

# linkIT-Control4

Connectez vos moteurs radios Gaposa en les intégrant dans les solutions domotiques Control4.

LinkIT permet le contrôle d'un moteur individuel ou d'un groupe. Il suffit de se connecter, en utilisant notre câble de connexion Gaposa, à votre contrôleur et installez le pilote d'intégration. Chaque LinkIT peut prendre en charge jusqu'à 24 canaux selon le modèle sélectionné.



C F

## CHARACTERISTIQUES TECHNIQUES

Protocole de communication RS232

Contrôle individuel ou par groupe

16 ou 24 canaux individuels

Mode orientation des lames

Position intermédiaire

LED pour retour d'information

Bouton de réinitialisation et de programmation

# MATERIEL

Référence	Canaux	Zone géographique
linkIT-434-16	16	USA
linkIT-434-24	24	USA
linkIT-868-16	16	Europe
linkIT-868-24	24	Europe

Livré avec une alimentation de 2A, 5V micro-USB. Il est possible d'installer plus d'un LinkIT à condition que votre contrôleur possède le nombre requis de ports RS232 ou que vous installiez un convertisseur additionnel RS232 - TCP/IP. Pas d'installation en série.



Etats des	Vert	Démarrage
LED:	Rouge	Emission du signal radio pour moteurs
	Bleu	Quand l'option Wi-Fi/Cloud est connecté

### **Connectique RJ9-DB9**





USAGE	BROCHE RJ9	BROCHE DB9
Alimentation 5 Volt	1	NA
TXD	2	2
RXD	3	3
GND	4	5

Remarque : le signal RS232 est transmis via la prise RJ9.

Attention : vérifiez le croisement des broches 2 & 3 selon l'équipement utilisé.

La broche 5V est optionnelle et est fournie pour permettre à LinkIT d'être alimenté via la prise RJ9. Ceci est pour une installation avancée uniquement et ne doit pas être en meme temos que l'entrée micro USB 5V.

## Distance câblage :

15 mètres ou plus si des câbles spéciaux sont utilisés Options câbles :

Référence

Description

Connecteur série avec RJ9

## **DRIVER CONTROL4**

Version Control4 requise : 2.9.0 minimum Date de diffusion initiale : 01-01-2020 Dernière modification: 01-01-2020.

#### Fonctions du driver

Ce driver vous permet d'utiliser le Gaposa LinkIT dans une installation Control4. Le driver consiste d'un programme principal communiquant avec linkIT en RS232. Des programmes annexes fournissent alors contrôle d'une adresse de moteur (aveugle). Le driver peut contrôler jusqu'à 16 ou 24 moteurs.

#### Important - Si vous essayez de contrôler plus de moteurs que votre modèle LinkIT ne le permet, vous serez dans l'incapacité de fonctionner.

#### Nombre maximum de linkITs

Il est possible d'installer plus d'un LinkIT à condition que votre contrôleur possède le nombre requis de ports RS232 ou qu'il soit équipé d'un convertisseur RS232 - TCP/IP.

#### Installation driver :



Téléchargez le driver sur http://www.gaposa.it/eng/linkit/ Extrayez les pilotes du fichier zip dans le dossier MesDocuments/Control4/Drivers sur votre PC.

#### Première installation

S'il s'agit de votre première installation avec le driver Control4, assurez-vous de lire l'ensemble de ce manuel avant de manipuler l'équipement.

Nous vous recommandons vivement d'installer le driver à votre bureau ou votre magasin avant de l'installer sur le chantier.

Le câble RJ9 doit être connecté entre le LinkIT et le contrôleur Control4 avant d'alimenter. Avec le câble RS232 en place, assurez-vous que LinkIT est alimenté par une alimentation USB de 2 Amp 5Volt.

#### **CONFIGURATION DU DRIVER :**

Vous devez installer le DRIVER PRINCIPAL de l'interface RS232 avant d'ajouter les drivers secondaires pour stores.

#### Ajouter le driver principal :

Items				
Locations	Discovered	My Drivers	s Sear	ch
gaposa				~
Local Category:	Online 🗌 Certif	ied Only	<u>Clear Sea</u>	<u>rch</u>
All Categories				$\sim$
Type:				
All Types				$\sim$
Manufacturer:				
All Manufactu	rers			$\sim$
Control Method	All Methods	<ul> <li>✓ Sort:</li> </ul>	Relevance	~
Gaposa E	lind			
Janus	11/3/2019 5:1	13 PM	Lo	cal
Gaposa E	lind RS232	Interface		
Janus	11/3/2019 5:1	13 PM	Lo	cal

#### Relier le driver au port RS232 du contrôleur

Control & Audio Video Connections							
Gaposa Blind RS232 Interface							
Name	Туре	Connection		Input/Output	Co	nnected To	
Control Inputs							
🛲 Serial RS-232	Control	RS_232		Input	CA	-1->SERIAL	
Control Outputs							
🗳 Gaposa Blind Proxy	Control	GAPOSA_BLIND		Output	Blir	Blinds->Gaposa Blind Proxy	
RS_232 Output Devices							
Device		Name	Location			Connections	
CA-1	SERIAL Room		Gaposa Blind RS232 Interface->Serial RS-2		Gaposa Blind RS232 Interface->Serial RS-232		

#### Ajouter le driver secondaire pour store dans la pièce correspondante.

gaposa v
Local Online Certified Only <u>Clear Search</u> Category:
All Categories V
Type:
All Types V
Manufacturer:
All Manufacturers 🗸 🗸
Control Method: All Methods  V Sort: Relevance  V
Gaposa Blind Janus 11/3/2019 5:13 PM (Local)

#### Configurez le driver secondaire pour store, voir ci-dessous pour les détails

Advanced Properties				
Properties	Actions	Documentation	Lua	
Driver Vers	sion	200		
Blind Char	nnel ID	1		<b>▲</b>
Set Level		Not	available	~
Can Stop		Yes		~
Open/Clos	e Travel	Time (sec 15		<b>*</b>
Debug Mo	de	Off		~
Debug Sut	osystems			
Debug Lev	rel	0		<b>•</b>

## **APPAIRAGE MOTEUR :**

Avant qu'un moteur puisse être contrôlé, LinkIT doit être appairé au moteur. Il existe deux options :

#### Nouveau moteur (pas de télécommande)

1. Assurez-vous d'abord que vous avez ajouté les drivers Linklt dans la domotique Control4.

2. Sélectionnez le canal ID (à partir de 1) -

3. Double-cliquez sur le driver pour ouvrir la vue de contrôle et appuyez sur le bouton haut ou bas.

4. Appuyez sur le bouton Prog-Tx / SYNC ou allez sur l'onglet Action et utilisez le bouton programmable.

- 5. Attendez que le moteur monte ou descende
- 6. Passez à la vue de contrôle

7. Appuyez sur le bouton monté si le moteur se déplace vers le haut et le bouton descente si le moteur se déplace vers le bas.

8. La programmation devrait maintenant être terminée.

9. Répétez l'opération en utilisant une identification de canal différente selon le nombre de moteurs que vous souhaitez contrôler.

Pour contrôler un groupe de moteurs, ajoutez le même canal ID à tous les moteurs du groupe.

#### Moteur existant (avec télécommande)

Assurez-vous d'abord d'avoir ajouté les pilotes Linklt pour Control4.

1. Sélectionnez l'ID du canal (à partir de 1) -

2. Appuyez sur la touche Prog-Tx / SYNC de la télécommande pour placer le moteur en mode programmation

3. Passez à la vue de contrôle :

4. Appuyez sur le bouton monté si le moteur se déplace vers le haut et le bouton descente si le moteur se déplace vers le bas.

5. La programmation devrait maintenant être terminée.

## **OPTIONS DE CONFIGURATION**

#### Driver Version (Version du driver) :

Version du driver actuellement installé

#### Blind Channel ID (Canal ID du store)

Chaque moteur, demandant un contrôle individuel, doit être identifié séparément (voir l'avertissement ci-dessus pour les valeurs maximales d'allocation des canaux autorisés)

#### Set level (temps de fonctionnement)

Control4 peut simuler l'ouverture du store à une position prédéfinie (déterminée par le pourcentage d'ouverture). Cela se fait en chronométrant le déplacement de la fermeture à l'ouverture. Pour utiliser cette fonction, les temps de déplacement doivent être saisis.

Si vous souhaitez désactiver cette fonction, veuillez la régler sur "non disponible" et le temps de parcours d'ouverture/fermeture sur "0".

#### Stop

Fonction d'arrêt Activée / Désactivée

#### Temps ouvert/fermés

Définir la valeur pour le temps de fonctionnement (set level)

#### Options de débogage

Il s'agit de fonctions réservées au support technique ; ne les modifiez pas, sauf si on vous le demande.

#### Allocating a channel ID (Attribution d'un identifiant de canal) :

1. Lorsque vous avez correctement attribué un canal ID du store dans l'onglet des propriétés, passez à l'onglet Actions. (Voir la capture d'écran ci-dessous)

2. Appuyez sur Ajouter moteur et le store se déplacera vers le haut ou vers le bas.

3. Suivez le guide d'appairage de la télécommande du moteur pour compléter l'ajout du LinkIT comme émetteur.

4. Pour supprimer, suivez le guide et utilisez l'option Supprimer le moteur.

Pour ajouter à un moteur existant, ouvrez d'abord le canal avec la télécommande

# **ACTIONS AVANCÉES**

#### Inclinaison des lames

Permet de tester le fonctionnement de l'inclinaison des lames pour les moteurs dotés de cette fonction

#### Position intermédiaire:

Permet de tester la position intermédiaire pour les moteurs programmer avec cette fonction.

Pour utiliser l'une ou l'autre de ces options, vous aurez besoin de la programmation avancée (voir ci-dessous).

#### Programmation avancée :

Le driver supporte l'intégration avec des digicodes / systèmes de contrôle d'éclairage tiers. En plus des fonctions standard d'ouverture/fermeture/arrêt, le driver prend également en charge les fonctions d'inclinaison et de position intermédiaire.

Les options avancées devront cependant être connectées à une interface utilisateur via la programmation personnalisée.

Blinds Actions						
GoTo Interim Position						
Commands	Conditionals	Loops				
Blind:		·				
O 🔛 Open						
Close						
🔿 🧮 Toggle						
🔿 🐹 Stop						
○ 70  Target						
Oevice Specific Command						
GoTo Interim Position		~				
GoTo Interim Position Tilt Up Tilt Down						



GAPOSA Inc. 3920 Providence Road Newtown Square PA 19073 Ph. 610 325 3697 info@gaposa.com

GAPOSA srl

via Ete, 90 - 63900 Fermo - Italy T. +39.0734.220701 - F. +39.0734.226389 info@gaposa.com - www.gaposa.com