

Gérer le fil pilote d'un module Z-wave Qubino

Présentation

Lien : <https://www.planete-domotique.com/blog/2016/12/29/prise-charge-module-fil-pilote-qubino-differentes-solutions/> Le module Qubino fil pilote permet d'envoyer directement un ordre de chauffage à l'entrée fil pilote d'un chauffage (Off, Eco, Hors gel et confort).

Actuellement sur Domoticz, le module fil pilote n'est actuellement pas modélisé. Après inclusion du module Qubino en Z-Wave, le module fil pilote est vu comme un variateur, contrôlable via les valeurs de variation :

- une valeur entre 0 et 10 pour Arrêt,
- une valeur entre 11 et 20% pour Hors gel,
- une valeur entre 21 et 30% pour Eco,
- une valeur entre 31 et 40% pour Confort -2°C,
- une valeur entre 41 et 50% pour Confort -1°C,
- une valeur entre 51 et 99% pour Eco.

Création d'un Dummy switch

La création d'un interrupteur virtuel **Dummy switch** sous forme de sélecteur, personnalisable, va faciliter l'utilisation du chauffage et sa programmation avec des scripts.

- dans la section **Réglages > Matériels** de Domoticz, ajoutez un **Matériel** de type **Dummy** et donnez lui un nom : **Radiateur** Par exemple.

Créer un capteur virtuel

- Dans la liste des Matériels, toujours dans **Réglages > Matériels**, repérez la ligne Dummy et cliquez sur **Créer capteurs virtuels**.
- Nommez l'interrupteur virtuel, par exemple **Consigne fil pilote Radiateur** et choisissez le type **Interrupteur sélecteur**.

Configuration de l'interrupteur virtuel

Modifier les propriétés de cet interrupteur dans la tabule Interrupteur :

- assigner une icône chauffage),
- ajouter les niveaux nécessaires Eco, Hors gel et Confort.

Lors de la saisie des niveaux, les chiffres qui apparaissent dans la colonne « Niveau » sont décalés par rapport aux valeurs de variation attendues par le module. Ce sont juste des valeurs servant à les trier et ce n'est pas ici qu'est déterminées les valeurs de variation propres à chacun des ordres. Saisissez juste le nom des niveau

From:
/ - Les cours du BTS SIO

Permanent link:
</doku.php/systeme/raspberrypi/qubino/pilote?rev=1606036678>

Last update: 2020/11/22 10:17

