

# Hardware

Für den SMI-Bus gibt es verschiedene Hardware.

## Steuerung

Die Steuerung kann über den SMI-Port mit den Antrieben bidirektional kommunizieren. Da an den SMI-Bus keine Schalter angeschlossen werden können benötigt die Zentrale noch ein extra Bussystem für die Schalter.

## Erweiterung

Mit einem SMI-Port können bis zu 16 Motoren gesteuert werden. Wenn mehr Motoren benötigt werden kann die Zentrale mit weiteren SMI-Ports erweitert werden.

## Motoren

Von verschiedenen Herstellern gibt es Rolladen, Jalousien und Markiesenantriebe. Durch den SMI-Bus können die auch von unterschiedlichen Herstellern kombiniert werden.

## Drehmoment

Das benötigte Drehmoment lässt sich ganz leicht selber ermitteln. Dazu einfach das Gewicht in Newton des Rolladenmotor mit dem Wellendurchmesser multiplizieren.

**Rolladengewicht:**  $2,5\text{m} * 2 \text{ Meter} + 3,6\text{kg}/\text{m}^2 = 18\text{kg}$

**Kraft:**  $18 \text{ kg} * 9,81 = 176,58\text{N}$

**Drehmoment:**  $176,58\text{N} * 0,06\text{m} = 10,59\text{Nm}$

**Wellendurchmesser SW60:** 0,6m

From:

<https://smiwiki.thefischer.net/> -

Permanent link:

<https://smiwiki.thefischer.net/doku.php?id=wiki:smi:hardware&rev=1707128133>



Last update: **2024/02/05 11:15**