



REAL SMART HOME

REAL SMART HOME GmbH

APPMODULE

NEATO Robotics

Smarthome App
Dokumentation

Version 1.0.0

Typ: Applikation

Artikel Nr.: BAB-068

Anleitungsversion I
Stand 03/2020
Datum: 27. März 2020

DE

REAL SMART HOME GmbH

Hörder Burgstraße 18
44139 Dortmund

Email: [info\[at\]realsmarthome.de](mailto:info[at]realsmarthome.de)

Tel.: +49 (0) 231-586 974 -00
Fax.: +49 (0) 231-586 974 -15
www.realsmarthome.de

INHALTSVERZEICHNIS

1	Einleitung	4
	Allgemeine Hinweise	4
2	Funktionsübersicht.....	5
3	Das innovative, modulare App-Konzept für die Gebäudeautomation	6
3.1	Informationen zum APPMODULE.....	6
4	Smarthome App installation / aktualisierung.....	7
5	App Einstellungen	8
5.1	NEATO Robotics	8
5.2	Netzwerkeinstellungen.....	8
5.3	Steuerungseinstellungen	9
5.4	Einstellungen zum Roboter	10
5.5	Status des Roboters	10
6	Anhang	11
6.1	Datenpunkttypen.....	11

1

EINLEITUNG

Vielen Dank für Ihr Vertrauen und den Kauf der **NEATO Robotics**-App für das BAB **APP**MODULE. Mit der **NEATO Robotics** -App kontrollieren Sie Ihren Roboter-Staubsauger ganz einfach mit beliebigen KNX® -Komponenten.

Durch diese Dokumentation verbessert sich Ihre Erfahrung mit dem Produkt und Sie kommen schneller zum Ziel.

REAL SMART HOME GmbH

ALLGEMEINE HINWEISE

Technische und formale Änderungen am Produkt, soweit sie dem technischen Fortschritt dienen, behalten wir uns vor. Daher können die Angaben in dieser Dokumentation ggf. vom aktuellen Zustand abweichen. Informationen über den aktuellen Stand der APP finden Sie unter

www.bab-appmarket.de

Diese App ist ein eigenständiges Produkt und steht rechtlich in keiner Verbindung zu Neato Robotics, Inc. Weder **BAB APP MARKET** GmbH noch der Entwickler sind im Besitz des oben genannten Markenzeichens.

2 FUNKTIONSÜBERSICHT

Smart Home. Clean Home. Kontrollieren Sie Ihren Roboter-Staubsauger ganz einfach mit beliebigen KNX-Komponenten und lassen Sie Neato automatisch die Arbeit erledigen, wenn Sie das Haus verlassen. »Neato Control« funktioniert mit allen Geräten der Serie »Connected«

HIGHLIGHTS

- Neato Zonen via KNX anwählbar
- Zeitplan via KNX aktivieren
- Ladezeit, Batteriezustand und vieles mehr in KNX übertragbar
- Bis zu 2 App-Instanzen

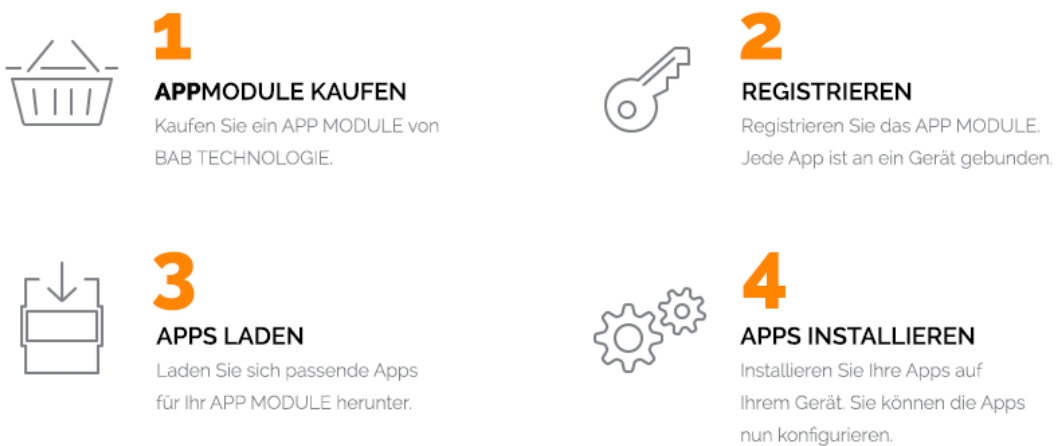
Unterstützt:

- Start-Pause-Stopp Steuerung des Roboter Staubsauger
- Zurücksetzen des Roboters in die Dock-Ladestation
- Auswahl von Reinigungsprofilen
- Auswahl von Navigations-Profilen
- Abarbeitung festgelegter Zeitprofile
- Einsatz des Roboter Staubsauger in verschiedenen, programmierten Zonen
- Statusrückmeldungen des Roboters, auch über Ladezustand und Batterie-Ladezeit

3 DAS INNOVATIVE, MODULARE APP-KONZEPT FÜR DIE GEBÄUDEAUTOMATION

Das **APPMODULE** bringt das innovative, modulare Smarthome App-Konzept in die Gebäudeautomation. Es sind die unterschiedlichsten Applikationen zur Integration von Drittanwendungen verfügbar, welche beliebig miteinander kombiniert werden können. Mit Hilfe dieser Smarthome Apps, aus dem eigens für das **APPMODULE** geschaffenen **BAB APPMARKET**, wird das **APPMODULE** zu einem individuell zusammengestellten Integrationsbaustein für die Gebäudesteuerung.

HOW IT WORKS



Hersteller des **APPMODULE** [BAB TECHNOLOGIE GmbH](#)

Vertrieb der Apps für das **APPMODULE** [BAB APP MARKET GmbH](#)

Entwickler der App [REAL SMART HOME GmbH](#)

3.1 INFORMATIONEN ZUM APPMODULE

Für eine detaillierte Produkt-Beschreibung und Inbetriebnahme-Anleitung beachten Sie bitte die separate Produkt-Dokumentation für das **APPMODULE**

http://www.bab-tec.de/index.php/download_de.html

Gerätevarianten

Das **APPMODULE** gibt es in drei Varianten:

- **APPMODULE KNX/TP** – zum unabhängigen Betrieb am KNX/TP Bus
- **APPMODULE EnOcean** – zum Betrieb im EnOcean Funknetzwerk
- **APPMODULE Extension** – zum Betrieb in einer IP-fähigen KNX-Anlage (KNXnet/IP) oder als Erweiterung für **EIBPORT**.

4 SMARTHOME APP INSTALLATION / AKTUALISIERUNG

Um eine Smarthome App zu installieren müssen Sie wie folgt vorgehen

1. Rufen Sie bitte die Weboberfläche Ihres **APPMODULE** auf: <IP-Adresse **APPMODULE** > in die Adresszeile ihres Webbrowsers eintragen und mit „Enter“ bestätigen. Das Webinterface des **APPMODULE** öffnet sich.
2. Melden Sie sich mit Ihren Anmeldedaten an Ihrem **APPMODULE** an. Wie Sie sich an das **APPMODULE** anmelden entnehmen Sie der **APPMODULE** Dokumentation.
3. Klicken Sie auf den Menüpunkt „App Manager“.
4. Sie befinden sich jetzt auf der Seite, auf der alle bereits installierten Smarthome Apps aufgelistet sind. Ist noch keine Smarthome App installiert worden, ist die Seite leer. Um eine Smarthome App zu installieren klicken Sie auf „App installieren“.
5. Klicken Sie als nächstes auf „App auswählen“, es öffnet sich nun ein Fenster. Wählen Sie das Verzeichnis in dem Sie die Smarthome App » **NEATO Robotics** « gespeichert haben aus und klicken Sie auf „OK“.

Die Smarthome App » **NEATO Robotics** « muss zuvor vom **BAB APPMARKET** (www.bab-appmarket.de) heruntergeladen werden.

Sobald die Information „Installation erfolgreich“ erscheint, klicken Sie nur noch auf „OK“ und parametrieren Sie Ihre Smarthome App.

Um eine Smarthome App händisch zu aktualisieren müssen Sie wie folgt vorgehen

1. Für ein Update der Smarthome App » **NEATO Robotics** « klicken Sie mit der linken Maustaste auf das App-Symbol.
2. Es öffnet sich ein Fenster mit einer Detailbeschreibung der Smarthome App. Klicken Sie hier auf „App updaten“ um das Update ihrer Smarthome App zu starten. Die Updateversion müssen Sie vorher vom **BAB APPMARKET** herunterladen.

Sobald die Information „Installation erfolgreich“ erscheint, klicken Sie nur noch auf „OK“. Bei einem Update der Smarthome App werden die vorher konfigurierten Parameter übernommen.

Die Smarthome App kann auch direkt im Webinterface aktualisiert werden. Ohne die Smarthome App aus dem **BAB APPMARKET** vorher herunterzuladen.

Im „App Manager“ werden verfügbare Smarthome App Updates gemeldet.

Hinweis

Bitte verwenden Sie Google Chrome als Browser zur Konfiguration der Smarthome App.

5 APP EINSTELLUNGEN

Mit der NEATO Robotics -App kontrollieren Sie Ihren Roboter-Staubsauger ganz einfach mit beliebigen KNX® -Komponenten. Um Geräten der Serie »Connected« mit KNX® steuern zu können, müssen Sie für jedes Gerät eine neue Instanz erstellen.

5.1 NEATO ROBOTICS

Um eine Instanz zu erstellen klicken Sie bitte auf folgendes Symbol „+Instanz erstellen“.

Instanzname

Wählen Sie hier einen Namen für die neue Instanz.

Kommentar:

Geben Sie hier eine Beschreibung der Funktion dieser Instanz ein.

Access-Token anfordern:

Betätigen Sie das Feld um einen ein Token zu generieren. Folgen Sie den Anweisungen die dabei angezeigt werden. Der Link kann auch über die Eingabe in einen Browser genutzt. Es erfolgt die Anmeldung bei NEATO, wo Sie dann den TOKEN erhalten, der im Feld des TOKEN einzutragen ist.

5.2 NETZWERKEINSTELLUNGEN

Wiederholungen der Statusabfrage (in Sekunden)

Abfrage des Roboterstatus, die alle X Sekunden gestartet wird. Der Standardwert ist 10. Bitte beachten Sie dabei, dass maximal 2 Instanzen erstellt werden können.

Auswahl des Roboters

Wählen Sie hier Ihren Staubsaugerroboter aus. Sollte nur ein Roboter im Netzwerk verfügbar sein, wird dieser automatisch ausgewählt.

5.3 STEUERUNGSEINSTELLUNGEN

Starten / Stoppen des Roboters (EIS 1)

Geben Sie eine KNX-Adresse ein zum Senden des Start oder Stopp-Befehls an den Roboter (8=Stopp/ 1=Start).

Pausieren / Starten des Roboters (EIS 1)

Geben Sie eine KNX-Adresse ein zum Senden des Pause- oder Resume-Befehls an den Roboter (0=Resume/ 1=Pause).

Statusabfrage zur Aktivität des Roboters (EIS 14 0-255)

Geben Sie eine Gruppenadresse zur Anzeige ein, in welchem Aktivitätsstatus sich der Roboter aktuell befindet:

- 1= Inaktiv
- 2= Aktiv
- 3= Pausiert

Andocken (EIS 1)

Geben Sie eine KNX-Adresse ein zum Senden des Home-Befehls an den Roboter.

Status angedockt (EIS 1)

Geben Sie eine Gruppenadresse zur Anzeige ein, ob der Roboter aktuell auf seiner Station ist (0= Nein/ 1= Ja).

Reinigungsprofil (EIS 1)

Geben Sie eine Gruppenadresse ein zum Setzen des Modus in dem der Roboter saugt (0= ECO/ 1= TURBO).

Status Reinigungsprofil (EIS 1)

Eingabe einer Gruppenadresse die den Modus anzeigt, in dem der Roboter saugt (0= ECO/ 1= TURBO).

Navigationsmodus (EIS 14 0-255)

Eingabe einer Gruppenadresse zum Setzen des Modus der Navigation (1= Normal/ 2= Extra Care/ 3= Deep).

Status Navigationsmodus (EIS 14 0-255)

Eingabe einer Gruppenadresse die den Modus der Navigation anzeigt (1= Normal/ 2= Extra Care/ 3= Deep).

5.4 EINSTELLUNGEN ZUM ROBOTER

Zeitplan (EIS 1)

Eingabe einer Gruppenadresse zum Empfang einer Ganzzahl die einem entsprechenden Zeitplan zugeordnet ist und schaltet dieses aktiv (1)/ inaktiv(0).

Status Zeitplan (EIS 1)

Geben Sie eine Gruppenadresse ein, die den aktuellen Status des Zeitplans anzeigt (inaktiv= 0 / aktiv= 1).

Trigger für die Zonen

Eingabe einer Gruppenadresse zum Empfang einer Ganzzahl die einer entsprechenden Zone zugeordnet ist.

Zonen

Mit dieser Funktion können Sie Zonen als ganzzahlige Zahlen zuweisen. Senden Sie diese Zahl an eine spezielle Gruppenadresse und das Gerät wird die Zone als nächstes bearbeiten.

Bei Aktivierung durch Hinzufügen, Kopieren und Bearbeiten öffnet sich ein weiteres Fenster.

ID

Vergeben Sie eine Ganzzahl als Identifizierung der Zone,

Zonenname

Bezeichnung der der Zone aus der App.

Leistung des Roboters (ECO / POWER)

Auswahl und setzt den Modus in dem der Roboter die Zone saugt (0= ECO/ 1= POWER).

Schon-Navigation

Auswahl des Modus der Navigation für die Zone (1= Normal/ 2= Extra Care/ 3= Deep).

5.5 STATUS DES ROBOTERS

Akku-Status (EIS 6 0–100%)

Geben Sie die Gruppenadresse ein für Informationen zum Akku-Füllstand.

Ladezeit (EIS 9 4 Byte FP)

Geben Sie die Gruppenadresse ein für Informationen wie lange der Roboter noch laden muss, bis der Akku-Stand 100% ist.

Speichern

Drücken Sie den Button zur Speicherung und Aktivierung der Einstellungen.

Speichern und schließen

Drücken Sie den Button zur Speicherung, Aktivierung und gleichzeitigem Verlassen der Einstellungen.

6 ANHANG

6.1 DATENPUNKTTYPEN

Funktion	EIS-Typ	DPT	Typische Funktion	Typische Werte	Daten	Bezeichner
Priority Position	EIS1	DPT1	Windalarm	1=hoch und sperren	1 Bit	1-bit
Switch	EIS1	DPT1	Licht schalten	0=Aus; 1=Ein	1 Bit	1-bit
DimControl	EIS2	DPT3	Dimmen	0=Aus; 1=Ein xxxx=relatives dimmen 0-255=absolutes dimmen	1Bit 4Bit 8Bit	3-bit controlled
Time	EIS3	DPT10	Uhrzeit	hh:mm:ss	3Byte	Time
Date	EIS4	DPT11	Datum	dd:mm:yyyy	3Byte	Date
Value	EIS5	DPT9	Fließkommazahl	[-671088.64 ... 670760.96]	1Byte	2-byte float value
DimValue	EIS6	DPT5	Prozent	0...100%	1Byte	8-bit unsigned value
DriveBlade Value	EIS6	DPT5	Winkelwert	0...100%; 0...255	1Byte	8-bit unsigned value
DriveShutter Value	EIS6	DPT5	Positionswert	0...100%; 0...255	1Byte	8-bit unsigned value
Position	EIS6	DPT5	Stellwert Heizung	0...100%; 0...255	1Byte	8-bit unsigned value
DriveMove	EIS7	DPT1	Jalousie fahren	0=hoch, 1=runter	1Bit	1-bit
DriveStep	EIS7	DPT1	Jalousie Lamelle verstellen	0=auf; 1= ab; 0 oder 1 während Bewegung=stopp	1Bit	1-bit
Priority Control	EIS8	DPT2	Priorität	0,1 schalten; 3=zwang aus; 4=zwang ein	2Bit	1-bit controlled
FloatValue	EIS9	DPT14	IEEE	Gleitkommawert	4Byte	4-byte float value
Counter 16bit	EIS10	DPT7	Zähler 16 Bit	0 ... 65.535	2Byte	2-byte unsigned value
Counter 16bit	EIS10	DPT8	Zähler 16 Bit Vorzeichen	-32.768 ... 32.767	2Byte	2-byte signed value
Counter 32bit	EIS11	DPT12	Zähler 32 Bit	0 ... 4.294.967.295	4Byte	4-byte unsigned value
Counter 32bit	EIS11	DPT13	Zähler 32 Bit Vorzeichen	-2.147.483.648 ... +2.147.483.647	4Byte	4-byte signed value
Access Control	EIS12	DPT15	Zugangskontrolle	Kartennummer	4Byte	Entrance access
Char	EIS13	DPT4	ASCII Zeichen	Buchstabe	1Byte	Character
Counter 8bit	EIS14	DPT5	Zählwert	0 ... 255	1Byte	8-bit unsigned value
Counter 8bit	EIS14	DPT6	Zählwert Vorzeichen	-128 ... 127	1Byte	8-bit signed value
String	EIS15	DPT16	Zeichenkette	max. 14 Zeichen	14 Byte	Character string

EIB/KNX Geräte tauschen fest vorgeschriebene Datenformate untereinander aus. Diese werden in Typen festgelegt.
Die alten Bezeichnungen der Typen lauten EIS (EIB Interworking Standard)
Die neuen Bezeichnungen lauten DPT (Data Point Type)