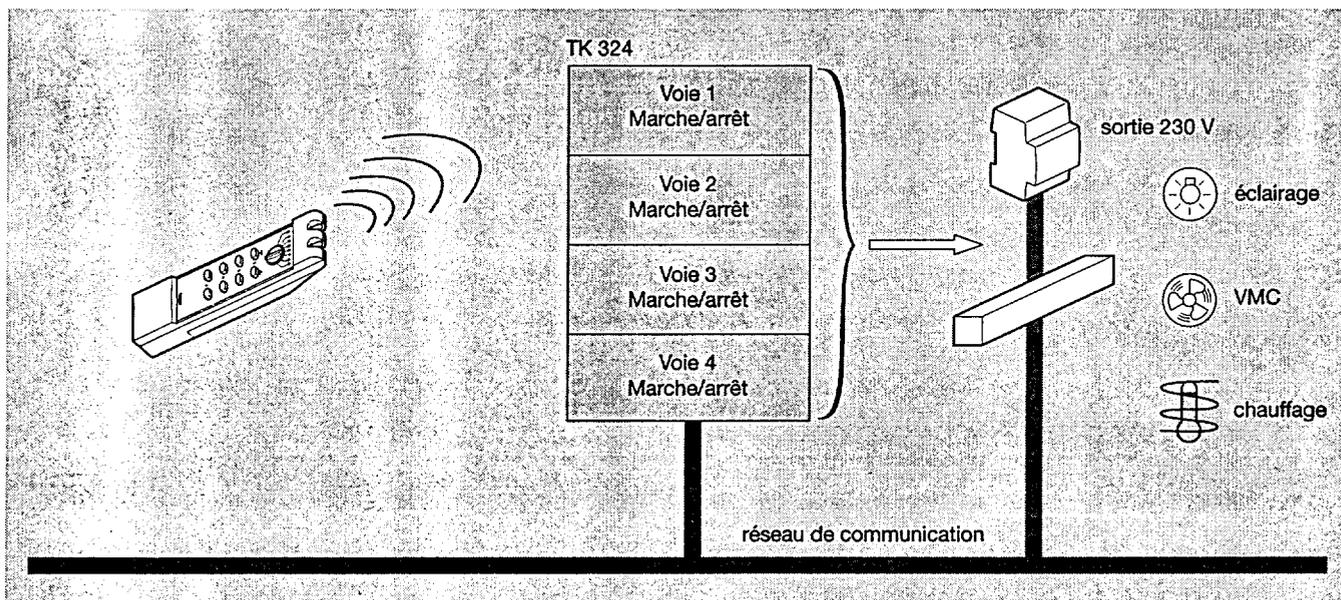


logiciel d'application  
4 commandes marche/arrêt

famille :  
**Infrared**  
type :  
**Reciever / Decoder**

**TK 324**

**environnement**



**caractéristiques fonctionnelles**

associé au TK 020 (A, B ou C), le logiciel assure les fonctions suivantes :

- convertit en télégrammes au format EIB les ordres de commande marche/arrêt émis par les télécommandes infra rouge et les transmet sur le réseau de communication.
- possibilité de paramétrer la commande effectuée lors d'un appui sur le bouton poussoir test du récepteur.

### les objets de communication

no.	Fonction	Nom d'objet	Type	C	L	E	T	Priorité
 TK324								
 0	Voie 1	Marche/Arrêt	1 Bit	✓		✓	✓	Auto
 1	Voie 2	Marche/Arrêt	1 Bit	✓		✓	✓	Auto
 2	Voie 3	Marche/Arrêt	1 Bit	✓		✓	✓	Auto
 3	Voie 4	Marche/Arrêt	1 Bit	✓		✓	✓	Auto

Obj 0 : transmet sur le réseau de communication les commandes marche ou arrêt émises sur la voie 1 (touche gauche = marche, touche droite = arrêt)  
format 1 bit : 1 = marche ; 0 = arrêt

**⚠** Afin d'éviter un quelconque dysfonctionnement du récepteur infra rouge, il est nécessaire d'associer une adresse de groupe à chaque objet, même s'il n'est pas utilisé.

Obj 1 : transmet sur le réseau de communication les commandes marche ou arrêt émises sur la voie 2  
format 1 bit : 1 = marche ; 0 = arrêt

**nombre d'adresses de groupe maximum : 4**  
**nombre d'associations maximum : 4**

Obj 2 : transmet sur le réseau de communication les commandes marche ou arrêt émises sur la voie 3  
format 1 bit : 1 = marche ; 0 = arrêt

Obj 3 : transmet sur le réseau de communication les commandes marche ou arrêt émises sur la voie 4  
format 1 bit : 1 = marche ; 0 = arrêt

**les paramètres**

<b>BP test récepteur</b>	
associé à	Voie 1 

**BP test récepteur**

⇒ associé à :  
choix de la voie commandée en marche/arrêt par appui sur le bouton  
poussoir test du récepteur infra rouge

valeurs possibles : voie 1, voie 2, voie 3, voie 4

**initialisation**

Aucune information n'est émise sur le bus à l'initialisation.

valeurs d'initialisation : la valeur de tous les objets est à 0.