Suosittelemme käyttämään suojattuja ja kierrettyjä RS485-parikaapeleita. Älä syötä virtaa samassa kaapelissa, ellei kaapelia ole valmistettu tähän tarkoitukseen. Kun kytket signaalin maadoitusta, liitä se GND-liitäntään piirikortin suojaliittimen (SH) oikealla puolella. Liitä se sitten RTU:n vastaavaan liitäntään.

Suojan liittäminen

RS485-kaapelin suoja on liitettävä muuntajan maadoitukseen ja sen jälkeen jatkuvasti kaikkien niiden UltraLinkien SH-liitäntään, jotka saavat virtaa kyseisestä muuntajasta. Jos väylässä käytetään useampaa kuin yhtä muuntajaa, suoja katkeaa jokaisen muuntajan kohdalla, joten jokaisen tuotteen SH:sta on yhteys vain sen muuntajan maadoitukseen, josta se saa virtansa.



Biasointi

Väylän pääyksiköllä on oltava biasointi -A:ssa ja +B:ssä. Tämä on enemmän tai vähemmän vakio BMS-ohjaimissa, mutta jos yhteys muodostetaan perinteisellä tietokoneella RS485-USB-muuntajan avulla, on tärkeää varmistaa, että muuntajassa on esijännityspiiri. Jos yhteyden muodostaminen epäonnistuu etkä ole varma biasoinnista, voit lisätä biasointivastukset yhden UltraLink-laitteen liittimiin ja tarkistaa, aiheuttiko se yhteysvirheen. Käytä 500–1000 Ω :n vastuksia ja liitä yksi vastus -A:sta GND:hen ja yksi +B:sta 3V3-liittimeen. Suosittelemme myös lisäämään 120 Ω :n päätevastuksen väylän viimeisen UltraLinkin -A:n ja +B:n välille, jotta vältetään signaalin heijastuminen, jollei tätä ole tehty väylän lukulaitteella.



Toistin

Jos väylä on pidempi kuin 300 metriä tai jos laitteita on yli 30, järjestelmä saattaa tarvita RS485-toistimen (FDS-R, katso kuva oikealla) kyetäkseen tehokkaaseen tiedonsiirtoon.





FTCU

Virtalähde

Muuntajan mitoitus

24 V AC -muuntajan/-muuntajien koon tarve voidaan määrittää laskemalla yhteen kaikkien komponenttien mitoitusvirrankulutus (VA). Muuntajan tehon on ylitettävä tämä arvo. Käytä ainoastaan suojaerotusmuuntajia. Virrantarpeen I laskeminen:

I = (P1+P2+...+P_n) / U [A] jossa: P_n on kunkin komponentin mitoitusvirrankulutus [VA] ja U on jännite (24) [V].

Jos virrantarve I ylittää 6 A (joka vastaa noin arvoa 150 VA 24 V:n AC-muuntajalla), on ylikuumenemisen välttämiseksi käytettävä useampaa muuntajaa.

Syöttökaapelin mitoitus

Syöttökaapelin johdinkoko voidaan määrittää laskemalla resistanssi metriä kohden R. Laskelmassa on oletuksena, että syöttökaapeli kestää esim. 2 V:n jännitteenlaskun:

R(per m) = U_{drop} / (I * L) [Ω/m] jossa: U_{drop} on hyväksytty jännitteen lasku (2 V) kaapelissa (V) I on virta (A)

L on muuntajasta komponenttiin johtavien syöttökaapeleiden maksimipituus [m]

Johtimen poikkileikkauspinta-ala kuparijohdinmetrin resistanssin funktiona

Esimerkki:

 $U_{drop} = 2 V, I = 4 A, L = 20 m$

R (per m) = $2V / (4 \text{ A} \times 20 \text{ m}) = 0.025 \Omega/\text{m}$

Kaaviosta voidaan lukea johtimen poikkileikkauspinta-ala 0,7 mm².



Virrankulutus

Virrankulutus syöttökaapelien mitoitukseen UltraLink® FTCU-säätimelle on 0,5 VA.

Ei ole suositeltavaa käyttää muuntajaa, jonka kapasiteetti on yli 150 VA.



Käyttöönotto

Mobiilisovellus

Käytettäessä Lindab OneLink-sovellusta, älylaite löytää lähellä olevat Ultralink-laitteet. Sovelluksen avulla voidaan liittyä laitteisiin ja muuttaa niiden asetuksia sekä seurata niiden toimintaa. OneLink on ilmainen ja löytyy Google Play:stä ja AppStoresta. Laitteiden kohdekohtaiset asetukset on helppo muuttaa suoraan sovelluksesta.

Ultralink-laitteen PIN-koodi tulee muuttaa. Katso ohjeet sivulta 13.







Lindab Ultra BT -huonesäätöjärjestelmä (Langattomien antureiden asennus)

Ultra BT perustuu vain muutamaan komponenttiin ja mahdollistaa mullistavan tavan ohjata ja optimoida huoneiden tarpeenmukaista ilmanvaihtoa.

Bluetooth-kommunikoinnin avulla asennuskustannuksissa saavutetaan merkittävää säästöä. Asetukset on helppo tarkastaa, eikä sisäilman laadusta tarvitse tinkiä.





Lindab Ultra BT käyttöohjeet

Lindab Ultra BT -huonesäätöjärjestelmän käyttöohje klikkaamalla linkkiä tai skannaamalla QR-koodi.





FTCU

Näyttö

Näyttö antaa hyödyllisiä tietoja sekä vihreänä vilkkuvan diodin (tilavalo) että nestekidenäytön parametrien avulla. Jos tuotteessa on Bluetooth, diodi vilkkuu myös sinisenä kolmen sekunnin



välein. Jos laite on yhdistetty UltraLinkiin Bluetoothin kautta, diodi vilkkuu sinisenä joka toinen sekunti. Lyhyesti tilapainiketta painamalla voit vaihtaa näytettävän parametrin. Jos painiketta painetaan yli 5 sekuntia (eli pitkä painallus), asetusvalikko tulee esiin. Näytön alareunassa näkyvä nuoli ilmaisee tämänhetkisen parametrin tyypin ja yksikön.

Lue yksityiskohtainen kuvaus UltraLinkin määrittämisestä näytön tilapainikkeen avulla sivulta 14.

Parametrirakenne

Valikko näkyy näytöllä heti, kun laite saa virtaa. Oletuksena ensimmäisenä valintana on ilmavirtaus m³/h. Voit vaihtaa eri parametrejä valikossa painamalla tilapainiketta lyhyesti. Valikon alareunassa olevat nuolet kertovat ilmavirran lukeman, lämpötilan ja sen, mikä nykyisen mahdollisen arvon yksikkö on. Käytössä on seuraava parametriluettelo:

- Todellinen ilmavirta (m³/h)
- Todellinen ilmavirta (l/s)
- Todellinen ilmannopeus (m/s)
- Todellinen lämpötila (°C)
- Säätöpellin asento (%, 100 % = täysin auki)
- Nykyinen asetusarvo (m³/h)
- Nykyinen asetusarvo (l/s)
- Nykyinen asetusarvo (m/s)
- FTCU-säätimen ID-tunnistenumero
- Virtausmäärän asetuspiste, maksimi*)
- Virtausmäärän asetuspiste, minimi*)

*) Näkyvissä vain, jos käytössä on analoginen ohjaus (rekisteri 4×071=1) ja jos ohjaustapa on virtausmäärä (4×070=2). Jos maksimi- ja minimiarvot ovat samat, tuote toimii vakiovirtaussäätimenä kyseisen arvon mukaan.

Laitteen merkkivalo

Vihreä merkkivalo ilmaisee seuraavia:

Tila		Toiminto
Ei valoa		FTCU-säädin on kytketty pois päältä
Valo vilkkuu 3 sekunnin välein	$\bullet \cdots \bullet \cdots \bullet$	Moottori säätyy asetuspisteen saavuttamiseksi
Valo vilkkuu sekunnin välein	•••	On tapahtunut ongelma, ja näytöllä näkyy vikakoodi
Valo palaa pitkään	•	FTCU-säädin on päällä ja toimii normaalisti

Sininen merkkivalo ilmaisee seuraavia:

Tila		Toiminto
Ei valoa		Bluetooth ei ole päällä tai FTCU-säätimessä ei ole Bluetooth-yhteyttä.
Valo vilkkuu 3 sekunnin välein	$\bullet \cdots \bullet \cdots \bullet$	Bluetooth on valmiustilassa ja valmiina kytkettäväksi mobiililaitteeseen.
Valo vilkkuu sekunnin välein	•••	FTCU-säätimeen on kytketty mobiililaite.



Virtausmittauksen korjaaminen lähellä häiriölähdettä olevalle asennukselle

Uudemmissa UltraLink-laitteissa on toiminto, joka kompensoi tuotteen asentamista lähelle häiriölähdettä. Niiden mittausepävarmuus voi olla silti 5 %, joka on määritetty Asennus-kappaleessa. Jos UltraLink on pakko asentaa lähelle häiriölähdettä, korjaus tehdään OneLinksovelluksen toiminnolla. Liitä mobiililaite UltraLinklaitteeseen ja napauta Device-välilehteä. Toiminto aktivoidaan valitsemalla häiriön tyyppi ja sen jälkeen etäisyys häiriölähteeseen. Kun nämä kaksi syöttöä on tehty, toiminto on aktiivinen ja korjaa virtauksen syötettyjen arvojen mukaisesti.

Tunnistenumerot FTCU-säätimelle on

annettu tuotannon

tunnistenumero (ID)

vhtevdessä



väliltä 1-239. Annettu tunnistenumero on merkitty FTCUsäätimen toimituslaatikon ulkoetikettiin. Tunnistenumero on sarjanumeron kolme viimeistä numeroa.

Tunnistenumero toimii laitteen Modbus-osoitteena. Jos kahdella tai useammalla Modbus-laitteella on sama tunnistenumero, jokaiselle niistä on annettava oma tunnistenumero viestintää varten. UltraLink® edellyttää

Modbusin tunnistenumeroa muutettaessa, että kaikki muut laitteet, joilla on sama tunniste, on kytkettävä irti. Tunnistenumeron muutos voidaan tehdä suoraan näytöllä kohdassa Yhteysasetukset (katso lisätietoja sivulta 14) tai Bluetooth-sovelluksella. Modbus-tunnisterekisteri on pitorekisteri, jonka osoite on 4x001.

PIN-koodi

Bluetoothilla varustettu UltraLink on suojattava luvattomalta käytöltä PIN-koodilla, joka on annettava, ennen kuin asetuksia voi muuttaa. On tärkeää vaihtaa koodi, joka tuotteella on tehdasasetuksena (1111). Näin voit varmistaa, että luvattomia muutoksia ei tehdä. Bluetoothlähettimen voi sammuttaa määrittämällä Modbus-rekisterin 4x007 arvoksi 0.

Pin-koodin voi vaihtaa kolmella tavalla:

- käyttämällä näytön määritysvalikkoa, katso ohjeet sivulta 14
- muodostamalla yhteyden laitteeseen PC:llä Modbusväylän kautta ja käyttämällä määritystyökaluohjelmistoa
- Iliittämällä Bluetooth-laitteen ja käyttämällä OneLinksovellusta.

Kunnossapito

FTCU-säädin ei tavallisesti tarvitse lainkaan kunnossapitoa. Laitteen näkyvät osat voi pyyhkiä kostealla liinalla. Laite voidaan nuohota normaalisti kanavanuohouksen yhteydessä.

Pakko-ohjauksen asetukset

FTCU-säätimessä on neljä eri pakko-ohjaustoimintoa, jotka voidaan käynnistää joko väylän kautta tai analogiatulolla (vain tulojännitealueella 2–10 V tai 10–2 V). Jos ohjaus tapahtuu väylällä (rekisteri 4x071 = 0), säätöpelti voidaan pakottaa (rekisteri 4x151) täysin auki tai täysin kiinni tai ilmavirran asetusarvo voidaan asettaa min- tai max-arvoon (rekisterien 4x315 ja 4x316 mukaan). Jos laitetta ohjataan analogiatulolla (4x071 = 1), vaimennin voidaan pakottaa täysin suljettuun asentoon (riippumatta rekisterin 4x501 asetuksista, mikä edustaa vaimentimen minimikulmaa (täysin suljettuna) normaalitilassa).

Pakko-ohjaustoiminto väylä-ohjauksessa:

- 1. Normaalitila, ei ohitusta (rekisteri 4x151 = 0).
- Siirry maksimivirtausarvon asetuspisteeseen (rekisteri 4x151 = 1).
- Siirry minimivirtausarvon asetuspisteeseen (rekisteri 4x151 = 2).
- Siirry täysin avoimeen säätöpellin asentoon (rekisteri 4x151 = 3).
- Siirry täysin suljettuun säätöpellin asentoon (rekisteri 4x151 = 4).

Jos pakko-ohjaus käynnistetään, se voidaan palauttaa joko manuaalisesti asettamalla rekisteri 4x151 arvoon 0 tai automaattisesti ennalta määritetyn aikakatkaisun jälkeen rekisterissä 4x150. Aikakatkaisun tehdasasetus on 120 min ja max aika 600 min.

Analoginen pakko-ohjaustoiminto:

Analogisessa ohjauksessa (4x071 = 1) pakko-ohjaus voidaan kytkeä vain, jos tulojännitealueen asetus on 2–10 V tai 10-2 V (4x500 = 2 tai 3 tässä järjestyksessä) ja ohjaustapa on ilmavirta (4x070 = 2). Jos nämä asetukset ovat aktiivisia, pakko-ohjaustoiminto asetetaan seuraavasti:

- 1. Normaalitila, ei pakko-ohjausta (tulojännite ≥ 2 V).
- Siirry säätöpellin täysin suljettuun asentoon (jos syöttöjännite on pienempi kuin rekisterissä 4x511 määritetty arvo). Tehdasasetus < 0,5 V.



Näytön asetusvalikon rakenne

Asetusvalikko aktivoidaan painamalla näytön painiketta pitkään (5 s). Kun painiketta painetaan pitkään, esiin tulee uusi valikko, jossa on kolme eri vaihtoehtoa:

- Con.Set (Modbus- väyläasetukset)
- Aln.Set (analogiatulon asetukset)
- Cancel (peruuta ja palaa tietovalikkoon)

Voit selata kolmea vaihtoehtoa painamalla painiketta lyhyesti. Valitse haluamasi vaihtoehto ja siirry valikkorakenteessa alaspäin painamalla pitkään.

Kohdassa Con.Set on käytössä seuraavat vaihtoehdot (vaihda painamalla lyhyesti, valitse painamalla pitkään):

Menu teksti	Kuvaus	Vaihtoehdot	Kuvaus
Pr.	Protokolla	Pr.PAS Pr.Mod	Pascal-järjestelmä Modbus
b.	Baudinopeus	b.9600 b.19200 b.38400 b.76800	Baudinopeus 9600 Baudinopeus 19200 Baudinopeus 38400 Bau- dinopeus 76800
bit.	Stop bit	bit. bit.2	1 stop bit 2 stop bit
Ρ.	Pariteetti	P.odd P.even P.none	Pariteetti: pariton Pariteetti: paril- linen Pariteetti: ei mitään
ld.	Modbus osoite	ld.x	Modbus osoite (x = arvo) *)
PLA.	PLA osoite Pascal	PLA.x	PLA osoite (x = arvo) *)
ELA.	ELA osoite Pascal	ELA.x	ELA osoite (x = arvo) *)
Pi.	Pin-koodi	Pi.xxxx	Tehdasasetus: xxxx = 1111
Cnt.	Ohjaustapa	Cnt.bus Cnt.Aln	Ohjaustapa väylä Ohjaustapa analoginen signaali
Store	Tallenna muutokset		Tallentaa muutokset pitkällä painalluksella
Cancel	Poistu tallentamatta		Poistuu valikosta tallentamatta muutoksia pitkällä painalluksella

Ain.Set-valikosta löydät seuraavat analogisen ohjauksen asetukset (vaihda lyhyellä painalluksella, valitse pitkällä).

Menu teksti	Kuvaus	Vaihtoehdot	Kuvaus
qH.	Maksimivirtaus (l/s)	qH.x	Maksimi-ilmavirtaus (x=arvo)*
qL.	Minimivirtaus (I/s)	qL.x	Minimi-virtaus (x=arvo)*
r.	Jännitealue	r.0-10 r.10-0 r.2-10 r.10-2	Jännitealue 0-10V Jännitealue 10-0V Jännitealue 2-10V Jännitealue 10-2V
Store	Tallenna muutokset		Tallentaa muutokset pitkällä painalluksella
Cancel	Poistu tallentamatta		Poistuu valikosta tallentamatta muutoksia pitkällä painalluksella

* Vaihtaaksesi arvon paina painiketta pitkään kunnes kursori alkaa vilkkua ensimmäisen luvun kohdalla. Sen jälkeen lyhyillä painalluksilla luku kasvaa ja pitkällä painalluksella siirrytään seuraavan numeron kohdalle. Jatka kunnes kaikki numerot ovat oikein ja viimeisen luvun kohdalla paina pitkään siirtyäksesi eteenpäin valikossa.



FTCU

Digitaaliset viestintäasetukset

Rekistereitä 4x001-4x009 käytetään viestintäasetusten määrittämiseen. Kun yhteys muodostetaan ensimmäistä kertaa, aktivoituvat oletusasetukset.

Modbus-tunniste'(ID): sarjanumeron kolme viimeistä numeroa (näkyvät myös näytöllä, jos laite saa virtaa) Baudinopeus: 19200 Pariteetti: pariton Pysäytysbitit: 1

Kun mitä tahansa viestintäparametreja on päivitetty, laite on kuitattava virtakatkaisimesta, jotta muutokset tulevat voimaan.

Ohjausasetukset

FTCU-säädintä voidaan lukea ja ohjata useilla eri tavoilla. Ensisijaisesti on asetettava seuraavat rekisterit sen määrittämiseen, mitä muuttujaa halutaan käyttää laitteen ohjaamiseen ja tuleeko ohjaussignaali analogisena tai digitaalisena.

- Määritä rekisteriin 4×070, minkä tyyppistä toimintaa haluat laitteella ohjata (0 = ei ohjausta, 1 = säätöpellin asento, 2 = virtausmäärä).
- Määritä rekisteriin 4×071 Modbus-ohjaus valitsemalla 0 (0 = väylä, 1 = analogia).
- 3. Käytön aikana voidaan asetuspisteitä käyttää rekistereillä 4x302 (vaimentimen asento) ja 4 × 314 (virtaus) riippuen edellä olevan kohdan 1 asetuksesta. Säätöpellin asennon asetuspisteessä on ennalta määritetyt rajat 0-100 %, jossa 0 % tarkoittaa täysin suljettua ja 100 % tarkoittaa täysin avointa. Virtausrajojen oletusarvot ovat alla olevan taulukon mukaiset, mutta niitä voidaan muokata rekistereillä 4×315 ja 4×316. Oletusarvoiset maksimiarvot vastaavat ylärajaa, jolla tarkkuus voidaan taata. Arvoa voidaan säätää korkeammaksi, mutta tämä se saattaa heikentää lukemien tarkkuutta.

Kyseisten rekistereiden oletusarvot ovat alla olevan taulukon mukaiset. (Oletusarvo maksimivirtaukselle on 15 m/s.)

Koko Ø [mm]	4×314 Virtauksen asetuspiste [L/s]	4×315 Virtauksen asetupiste, minimi [L∕s]	4×316 Virtauksen asetuspiste, maksimi [L∕s]	4×070 Vaimentimen säädön määritys	4×071 Vaimentimen tulon määritys
100	24	0	118		1 (analoginen)
125	37	0	184		
160	60	0	302		
200	94	0	471		
250	147	0	736	2 (virtaus)	
315	234	0	1169		
400	377	0	1885		
500	589	0	2945		
630	935	0	4676		

KATSO LIITTEENÄ OLEVASTA MODBUS-REKISTERISTÄ OHJEET REKISTERIN ARVOJEN MUUTTAMISEKSI. JOILLAIN ARVOILLA ON SKAALAUSKERROIN JA JOTKUT OVAT KAHDESSA REKISTERISSÄ!

Kaikki käytettävissä olevat asetukset on esitetty liitteessä. Asetuksia muutetaan RS485-väylän kautta, ja se onnistuu miltä tahansa laitteelta ja määrityksistä, joiden tietoyhteys toimii Modbusia käyttämällä. Asetuksia voidaan tehdä myös UltraLink® -määritystyökalulla, jota käytetään PC:llä.

FTCU

Analogiset viestintäasetukset

Analogiatulon asetukset Modbus-väylän kautta

Jos käytetään analogista tiedonsiirtoa (4×071=1), on määritettävä ohjausjännitealue ja myös vastaavat maksimi- ja minimiarvot.

- Määritä rekisteri 4×500 analogiatulon määritykselle ((0) 0-10 V, (1) 10-0 V, (2) 2-10 V, (3) 10-2 V), jos käytät asetusarvojen analogista ohjausta. (Jos asetusarvoja ohjataan väylän kautta, tätä ei tarvita.)
- Määritä rekisterit 4×501-504 ja vastaavat tiedot edellisessä vaiheessa valitun jännitealueen maksimi- ja minimitasoa varten. Rekisteriä 4×501-502 käytetään, jos laitetta ohjataan säätöpellin asennon perusteella (4×070=1) ja rekistereitä 4×503-504 käytetään, jos laitetta ohjataan ilmavirtauksella (4×070 = 2). Jos asetusarvoja ohjataan väylän kautta, tätä ei tarvita.

Kyseisten rekistereiden oletusarvot ovat alla olevan taulukon mukaiset. (Oletusarvo maksimivirtaukselle on 7 m/s.)

Koko Ø [mm]	4x070 Laitteen ohjausperuste	4x500 Analogiatulon jännitealue	4x501 Pellin minimi- kulma [%] *)	4x502 Pellin maksi- mikulma[%] *)	4x503 Minimi- virtaus[l/s]	4x504 Maksimi-vir- taus[l/s]1002 (virtaus) 2 (2-10 V)
100			0	100	0	55
125			0	100	0	86
160			0	100	0	141
200			0	100	0	220
250	2 (virtaus)	2 (2–10 V)	0	100	0	344
315			0	100	0	546
400			0	100	0	880
500			0	100	0	1374
630			0	100	0	2182

*) 0 % tarkoittaa täysin suljettua vaimentimen asentoa ja 100 % täysin avointa.

KATSO LIITTEENÄ OLEVASTA MODBUS-REKISTERISTÄ OHJEET REKISTERIN ARVOJEN MUUTTAMISEKSI. JOILLAIN ARVOILLA ON SKAALAUSKERROIN JA JOTKUT OVAT KAHDESSA REKISTERISSÄ!



FTCU

Analogialähdön asetukset Modbus-väylän kautta

Analogialähtö on aina aktiivinen, mutta sinun on määritettävä, millaisia tietoja haluat lukea kahdesta portista.

- Määritä rekisterit 4×401 ja 4×431 analogisilta lähtöliittimiltä luettaville muuttujille (0 = virtaus, 1 = lämpötila, 2 = säätöpellin asento).
- Määritä rekisterit 4×400 ja 4×430 analogialähdön tason määritykselle ((0) 0-10 V, (1) 10-0 V, (2) 2-10 V, (3) 10-2 V).
- Määritä rekisterit 4×401-409 ja 4×431–439 sekä vastaavat tiedot edellisessä vaiheessa 2 valitun jännitealueen maksimi- ja minimitasoa varten. Sinun tarvitsee määrittää vain vaiheessa 1 valittua muuttujaa vastaavat maksimi- ja minimiarvot.

Koko Ø [mm]	4x400 Analogia- tulon jännitea- lue	4x401 Laitteen ohjauspe- ruste	4x402 Minimi- lämpötila [°C]	4x403 Maksimi- lämpötila [°C]	4x404 Minimi- virtaus [l/s]	4x406 Maksimi- virtaus [l/s]	4x408 Pellin minimi- kulma [%] *)	4x409 Pellin maksimi- kulma[%] °) [%] °)
100			0	50	0	55	0	100
125			0	50	0	86	0	100
160			0	50	0	141	0	100
200			0	50	0	220	0	100
250	2 (2–10 V)	0 (virtaus)	0	50	0	344	0	100
315			0	50	0	546	0	100
400			0	50	0	880	0	100
500			0	50	0	1374	0	100
630			0	50	0	2182	0	100

*) 0 % tarkoittaa täysin suljettua vaimentimen asentoa ja 100 % täysin avointa.

Kyseisten rekistereiden oletusarvot "Analogialähtö 2" ovat alla olevan taulukon mukaiset. (Oletusarvo maksimivirtaukselle vastaa 7 m/s.)

Koko Ø [mm]	4x430 Analogia- tulon jännitea- lue	4x431 Laitteen ohjauspe- ruste	4x432 Minimi- lämpötila [°C]	4x433 Maksimi- lämpötila [°C]	4x434 Minimi- virtaus [L/s]	4x436 Maksimi- virtaus [l/s]	4x438 Pellin minimi- kulma [%] *)	4x439 Pellin maksimi- kulma[%] *) [%] *)
100			0	50	0	55	0	100
125			0	50	0	86	0	100
160			0	50	0	141	0	100
200			0	50	0	220	0	100
250	2 (2–10 V)	2 (kulma)	0	50	0	344	0	100
315			0	50	0	546	0	100
400			0	50	0	880	0	100
500			0	50	0	1374	0	100
630			0	50	0	2182	0	100

*) 0 % tarkoittaa täysin suljettua vaimentimen asentoa ja 100 % täysin avointa.

KATSO LIITTEENÄ OLEVASTA MODBUS-REKISTERISTÄ OHJEET REKISTERIN ARVOJEN MUUTTAMISEKSI. JOILLAIN ARVOILLA ON SKAALAUSKERROIN JA JOTKUT OVAT KAHDESSA REKISTERISSÄ!



FTCU

Vianmääritys

Jos digitaalisen yhteyden muodostaminen epäonnistuu, tarkista seuraavat seikat ennen yhteydenottoa tukeen:

- Tarkista baudinopeus, pariteetti ja pysäytysbitti ja varmista, että pääyksikkö käyttää samoja asetuksia kuin UltraLink-laitteet. Voit tehdä tämän matkapuhelimella ja OneLink-sovelluksella.
- -A ja +B muodostavat jatkuvasti yhteyden kaikkien tuotteiden välillä eikä -A:ta ja +B:tä sekoiteta.
- Väylän ulkoasu ei saa olla tähtiliitäntä.
- Virransyöttökaapelit liitetään identtisesti kaikkiin tuotteisiin ja muuntajiin, eli G liitetään G:hen (24V) ja G0 liitetään G0:aan (GND).
- Suoja on jatkuvasti väylässä ja maadoitettu vain muuntajassa ja väylän viimeisessä UltraLinkissä.
- Väylässä on enintään 30 laitetta. (Asenna toistin, jos laitteita on yli 30.)
- Väylän kokonaispituus on enintään 300 m. (Asenna toistin, jos väyläkaapelin pituus on yli 300 m.)
- Yritä muodostaa yhteys tietokoneeseen määritystyökalulla ja RS485-USB-muuntimella.
- Pidä liitoskaapeleiden (kuten esiasennetun kaapelin) kokonaispituus 30 laitteen väylässä ja enintään 21 metrissä.

Ennen taulukon toimenpiteitä, tarkasta seuraavat asiat:

- Belimon toimilaitteen suunta-asetus on 1
- Belimon vapautuspaineke on ylhäällä.
- Tee Reboot Bluetooth-sovelluksesta.

Jos analogisen yhteyden muodostaminen epäonnistuu, tarkista seuraavat seikat:

- Mittaa jännite ruuviliittimessä. Sen pitäisi olla sama kuin laitetta ohjaavassa säätimessä.
- Jos jännite ei ole oikea, tarkista, että johto on tiukasti kiinni UltraLink-liittimessä. Jos näin ei ole, UltraLink ei ehkä pysty poimimaan signaalia.

Ongelmat UltraLinkin Bluetooth-yhteydessä:

- UltraLinkin näytön kannessa on oltava Bluetooth-logo, jotta siinä voi käyttää Bluetooth-toimintoa.
- Jotta voit käyttää UltraLinkiä Bluetoothin kautta, anna oikea PIN-koodi ennen yhteyden muodostamista. Jos et pysty muodostamaan yhteyttä, tarkista järjestelmänvalvojalta, että PIN-koodi on oikea.

Virhekoodit

Ongelman ilmetessä tilan merkkivalo alkaa vilkkua, ja näytölle tulee virhekoodi. Alla olevassa taulukossa ovat ongelmat ja niiden mahdolliset ratkaisut.



kanavaosa on vioittunut
 Palauta tehdasasetukset OneLink-sovelluksella

Virhekoodi	Ongelma	Kommentti
Err001	Moottori ei toimi oikein	Tarkista moottorikaapelit ja liitännät
Err002	Kulma-anturi ei toimi oikein	Yritä kalibroida uudelleen käyttämällä OneLink-sovellusta
Err003	Virtauksen asetuspistettä ei saavutettu	Tarkista, että IV-kone toimittaa riittävästi ilmaa
Err004	Ongelmia ilmavirran mittaamisessa	Mahdollisia syitä:
		 jokin estää virtausantureiden toimintaa elektroniikkavika, kaapelit tai anturit vioittuneet virtausanturit eivät ole kunnolla kiinni kanavaosassa kanavaosa on vioittunut
Err032	Tehtaan tiedot korruptoituneet	Palauta tehdasasetukset OneLink-sovelluksella



FTCU

Tekniset tiedot

Käyttöjännite	AC/DC	24	V
Kaapeli	Max ulkohalkaisija	7	mm
Teho	Koko 100–315	2	W
	Koko 400–630	3	W
Teho	Johdotukselle, Koko 100–315	3	VA
	Johdotukselle, Koko 400–630	5	VA
Kytkentäkaapeli	Pituus	0,7	m
IP luokka	EN 60529	IP	44
Kanaviston tiiviysluokka	EN 12237 / EN1751	D /	ATC 2
Tiiveysluokka suljetun pellin yli	EN 1751	4	
Tiiveysluokka kanavaosalle	Koko 100–315	C (maks. 5000 Pa)	
	Koko 400–630	B (maks. 2500 Pa)	
Varastointilämpötila-alue		-30+50	°C
Ympäristön maksimikosteus		95	% RH
Liitäntä	RS485 standardi tai analoginen		
Kaapeli	RS485-standardikaapeli, 2-johtiminen suojattu ja kierretty parijohto, min. 0,1 mm² (LIYCY-kaapeli)		
Protokolla	Modbus		
Lähtö	Virtaus Virtaus Nopeus Lämpötila Säätöpellin asento (0 % täysin suljettu, 100 % täysin auki)		m³/h I/s m/s ℃ %
Kanavanopeus (alla mainitulla virtaustarkkuudella)		0,2 - 15	m/s
Mittausepätarkkuus, ilmavirta Asennus asennusohjeiden mukaisesti	Suurempi arvoista.	± 5 Koko 100 ±1,00 Koko 125 ±1,25 Koko 160 ±1,60 Koko 200 ±2,00 Koko 250 ±2,50 Koko 315 ±3,15 Koko 400 ±4,00 Koko 500 ±5,00 Koko 630 ±6,30	% tai I/s I/s I/s I/s I/s I/s I/s I/s
Lämpötila-alue		-10 to +50	O°C
Lämpötilan mittauksen epätarkkuus		±1	°C
Bluetooth signaali	Taajuus	2402-2480) MHz
Blueteeth kantavuus (aveimessa tilassa)		-4+ to	+9 dB
		100	m
Ohjelmaversio	Paivitettävissä uusimmilla ominaisuuksilla	l	

FTCU

Airflows

	0,2	m/s	7,0	m/s	15,0	5,0 m/s		
Ø [mm]	m³/h	l/s	m³/h	l/s	m³/h	l/s		
100	6	2	198	55	425	118		
125	9	3	309	86	662	184		
160	14	4	507	141	1087	302		
200	23	6	792	220	1696	471		
250	35	10	1237	344	2650	736		
315	56	16	1964	546	4208	1169		
400	90	25	3167	880	6786	1885		
500	141	39	4948	1374	10603	2945		
630	224	62	7855	2182	16833	4676		

Appendix A – Modbus register

Address :	Modbus register address (3x indicates Input & 4x indicates Holding)
UltraLink [®] :	Type of UltraLink® where the register is available (Indicated by "x")
Name:	Name of register
Description:	Short description of register.
Data type:	Data type for register (16bit contained in one register, 32bit and float in two consecutive registers).
Unit:	Unit for register value (if any).
Div:	Scale factor for stored value (divide register value with "div" to get correct value).
Default:	Default setting.
Min:	Minimum value allowed for the register.
Max:	Maximum value allowed for the register.
Access:	RO for read only (Input registers) and RW for read and write (Holding registers).

	Ultra	Link®									
Address	FTCU	FTMU	Name	Description	Data type	Unit	Div	Default	Min	Max	Access
INPUT REC	GISTER	IS									
3x008	Х	Х	Product Nominal Size	Nominal diameter of duct	16bit	mm					RO
3x013	X	X	Unit Status	Current unit status: 0 = Normal mode; 1 = Locating flow; 2 = Override control; 3 = Error; 4 = Control loop regulating; 5 = Angle sensor calibrating	16bit						RO
Flow info											
3x150	X	Х	Velocity in m/s	Velocity in m/s	Float	m/s					RO
3x152	Х	Х	Air flow in m³/h	Air flow in m³/h	Float	m³/h					RO
3x154	X	Х	Air flow in I/s	Air flow in I/s	Float	l/s					RO
Temperatu	re info										
3x200	X	Х	Current temperature in °C	Temperature in degree celcius.	16bit	°C	10				RO



FTCU

	Ultra	Link®									
ss					type			±			ş
ddre	TCU	TMU		_	ata i	lnit	.>	efau	Ē	lax	CCe
	LL I	ш	Name	Description					2	2	<
2v251			Dampar apap in %	Damper actual position in percentage open	16bit	0/	10				PO
3X251			Damper open in %	Damper actual position in percentage open.	1601	90	10				RO
3X232			Damper motor action	0 = Motor stopped.	TODIL						ΠŪ
				1 = Motor opening damper 2 = Motor closing damper							
Alarms											
3x400	X	X	Alarm Register 1	Alarms 1-32 - bitwise:	32bit						RO
			, , , , , , , , , , , , , , , , , , ,	1 = Motor not working.							
				3 = Flow setpoint not reached.							
				4 = Flow measure problems.							
				6 = External sensor not responding.							
				7 - 31 = Reserved for future use.							
Other											
3×500	X	X	Signal amplification	Current signal amplification	16bit			0	3	20	RO
Sensor								-			
3x2001	X	X	Sensor Global Set Point	Multiplication factor for flow set point	16bit		100	100			RO
			Factor								
3x2002	X	X	Sensor Global Factored Set Point	Holding register FLOW_SET_POINT (314) multiplied with SENSOR_GLOBAL_SET_	16bit	l/s		0			RO
3x2007	X	Х	Sensor Global State for	Current state of control:							
			Control	0 = Off 1 = Unoccupird							
				2 = Normal							
				3 = Forced 4 = Delayed presence							
				5 = Temperature increase							
				6 = Temperature decrease 7 = CO2 decrease							
				8 = Humidity increase							
				9 = Humidity decrease 10 = VOC decrease							
				11 = Particles decrease							
				100 = Clearing error							
				101 = Error C1							
				102 = Error C2 103 = Error C3							
				104 = Error C4							
				106 = Error C6							
3x2012	х	х	Sensor Com Current Pre- sence Sum	Current Presence based on sum from all sensors	16bit			0			RO
3x2014	Х	Х	Sensor Com Presence	0 = Disabled	16bit						RO
			State	1 = Unoccupied 2 = Normal							
				3 = Forced							
				4 = Delayed presence 5 = Error							
3x2021	Х	Х	Sensor Com Min. Temp	Minimum Temperature	16bit	degC	10				RO
3x2022	Х	Х	Sensor Com Max. Temp	Maximum Temperature	16bit	degC	10				RO
3x2023	Х	Х	Sensor Com Average Temp	Average Temperature	16bit	degC	10				RO
3x2025	Х	Х	Sensor Com Temp State	0 = Disabled,	16bit						RO
				1 = Within deadband,2 = Outside deadband.							
				3 = Error							
3x2034	Х	X	Sensor Com Summed Flow	Summed Flow	16bit	l/s	10				RO



FTCU

Normal Name Description Sec		Ultra	Link®									
No. Name Description Sec.												
near Description g j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j j	SSS		_			type			벽			ss
3.2036 X X Senar Com Flow State 0 Description 120 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	Addre	FTCU	FTML	Name	Description	Data	Unit	Div	Defau	Min	Max	Acce
information	3x2036	X	X	Sensor Com Flow State	0 = Disabled,	16bit						RO
Ba2041 X X Sensor Com Max, Hu- middy Maximum Humidity 16bit % RH 10 L RO 320202 X X X Sensor Com Max, Hu- middy Maximum Humidity 16bit % RH 10 L RO 320203 X X X Sensor Com Average Humidity 0 = Disabled, 2 = Oticid beadband, 2 = Oticid beadba					1 = Within deadband, 2 = Outside deadband, 3 = Error							
bx2042 X X X X X X Namer Con Nerage Average Humidity 16bit % FH 10 Image PD 3x2043 X X X Sensor Con Nerage Humidity Image Humidity 16bit % FH 10 Image PD 3x2045 X X Sensor Con Humidity Image Humidity 16bit pm Image Image </td <td>3x2041</td> <td>X</td> <td>х</td> <td>Sensor Com Min. Humidity</td> <td>Minimum Humidity</td> <td>16bit</td> <td>% RH</td> <td>10</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>RO</td>	3x2041	X	х	Sensor Com Min. Humidity	Minimum Humidity	16bit	% RH	10				RO
3x2043 X X Sensor Com Average Humidity Average Humidity 16bit % PH 10 Image PD 3x2045 X X Sensor Com Humidity Sitte 1 = Disbled, 1 = Within isochand, 2 = Olide deadband, 3 = Error 18bit ppm 0 0 PD P	3x2042	×	Х	Sensor Com Max. Hu- midity	Maximum Humidity	16bit	% RH	10				RO
3x2045 X X X Sensor Com Humidity Site 0 0 1000000000000000000000000000000000000	3x2043	х	Х	Sensor Com Average Humidity	Average Humidity	16bit	% RH	10				RO
N2051 X X Sensor Com Maximum CO, Concent Maximum CO, Concent Maximum CO, Concent Maximum CO, Concent Maximum CO, Sensor Com Maximum CO, Sensor Com Maximum Sensor Com Com Sensor Com Com Sensor Com Com Sensor Com Com Com Sensor Com Com Sensor Com Com Sensor Com Com Sensor Com Com Sensor Com Sensor Com Com Sensor Com Com Sensor Com Com Sensor Com Com Sensor Com Com Sensor Com S	3x2045	X	Х	Sensor Com Humidity State	0 = Disabled, 1 = Within deadband, 2 = Otside deadband, 3 = Error	16bit						RO
3x2052 X X Sensor Com Average CO, CO, Average CO, Average CO, Average CO, Ibbit ppm Ibbit	3x2051	Х	Х	Sensor Com Minimum CO ₂	Minimum CO ₂	16bit	ppm		0			RO
3x2053 X X Sensor Com Average CO, Merage CO, 16bit ppm i.e. 0. I.e. PD 3x2053 X X Sensor Com CO, State 0 = Disabled, 1 = Within deadband, 2 = Disable deadband, 3 = Error 16bit % X 0 I.e. RD 3x2104 X X Sensor 1 Battery Leval Sensor 1 battery leval 16bit % 0 0 I.e. RD 3x2104 X X Sensor 1 Battery Leval Sensor 1 Current Presence 16bit % 0 0 I.e. RD 3x2107 X X Sensor 1 Temporture Sensor 1 Temporture Sensor 1 temporture 16bit % 10 0 I.e. RD 3x2107 X X Sensor 1 Humidity Sensor 1 Humidity Sensor 1 Humidity Sensor 1 Humidity I.e. RD I.e. RD <td< td=""><td>3x2052</td><td>X</td><td>Х</td><td>Sensor Com Maximum CO₂</td><td>Maximum CO₂</td><td>16bit</td><td>ppm</td><td></td><td>0</td><td></td><td></td><td>RO</td></td<>	3x2052	X	Х	Sensor Com Maximum CO ₂	Maximum CO ₂	16bit	ppm		0			RO
3x2055 X X Sensor Com CO ₂ State a D = Disabled, 1 = With deadband, 3 = Error fiebit Sensor I Sensor I SSI Gensor 1 Biblit % X 0 X X Sensor 1 Current Presence 16bit % X X X Sensor 1 Current Presence 16bit % X X X Sensor 1 Current Presence 16bit 460 X X X Sensor 1 Temperature 16bit 460 X X X X Sensor 1 Temperature 16bit 460 X X X Sensor 1 Temperature Sensor 1 Fiow 16bit 460 X X X Sensor 1 Fiow Sensor 1 Fiow 16bit % 10 0 Z RO 3x2101 X X X Sensor 1 CO ₂ Sensor 1 CO ₂ 16bit % 0 Z RO 3x2124 X X Sensor 2 Current Presence 16bit % 0 Z RO 3x2124 X X Sensor 2 Current Presence 16bit % 0 Z Z RO 3x2124 X X	3x2053	Х	Х	Sensor Com Average $\rm CO_2$	Average CO ₂	16bit	ppm		0			RO
3x2103 X X Sensor 1 Battery Level Sensor 1 heatery level 16bit % 0 RO 3x2104 X X Sensor 1 RSSI Sensor 1 RSSI 16bit % 0 RO 3x2107 X X Sensor 1 Current Presence 16bit 0 RO 3x2108 X Sensor 1 Temperature Sensor 1 Temperature 16bit degC 10 0 RO 3x2108 X Sensor 1 Flow Sensor 1 Flow Sensor 1 Flow 16bit degC 10 0 RO 3x2110 X X Sensor 1 Humidity Sensor 1 CO2 Sensor 1 Flow 16bit fw 0 RO 3x2124 X X Sensor 2 Battery Level Sensor 2 RSSI 16bit % 0 RO 3x2128 X X Sensor 2 Flow 16bit % 0 RO 3x2129 X X Sensor 2 Flow 16bit % 0 RO	3x2055	x	Х	Sensor Com CO ₂ State	0 = Disabled, 1 = Within deadband, 2 = Otside deadband, 3 = Error	16bit						RO
3x2104 X X Sensor 1 RSSI Sensor 1 RSSI 16bit % 0 M RO 3x2107 X X Sensor 1 Current Presence Sensor 1 Current Presence 16bit M 0 M RO 3x2108 X X Sensor 1 Temperature Sensor 1 Temperature 16bit VegC 10 0 M RO 3x2109 X X Sensor 1 Humidity Sensor 1 Humidity 16bit %RH 10 0 M RO 3x2110 X X Sensor 1 CO2 Sensor 1 CO2 16bit %RH 10 0 M RO 3x2124 X X Sensor 2 Battery Level Sensor 2 Current Presence 16bit % 0 M RO 3x2128 X X Sensor 2 Temperature Sensor 2 Temperature 16bit 4geC 10 0 M RO 3x2128 X X Sensor 2 Cog Sensor 2 Cog Sensor 2 Cog S	3x2103	х	х	Sensor 1 Battery Level	Sensor 1 battery level	16bit	%		0			RO
3x2107 X X Sensor 1 Current Presence 16bit 0 0 10 0 3x2108 X X Sensor 1 Temperature Sensor 1 Temperature 16bit degC 10 0 0 10 0 10 0 10 0 10 0 10 0 10 0 10 0 10 0 10 0 10 0 10 0 10 0 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10	3x2104	Х	х	Sensor 1 RSSI	Sensor 1 RSSI	16bit	%		0			RO
3x2108 X X Sensor 1 Temperature Sensor 1 Temperature 16bit degC 10 0 Image: Constraint of the cons	3x2107	Х	Х	Sensor 1 Current Presence	Sensor 1 Current Presence	16bit			0			RO
Sx2109 X X Sensor 1 Flow Sensor 1 Flow 16bit 1/s 1/s 0 1/s RO Sx2110 X X Sensor 1 Humidity Sensor 1 Humidity 16bit % RH 10 0 1/s RO Sx2110 X X Sensor 1 Co ₂ Sensor 1 Co ₂ Sensor 1 Co ₂ 1/bit % RH 10 0 1/s RO Sx2124 X X Sensor 2 Battery Level Sensor 2 Dattery level 1/bit % 0 0 1/s RO Sx2127 X X Sensor 2 Current Presence Sensor 2 Temperature 1/bit % 0 0 1/s RO Sx2128 X X Sensor 2 How Sensor 2 How Sensor 2 How 1/bit % 0 0 1/s RO Sx2128 X Sensor 2 Humidity Sensor 2 Humidity Sensor 3 Sensor 2 How 1/bit % 1/bit % 0 1/s RO 3/s 1/s	3x2108	Х	Х	Sensor 1 Temperature	Sensor 1 Temperature	16bit	degC	10	0			RO
3x2110 X X Sensor 1 Humidity Sensor 1 Humidity 16bit 9 RH 10 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 <	3x2109	Х	Х	Sensor 1 Flow	Sensor 1 Flow	16bit	l/s	10	0			RO
3x2111 x x Sensor 1 CO ₂ Sensor 1 CO ₂ 16bit ppm 0 0 R0 $3x2123$ x x Sensor 2 Battery Level Sensor 2 Pastlery level 16bit % 0 0 R0 $3x2124$ x x Sensor 2 RSI Sensor 2 Current Presence 16bit % 0 0 R0 $3x2124$ x x Sensor 2 Current Presence Sensor 2 Temperature 16bit % 0 0 R0 $3x2120$ x x Sensor 2 Temperature Sensor 2 Temperature 16bit degC 10 0 R0 $3x2130$ x x Sensor 2 Flow Sensor 2 Flow 16bit y RH 0 R0 $3x2140$ x x Sensor 2 CO ₂ Sensor 2 CO ₂ Sensor 3 End R0 $3x2144$ x x Sensor 3 RSI Sensor 3 RSI Sensor 3 End 16bit $%$ 0 R0 $3x2147$ x x Sensor 3 Current Presence Sensor 3 Current Presence 16bit	3x2110	Х	Х	Sensor 1 Humidity	Sensor 1 Humidity	16bit	% RH	10	0			RO
3x2123XXSensor 2 Battery LevelSensor 2 battery level16bit $%$ 0010RO $3x2124$ XXSensor 2 RSISensor 2 RSISensor 2 RSI16bit $%$ 0010RO $3x2127$ XXSensor 2 Current PresenceSensor 2 Current Presence16bit $%$ 0010RO $3x2127$ XXSensor 2 TemperatureSensor 2 Temperature16bitdegC10010RO $3x2128$ XXSensor 2 FlowSensor 2 HumiditySensor 2 Humidity16bit $%$ RH10010RO $3x2130$ XXSensor 2 HumiditySensor 2 CO2Sensor 2 CO216bitppm0010RO $3x2141$ XXSensor 3 RSISensor 3 SSISensor 3 RSI16bit $%$ 0010RO $3x2144$ XXSensor 3 Current PresenceSensor 3 Current Presence16bit $%$ 010010RO $3x2144$ XXSensor 3 Surgers 3 FlowSensor 3 FlowSensor 3 Flow16bit $%$ 10010RO $3x2143$ XXSensor 4 SSISensor 3 FlowSensor 3 FlowSensor 3 Flow16bit $%$ 10010RO $3x2140$ XXSensor 4 SSISensor 4 SSISensor 4 SSI16bit $%$ 01010RO $3x21$	3x2111	Х	Х	Sensor 1 CO ₂	Sensor 1 CO ₂	16bit	ppm		0			RO
3x2124 X Sensor 2 RSSI Sensor 2 RSSI field % 0 0 RO $3x2127$ X X Sensor 2 Current Presence Sensor 2 Current Presence field 0 0 0 RO $3x2128$ X X Sensor 2 Temperature Sensor 2 Temperature field degC 10 0 0 RO $3x2128$ X X Sensor 2 Temperature Sensor 2 Temperature field degC 10 0 0 RO $3x2130$ X X Sensor 2 Humidity Sensor 2 CO2 Sensor 2 CO2 16bit $%$ RH 10 0 C RO $3x2143$ X X Sensor 3 Battery Level Sensor 3 battery level 16bit $%$ RD 0 C RO $3x2144$ X X Sensor 3 RSI Sensor 3 Temperature 16bit $4egC$ 10 0 C RO $3x2144$ X X Sensor 3 Current Presence 16bit $4egC$ 10 0 C RO $3x2145 X3x2123ХХSensor 2 Battery LevelSensor 2 battery level16bit%0RO$	3x2123	Х	Х	Sensor 2 Battery Level	Sensor 2 battery level	16bit	%		0			RO
3x2127 X X Sensor 2 Current Presence 16bit model 0 model RO $3x2128$ X X Sensor 2 Temperature Sensor 2 Temperature 16bit degC 10 0 0 RO $3x2129$ X X Sensor 2 Flow Sensor 2 Flow 16bit $lbit$	3x2124	Х	Х	Sensor 2 RSSI	Sensor 2 RSSI	16bit	%		0			RO
$3x2128$ XXSensor 2 TemperatureSensor 2 Temperature16bitdegC1000R0 $3x2129$ XXSensor 2 FlowSensor 2 Flow16bit $1/s$ 1000R0 $3x2130$ XXSensor 2 HumiditySensor 2 Humidity16bit 9κ RH1000R0 $3x2131$ XXSensor 2 CO2Sensor 2 CO216bitppm00R0 $3x2143$ XXSensor 3 Battery LevelSensor 3 hattery level16bit 9κ 00R0 $3x2144$ XXSensor 3 RSISensor 3 RSI16bit 9κ 00R0 $3x2147$ XXSensor 3 Current Presence16bit 9κ 00R0 $3x2148$ XXSensor 3 TemperatureSensor 3 Flow16bit 9κ 00R0 $3x2149$ XXSensor 3 FlowSensor 3 Flow16bit 9κ 00R0 $3x2149$ XXSensor 3 FlowSensor 3 Flow16bit 9κ 100R0 $3x2140$ XXSensor 3 Co2Sensor 3 Co216bit 9κ 100R0 $3x2143$ XXSensor 3 FlowSensor 3 Flow16bit 9κ 100R0 $3x2143$ XXSensor 3 Co2Sensor 4 battery Level16bit 9κ 100R0 $3x2164$ X <td< td=""><td>3x2127</td><td>Х</td><td>Х</td><td>Sensor 2 Current Presence</td><td>Sensor 2 Current Presence</td><td>16bit</td><td></td><td></td><td>0</td><td></td><td></td><td>RO</td></td<>	3x2127	Х	Х	Sensor 2 Current Presence	Sensor 2 Current Presence	16bit			0			RO
3x2129XXSensor 2 FlowSensor 2 Flow16bit $16bit$ $16bit$ 10 0RO $3x2130$ XXSensor 2 HumiditySensor 2 Humidity16bit $%$ RH100RO $3x2131$ XXSensor 2 CO2Sensor 2 CO216bit ppm 0RO $3x2143$ XXSensor 3 Battery LevelSensor 3 battery level16bit $%$ 0RO $3x2144$ XXSensor 3 RSSISensor 3 RSSI16bit $%$ 0RO $3x2147$ XXSensor 3 Current Presence16bit $%$ 0RO $3x2148$ XXSensor 3 TemperatureSensor 3 Temperature16bit $%$ 0RO $3x2149$ XXSensor 3 FlowSensor 3 Temperature16bit $16bit$ 0 RO $3x2149$ XXSensor 3 FlowSensor 3 Humidity16bit $16bit$ 10 0RO $3x2140$ XXSensor 3 HumiditySensor 3 Humidity16bit $16bit$ 10 0RO $3x2140$ XXSensor 3 HumiditySensor 3 Humidity16bit $16bit$ $9m$ 100RO $3x2140$ XXSensor 3 RSISensor 3 Humidity16bit $9m$ 100RO $3x2161$ XXSensor 3 RSISensor 3 HumiditySensor 3 Humidity16bit $9m$ 0IRO $3x2163$ X <td>3x2128</td> <td>Х</td> <td>Х</td> <td>Sensor 2 Temperature</td> <td>Sensor 2 Temperature</td> <td>16bit</td> <td>degC</td> <td>10</td> <td>0</td> <td></td> <td></td> <td>RO</td>	3x2128	Х	Х	Sensor 2 Temperature	Sensor 2 Temperature	16bit	degC	10	0			RO
3x2130XXSensor 2 HumiditySensor 2 Humidity16bit% RH100RO $3x2131$ XXSensor 2 CO2Sensor 2 CO216bitppm00RO $3x2143$ XXSensor 3 Battery LevelSensor 3 battery level16bit%00RO $3x2144$ XXSensor 3 RSSISensor 3 RSSI16bit%00RO $3x2147$ XXSensor 3 Current PresenceSensor 3 Current Presence16bit%00RO $3x2148$ XXSensor 3 TemperatureSensor 3 Temperature16bit%100RO $3x2149$ XXSensor 3 FlowSensor 3 Flow16bit1/s100RO $3x2150$ XXSensor 3 Co2Sensor 3 CO216bit% RH100RO $3x2163$ XXSensor 3 CO2Sensor 3 CO216bit%N0RO $3x2164$ XXSensor 4 RSSISensor 4 RSSI16bit%0RO $3x2167$ XXSensor 4 RSSISensor 4 Current Presence16bit%N0RO $3x2168$ XXSensor 4 FlowSensor 4 Temperature16bit%100RO $3x2169$ XXSensor 4 FlowSensor 4 Flow16bit%100RO $3x2169$ XXSensor 4 FlowSe	3x2129	Х	Х	Sensor 2 Flow	Sensor 2 Flow	16bit	l/s	10	0			RO
3x2131XXSensor 2 CO2Sensor 2 CO216bitppm00RO3x2143XXSensor 3 Battery LevelSensor 3 battery level16bit%00RO3x2144XXSensor 3 RSSISensor 3 RSSI16bit%00RO3x2144XXSensor 3 RSSISensor 3 RSSI16bit%00RO3x2147XXSensor 3 Current PresenceSensor 3 Current Presence16bitdegC100RO3x2148XXSensor 3 TemperatureSensor 3 Temperature16bitdegC100RO3x2149XXSensor 3 FlowSensor 3 Flow16bitl/s100RO3x2150XXSensor 3 CO2Sensor 3 CO216bitppm0RO3x2151XXSensor 4 Battery LevelSensor 4 CO216bitppm0RO3x2163XXSensor 4 RSSISensor 4 RSSI16bit%0RO3x2164XXSensor 4 RSSISensor 4 Current Presence16bit%0RO3x2167XXSensor 4 RSSISensor 4 Current Presence16bit%0RO3x2168XXSensor 4 FlowSensor 4 Flow16bit1/s100RO3x2169XXSensor 4 FlowSensor 4 Flow16bit1/s100	3x2130	Х	Х	Sensor 2 Humidity	Sensor 2 Humidity	16bit	% RH	10	0			RO
3x2143XXSensor 3 Battery LevelSensor 3 battery level16bit%0RO3x2144XXSensor 3 RSSISensor 3 RSSI16bit%00RO3x2147XXSensor 3 Current PresenceSensor 3 Current Presence16bit%00RO3x2147XXSensor 3 Current PresenceSensor 3 Current Presence16bit%00RO3x2148XXSensor 3 TemperatureSensor 3 Temperature16bit//s100RO3x2149XXSensor 3 FlowSensor 3 Flow16bit//s100RO3x2150XXSensor 3 HumiditySensor 3 Humidity16bit%100RO3x2151XXSensor 3 CO2Sensor 3 CO216bitppm0RO3x2163XXSensor 4 Battery LevelSensor 4 Battery level16bit%0RO3x2164XXSensor 4 RSISensor 4 RSI16bit%0RO3x2168XXSensor 4 TemperatureSensor 4 Current Presence16bit%0RO3x2169XXSensor 4 FlowSensor 4 Temperature16bit%100RO3x2170XXSensor 4 CO2Sensor 4 CO216bit% RH100RO3x2183XXSensor 5 Battery LevelSensor 5 batter	3x2131	Х	Х	Sensor 2 CO ₂	Sensor 2 CO ₂	16bit	ppm		0			RO
3x2144XXSensor 3 RSSISensor 3 RSSI16bit%00RO $3x2147$ XXSensor 3 Current PresenceSensor 3 Current Presence16bit00RO $3x2148$ XXSensor 3 TemperatureSensor 3 Temperature16bitdegC1000RO $3x2149$ XXSensor 3 FlowSensor 3 Temperature16bitl/s100RO $3x2149$ XXSensor 3 FlowSensor 3 Flow16bitl/s100RO $3x2150$ XXSensor 3 HumiditySensor 3 Humidity16bit 9 RH100RO $3x2151$ XXSensor 3 CO2Sensor 3 CO216bitppm0RO $3x2163$ XXSensor 4 Battery LevelSensor 4 Abttery level16bit%0RO $3x2167$ XXSensor 4 Current Presence16bit%0RO $3x2168$ XXSensor 4 FlowSensor 4 Current Presence16bit 6 0RO $3x2169$ XXSensor 4 FlowSensor 4 Flow16bitl/s100RO $3x2170$ XXSensor 4 CO2Sensor 4 Humidity16bitl/s100RO $3x2184$ XXSensor 4 CO2Sensor 4 CO216bitppm0RO $3x2183$ XXSensor 4 CO2Sensor 5 battery level16bit<	3x2143	Х	Х	Sensor 3 Battery Level	Sensor 3 battery level	16bit	%		0			RO
3x2147XXSensor 3 Current PresenceSensor 3 Current Presence16bit0RO $3x2148$ XXSensor 3 TemperatureSensor 3 Temperature16bitdegC100RO $3x2149$ XXSensor 3 FlowSensor 3 Flow16bitl/s100RO $3x2150$ XXSensor 3 FlowSensor 3 Flow16bitl/s100RO $3x2150$ XXSensor 3 CO2Sensor 3 Humidity16bit $%$ RH100RO $3x2163$ XXSensor 4 Battery LevelSensor 4 CO216bit $%$ 0RO $3x2164$ XXSensor 4 RSSISensor 4 RSSI16bit $%$ 0RO $3x2167$ XXSensor 4 Current PresenceSensor 4 Current Presence16bit $%$ 0RO $3x2168$ XXSensor 4 FlowSensor 4 Temperature16bitl/s100RO $3x2170$ XXSensor 4 FlowSensor 4 Flow16bitl/s100RO $3x2171$ XXSensor 4 CO2Sensor 4 Humidity16bit $%$ 100RO $3x2184$ XXSensor 5 Battery LevelSensor 5 Bastery LevelSensor 5 Bastery Level16bit $%$ 0RO $3x2184$ XXSensor 5 Bastery LevelSensor 5 Bastery LevelSensor 5 Bastery Level16bit $%$ 0RO<	3x2144	Х	Х	Sensor 3 RSSI	Sensor 3 RSSI	16bit	%		0			RO
3x2148XXSensor 3 TemperatureSensor 3 Temperature16bitdegC100RO $3x2149$ XXSensor 3 FlowSensor 3 Flow16bit $1/s$ 100RO $3x2150$ XXSensor 3 HumiditySensor 3 Humidity16bit 9 RH100RO $3x2151$ XXSensor 3 CO2Sensor 3 CO216bit 9 RH100RO $3x2163$ XXSensor 4 Battery LevelSensor 4 battery level16bit $%$ 0RO $3x2164$ XXSensor 4 RSSISensor 4 RSSI16bit $%$ 0RO $3x2167$ XXSensor 4 Current Presence16bit $%$ 0RO $3x2168$ XXSensor 4 TemperatureSensor 4 Temperature16bit 4 0RO $3x2170$ XXSensor 4 FlowSensor 4 Flow16bit $1/s$ 100RO $3x2170$ XXSensor 4 CO2Sensor 4 CO216bit 9 RU0RO $3x2183$ XXSensor 5 Battery LevelSensor 5 battery level16bit 9 RU0RO $3x2184$ XXSensor 5 Battery LevelSensor 5 Bastery level16bit 9 0RO $3x2184$ XXSensor 5 Bastery LevelSensor 5 Bastery level16bit 9 0RO $3x2184$ XXSensor 5 Bastery LevelSensor 5 Baste	3x2147	Х	Х	Sensor 3 Current Presence	Sensor 3 Current Presence	16bit			0			RO
3x2149XXSensor 3 FlowSensor 3 Flow16bit1/s100RO $3x2150$ XXSensor 3 HumiditySensor 3 Humidity16bit $%$ RH100RO $3x2151$ XXSensor 3 CO2Sensor 3 CO216bit ppm 0RO $3x2163$ XXSensor 4 Battery LevelSensor 4 battery level16bit $%$ 0RO $3x2164$ XXSensor 4 Battery LevelSensor 4 Battery level16bit $%$ 0RO $3x2164$ XXSensor 4 RSISensor 4 RSSI16bit $%$ 0RO $3x2167$ XXSensor 4 Current PresenceSensor 4 Current Presence16bit $%$ 0RO $3x2168$ XXSensor 4 FlowSensor 4 Flow16bit l/s 100RO $3x2170$ XXSensor 4 CO2Sensor 4 CO2Sensor 4 CO216bit ppm 0RO $3x2183$ XXSensor 4 CO2Sensor 4 CO216bit ppm 0RO $3x2184$ XXSensor 5 Battery LevelSensor 5 battery level16bit $%$ 0RO $3x2184$ XXSensor 5 BSSISensor 5 BSSI16bit $%$ 0RO	3x2148	X	Х	Sensor 3 Temperature	Sensor 3 Temperature	16bit	degC	10	0			RO
3x2150XXSensor 3 HumiditySensor 3 Humidity16bit $%$ RH100RO $3x2151$ XXSensor 3 CO2Sensor 3 CO216bitppm0RO $3x2163$ XXSensor 4 Battery LevelSensor 4 battery level16bit $%$ 0RO $3x2164$ XXSensor 4 RSSISensor 4 RSSI16bit $%$ 0RO $3x2167$ XXSensor 4 RSSISensor 4 RSSI16bit $%$ 0RO $3x2168$ XXSensor 4 Current PresenceSensor 4 Current Presence16bitdegC100RO $3x2169$ XXSensor 4 FlowSensor 4 Flow16bit $1/s$ 100RO $3x2170$ XXSensor 4 CO2Sensor 4 Humidity16bit $%$ RH100RO $3x2183$ XXSensor 5 Battery LevelSensor 5 battery level16bit $%$ 0RO $3x2184$ XXSensor 5 BSSISensor 5 BSSISensor 5 BSSISensor 6 BSSI	3x2149	X	X	Sensor 3 Flow	Sensor 3 Flow	16bit	l/s	10	0			RO
3x2151XXSensor 3 CO2Sensor 3 CO216bitppm0RO $3x2163$ XXSensor 4 Battery LevelSensor 4 battery level16bit%0RO $3x2164$ XXSensor 4 RSSISensor 4 RSSI16bit%0RO $3x2167$ XXSensor 4 Current PresenceSensor 4 Current Presence16bit%0RO $3x2168$ XXSensor 4 Current PresenceSensor 4 Current Presence16bitdegC10RO $3x2169$ XXSensor 4 TemperatureSensor 4 Temperature16bitl/s10RO $3x2169$ XXSensor 4 FlowSensor 4 Flow16bitl/s100RO $3x2170$ XXSensor 4 HumiditySensor 4 CO216bitppm0RO $3x2183$ XXSensor 5 Battery LevelSensor 5 battery level16bit%0RO $3x2184$ XXSensor 5 BSSISensor 5 BSSI16bit%0RO	3x2150	X	Х	Sensor 3 Humidity	Sensor 3 Humidity	16bit	% RH	10	0			RO
3x2163XXSensor 4 Battery LevelSensor 4 battery level16bit%0RO $3x2164$ XXSensor 4 RSSISensor 4 RSSI16bit%0RO $3x2167$ XXSensor 4 Current PresenceSensor 4 Current Presence16bit%0RO $3x2168$ XXSensor 4 Current PresenceSensor 4 Current Presence16bitdegC100RO $3x2169$ XXSensor 4 TemperatureSensor 4 Temperature16bitl/s100RO $3x2169$ XXSensor 4 FlowSensor 4 Flow16bitl/s100RO $3x2170$ XXSensor 4 HumiditySensor 4 Humidity16bit% RH100RO $3x2171$ XXSensor 4 CO2Sensor 4 CO216bitppm0RO $3x2183$ XXSensor 5 Battery LevelSensor 5 battery level16bit%0RO $3x2184$ XXSensor 5 BSSISensor 5 BSSI16bit%0RO	3x2151	X	Х	Sensor 3 CO ₂	Sensor 3 CO ₂	16bit	ppm		0			RO
3x2164XXSensor 4 RSSISensor 4 RSSI16bit%0RO $3x2167$ XXSensor 4 Current PresenceSensor 4 Current Presence16bit0RO $3x2168$ XXSensor 4 TemperatureSensor 4 Temperature16bitdegC100RO $3x2169$ XXSensor 4 TemperatureSensor 4 Temperature16bitl/s100RO $3x2169$ XXSensor 4 FlowSensor 4 Flow16bitl/s100RO $3x2170$ XXSensor 4 HumiditySensor 4 Humidity16bit% RH100RO $3x2171$ XXSensor 4 CO2Sensor 4 CO216bitppm0RO $3x2183$ XXSensor 5 Battery LevelSensor 5 Bastlery level16bit%0RO $3x2184$ XXSensor 5 BastleSensor 5 Bastlery level16bit%0RO	3x2163	X	X	Sensor 4 Battery Level	Sensor 4 battery level	16bit	%		0			RO
3x2167XXSensor 4 Current PresenceSensor 4 Current Presence16bit0RO $3x2168$ XXSensor 4 TemperatureSensor 4 Temperature16bitdegC100RO $3x2169$ XXSensor 4 FlowSensor 4 Flow16bitl/s100RO $3x2170$ XXSensor 4 HumiditySensor 4 Humidity16bit% RH100RO $3x2171$ XXSensor 4 CO2Sensor 4 CO216bitppm0RO $3x2183$ XXSensor 5 Battery LevelSensor 5 battery level16bit%0RO $3x2184$ XXSensor 5 BSSISensor 5 BSSI16bit%0RO	3x2164	X	X	Sensor 4 RSSI	Sensor 4 RSSI	16bit	%		0			RO
3X2168XXSensor 4 temperatureSensor 4 temperatureTebitdegC100RO $3x2169$ XXSensor 4 FlowSensor 4 Flow16bit1/s100RO $3x2170$ XXSensor 4 HumiditySensor 4 Humidity16bit% RH100RO $3x2171$ XXSensor 4 CO2Sensor 4 CO216bitppm0RO $3x2183$ XXSensor 5 Battery LevelSensor 5 battery level16bit%0RO $3x2184$ XXSensor 5 BSSISensor 5 BSSI16bit%0RO	3x2167	X	X	Sensor 4 Current Presence	Sensor 4 Current Presence	16bit		10	0			RO
3x2109XXSensor 4 FlowSensor 4 Flow16bit1/s100RO $3x2170$ XXSensor 4 HumiditySensor 4 Humidity16bit $%$ RH100RO $3x2171$ XXSensor 4 CO2Sensor 4 CO216bitppm0RO $3x2183$ XXSensor 5 Battery LevelSensor 5 battery level16bit $%$ 0RO $3x2184$ XXSensor 5 BSSISensor 5 BSSI16bit $%$ 0RO	3x2168	X	X	Sensor 4 Temperature	Sensor 4 Temperature		aegC	10	0			RO
3x2170 X X Sensor 4 Humidity Sensor 4 Humidity Tobit % HH 10 0 HO 3x2171 X X Sensor 4 CO ₂ Sensor 4 CO ₂ 16bit ppm 0 RO 3x2183 X X Sensor 5 Battery Level Sensor 5 battery level 16bit % 0 RO 3x2184 X X Sensor 5 BSSI Sensor 5 BSSI 16bit % 0 RO	3x2169	X	X	Sensor 4 Flow	Sensor 4 How		1/S	10	0			RO
X X Sensor 4 CO2 Sensor 5 CO2 Senso	3x2170		×		Sensor 4 CO	1601t	% KH		0			RU PO
3x2184 X X Sensor 5 BSSI 16bit % 0 RO	3x2182		×	Sensor 5 Battery Loyal	Sensor 5 hattery level	166	%		0			RO
	3x2184	X	X	Sensor 5 RSSI	Sensor 5 RSSI	16bit	%		0			RO



FTCU

	Ultra	Link®									
Address	FTCU	FTMU	Name	Description	Data type	Unit	Div	Default	Min	Max	Access
3x2187	Х	Х	Sensor 5 Current Presence	Sensor 5 Current Presence	16bit			0			RO
3x2188	Х	Х	Sensor 5 Temperature	Sensor 5 Temperature	16bit	degC	10	0			RO
3x2189	Х	Х	Sensor 5 Flow	Sensor 5 Flow	16bit	l/s	10	0			RO
3x2190	х	х	Sensor 5 Humidity	Sensor 5 Humidity	16bit	% RH	10	0			RO
3x2191	Х	Х	Sensor 5 CO ₂	Sensor 5 CO ₂	16bit	ppm		0			RO
HOLDING	REGIS	TERS									
Communic	ation s	etting	S								
4x001	Х	Х	Communication id	Modbus address	16bit				1	239	RW
4x002	x	x	RS485 Baud Rate Conf.	Baudrate: 0 = 9600 1 = 19200 2 = 38400 3 = 76800	16bit			1	0	3	RW
4x003	x	X	RS485 Parity Conf.	Parity: 0 = Odd; 1 = Even; 2 = None	16bit			0	0	2	RW
4x004	Х	Х	RS485 Stop Bit Conf.	Number of stopbits: 1 or 2.	16bit			1	1	2	RW
4x005	х	х	RS485 Protocol Conf.	Protocol: 0 = Modbus; 1 = Not used; 2 = Pascal;	16bit			0	0	2	RW
4×006	х	х	Bluetooth Password	Password which must be provided to pair Bluetooth devices. This password can always be changed from wired connection. From wi- reless it can only be changed when connec- tion is established using current password.	16bit			1111	0000	9999	RW
4×007	Х	Х	Bluetooth Enable	Enable Bluetooth Communication 0 = Bluetooth turned off; 1 = Bluetooth turned on;	16bit			1	0	2	RW
4x008	х	х	PLA	ID used for Pascal	16bit				1	239	RW
4x009	Х	Х	ELA	ID used for Pascal	16bit				1	239	RW
4×010	х	х	Bluetooth TX Power Level	Configure TX Power Level dBm. Accepted values: -40, -20, -16, -12, -8, -4, 0, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9	16bit			0	-40	9	RW
System co	nfigura	ition									
4x070	х		Damper Regulation Conf.	Specifies how damper is regulated: 0 = Regulator turned off 1 = Regulate damper angle 2 = Regulate flow	16bit			2	0	2	RW
4x071	Х		Damper Input Conf.	Specifies input to control damper: 0 = Modbus or Pascal 1 = Analog input	16bit			1	0	1	RW
4x072	х	х	Installation as Extract or Supply	Specifies if device is in supply or extract: 0 = Undefined 1 = Supply 2 = Extract	16bit			0	0	2	RW
4x073	Х	Х	Installation Zone Number	Specifies in which zone the product is installed in	16 bit			0	0	65535	RW
4x074	Х	Х	Installation Floor Number	Specifies on which floor the product is installed in	16bit			0	0	65535	RW
4x082	X	X	Execute Factory Reset	Factory reset of all parameters. Unit will restart 0 = Do nothing; 1 = Factory Reset	16bit			0	0	1	RW
4x083	Х	Х	Execute Reboot	Reboot the unit 0 = Do nothing; 1 = Reboot the unit;	16bit			0	0	1	RW



FTCU

	Ultra	Link®									
					Q						
ldress	CU.	ŊΜ			ita typ	±.		efault		×	cess
Ad		E	Name	Description	Da	Ď	ā	De	Ξ	Ĕ	Ac
Override c	onfigur	ration					1				
4x150	X		Damper Override Timeout	Time before returning to normal mode	16bit	min		120	0	600	RW
4x151	X		Damper Override Cont.	 0 = Normal mode; 1 = Override control - Max open; 2 = Override control - Min open; 3 = Override control - 100% open; 4 = Override control - 100% closed 	1601			0	U	4	RVV
Damper											
4x300	X		Execute Angle Calibration	0 = Do nothing; 1 = Start recalibration of the angle sensor; 2 = Start recalibration when starting up;	16bit			0	0	2	RW
4x302	X		Angle Set Point	Angle setpoint used in normal mode. (Only relevant when 4x070 is set to 1)	16bit	%		0	0	100	RW
4x314	X		Flow Set Point	Flow setpoint used in normal mode. (Only relevant when 4x070 is set to 2)	16bit	l/s		*	0	4700	RW
4x315	Х		Flow Set Point Minimum	Flow setpoint min.	16bit	l/s		*	0	4700	RW
4x316	X		Flow Set Point Maximum	Flow setpoint max.	16bit	l/s		*	0	4700	RW
Analog out	tput		F								
4x400	X	х	Analog Output 1 Level Conf.	Analog output config: 0 = 0-10 V, 1 = 10-0 V, 2 = 2-10 V, 3 = 10-2 V.	16bit			2	0	3	RW
4x401	X	х	Analog Output 1 Unit Conf.	Show: 0 = Flow; 1 = Temperature; 2 = Angle;	16bit			0	0	2	RW
4x402	X	Х	Analog Output 1 Temp. Min.	Min temperature shown = Min output voltage (Only relevant when 4x401 is set to 1)	16bit	°C		0	-40	50	RW
4x403	X	Х	Analog Output 1 Temp. Max.	Max temperature shown = Max output volta- ge (Only relevant when 4x401 is set to 1)	16bit	°C		50	-40	50	RW
4x404	X	х	Analog Output 1 Flow Min.	Min flow shown = Min output voltage (Only relevant when 4x401 is set to 0)	16bit	l/s		0	-4700	4700	RW
4x406	x	Х	Analog Output 1 Flow Max.	Max flow shown = Max output voltage (Only relevant when $4x401$ is set to 0)	16bit	l/s		*	-4700	4700	RW
4x408	X		Analog Output 1 % Open Min.	Min open % shown = Min output voltage (Only relevant when 4x401 is set to 2)	16bit	%	10	0	0	1000	RW
4x409	X		Analog Output 1 % Open Max.	Max open % shown = Max output voltage (Only relevant when 4x401 is set to 2)	16bit	%	10	1000	0	1000	RW
4x430	X	x	Analog Output 2 Level Conf.	Analog output config: 0 = 0-10 V, 1 = 10-0 V, 2 = 2-10 V, 3 = 10-2 V.	16bit			2	0	3	RW
4x431	X	х	Analog Output 2 Unit Conf.	Show: 0 = Flow 1 = Temperature 2 = Angle	16bit			2	0	2	RW
4x432	X	Х	Analog Output 2 Temp. Min.	Min temperature shown = Min output voltage (Only relevat when 4x431 is set to 1)	16bit	°C		0	-40	50	RW
4x433	X	Х	Analog Output 2 Temp. Max.	Max temperature shown = Max output volta- ge (Only relevant when 4x431 is set to 1)	16bit	°C		50	-40	50	RW
4x434	Х	Х	Analog Output 2 Flow Min.	Min flow shown = Min output voltage (Only relevant when 4x431 is set to 0)	16bit	l/s		0	-4700	4700	RW
4x436	Х	Х	Analog Output 2 Flow Max.	Max flow shown = Max output voltage (Only relevant when 4x431 is set to 0)	16bit	l/s		*	-4700	4700	RW
4x438	Х		Analog Output 2 % Open Min.	Min open % shown = Min output voltage Only relevant when 4x431 is set to 2)	16bit	%	10	0	0	1000	RW
4x439	X		Analog Output 2 % Open Max.	Max open % shown = Max output voltage (Only relevant when 4x431 is set to 2)	16bit	%	10	1000	0	1000	RW



FTCU

	Ultra	Link®									
					۵						
vddress	TCU	UMT	Nama	Description	Jata typ	Juit	0iv	Default	Ain	/ax	Access
	ut (Set	tinas t	elow are only relevant when	register 4x071 is set to 1)	–				~	~	4
4x500	X		Analog In Level Conf.	Analog input: 0 = 0.10 V, 1 = 10-0 V, 2 = 2.10 V, 3 = 10-2 V.	16bit			2	0	3	RW
4x501	Х		Analog In Angle Minimum	Min angle = min voltage	16bit	%		0	0	100	RW
4x502	Х		Analog In Angle Maximum	Max = max voltage	16bit	%		100	0	100	RW
4x503	x		Analog In Flow Minimum	Min flow = min voltage (Must be equal or higher than register 4x315)	16bit	l/s		0	0	4700	RW
4x504	x		Analog In Flow Maximum	Max flow = max voltage (Must be equal or lower than register 4x316)	16bit	l/s		*	0	4700	RW
4x510	x		Analog In Override Low Trigger Min.	Lowest voltage level to activate 1st Override level (Only relevant when 4x500 is set to 2 or 3)	16bit	V	10	0	0	20	RW
4x511	X		Analog In Override Low Trigger Max.	Highest voltage level to activate 1st Override level (Only relevant when 4x500 is set to 2 or 3)	16bit	V	10	8	0	20	RW
Sensor			-								
4x2100	x	X	Sensor Presence Enable Control	0 = Disable 1 = Enable	16bit			0	0	1	RW
4x2101	x	X	Sensor Presence Trigger Time	Temporary trigger time for presence	16bit	min		1	0	60	RW
4x2102	x	X	Sensor Presence Trigger Factor	Factor related to toggle 0 -> 1	16bit	%	100	150	49	501	RW
4x2103	x	X	Sensor Unoccupied Mul- tiplication Factor	Multiplication factor for Unoccupied	16bit	%	100	50	-1	101	RW
4x2104	x		Sensor Presence Economy Mode	0 = Comfort / 1 = Economy	16bit			1	0	1	RW
4x2110	x	x	Sensor Temperature Ena- ble Control	0 = Disable 1 = max 2 = min 3 = avg	16bit			0	0	3	RW
4x2111	X	Х	Sensor Temperature Baseline	Baseline for temperature	16bit	С		22	-50	50	RW
4x2112	X	x	Sensor Temperature Deviation	Allowed deviation before full factor effect	16bit	С		2	0	50	RW
4x2113	X	Х	Sensor Temperature Dead Band	Dead band for sensor type Temperature	16bit	%	100	50	-1	101	RW
4x2114	x	Х	Sensor Temperature Mul- tiplication Factor	Multiplication factor for Temperature	16bit	%	100	150	49	501	RW
4x2115	x		Sensor Temperature Ba- seline Minimum	Lower limit for baseline setting	16bit	С		20	0	50	RW
4x2116	X		Sensor Temperature Ba- seline Maximum	Upper limit for baseline setting	16bit	С		25	0	50	RW
4x2117	X		Sensor Temperature Difference	Minimum temperature difference before regulating	16bit	С		1	0	5	RW
4x2120	X	X	Sensor Flow Enable Control	0 = Disable 1 = Sum	16bit			0	0	1	RW
4x2121	Х	Х	Sensor Flow Dead Band	Dead band for sensor type Flow	16bit	%	100	2	0	100	RW
4x2122	X	X	Sensor Flow Multiplication Factor	Multiplication factor for Flow	16bit	%	100	100	0	500	RW
4x2123	X		Sensor Flow Offset	Offset for Flow regulation	16bit	l/s		0	-5000	5000	RW
4x2124	X		Sensor Flow Set Point Source	"0 = Use summed flow as set-point 1 = Use current set-point reduced with summed flow 2 = Use current set-point added with summed flow"	16bit			0	0	2	RW



FTCU

	UltraLink®										
Address	FTCU	FTMU	Name	Description	Data type	Unit	Div	Default	Min	Max	Access
4x2130	x	X	Sensor Humidity Enable Control	0 = Disable 1 = max 2 = min 3 =avg	16bit			0	0	3	RW
4x2131	Х	х	Sensor Humidity Baseline	Baseline for humidity	16bit	%		50	0	100	RW
4x2132	X	х	Sensor Humidity Deviation	Allowed deviation before full factor effect	16bit	%		20	0	100	RW
4x2133	X	Х	Sensor Humidity Dead Band	Dead band for sensor type Humidity	16bit	%	100	50	-1	101	RW
4x2134	X	Х	Sensor Humidity Multipli- cation Factor	Multiplication factor for Humidity	16bit	%	100	150	49	501	RW
4x2135	Х	х	Sensor Humidity Supplied	Estimated value of supply air humidity	16bit	%		50	0	100	RW
4x2136	x		Sensor Humidity Baseline Minimum	Lower limit for baseline setting	16bit	%		30	0	100	RW
4x2137	X		Sensor Humididty Baseline Maximum	Upper limit for baseline setting	16bit	%		70	0	100	RW
4x2138	X		Sensor Humidity Difference	Minimum humidity difference before regula- ting	16bit	%		10	0	100	RW
4x2140	X	Х	Sensor CO ₂ Enable Control	0 = Disable 1 = max 2 = min 3 =avg	16bit			0	0	3	RW
4x2141	Х	Х	Sensor CO ₂ Baseline	Baseline for CO ₂	16bit	ppm		600	400	2000	RW
4x2142	Х	х	Sensor CO ₂ Deviation	Allowed deviation before full factor effect	16bit	ppm		400	0	1000	RW
4x2143	Х	х	Sensor CO ₂ Dead Band	Dead band for sensor type CO ₂	16bit	%	100	50	-1	101	RW
4x2144	X	Х	Sensor CO ₂ Multiplication Factor	Multiplication factor for CO ₂	16bit	%	100	150	49	501	RW
4x2145	Х	х	Sensor CO ₂ Supplied	Estimated value of supply air CO ₂	16bit	ppm		400	300	2000	RW
4x2146	X		Sensor CO2 Baseline Minimum	Lower limit for baseline setting	16bit	ppm		400	0	2000	RW
4x2147	X		Sensor CO2 Baseline Maximum	Upper limit for baseline setting	16bit	ppm		800	0	2000	RW
4x2148	X		Sensor CO2 Difference	Minimum CO2 difference before regulating	16bit	ppm		50	0	500	RW





Useimmat meistä viettävät suurimman osan ajasta sisätiloissa. Laadukas sisäilma on ratkaiseva tekijä, kuinka viihdymme, kuinka tuottavia olemme ja kuinka pysymme terveinä.

Siksi me Lindabilla olemme ottaneet tärkeimmäksi tavoitteeksi panostaa sisäilmaan, joka lisää ihmisten hyvinvointia. Päästäksemme tavoitteeseen kehitämme energiatehokkaita ilmanvaihtoratkaisuja ja kestäviä rakennustuotteita kierrätettävistä materiaaleista. Tarjoamamme tuotteet ja ratkaisut ovat kestäviä sekä ihmisille että ympäristölle.

Lindab | Laadukasta sisäilmaa

Oy Lindab Ab

Juvan teollisuuskatu 3 02920 ESPOO p. 020 785 1010 Kankitie 3 40320 Jyväskylä p. 020 785 1010

Sähköposti

info.finland@lindab.com etunimi.sukunimi@lindab.com tilaus@lindab.com

