(DE)

OMEGA

Handbuch

OMEGA6-4RMA	OMEGA12-4RMA	OMEGA16-4RMA
OMEGA6-4R5V	OMEGA12-4R5V	OMEGA16-C
OMEGA6-C	OMEGA12-C	OMEGA16-Ca
OMEGA6-Ca	OMEGA12-Ca	

Dinacell Electrónica S.L.

Dinacell Electronica S.L.

Änderungen können ohne vorherige Ankündigung erfolgen.
Der Inhalt ist als allgemeine Information zu betrachten. Es darf nicht als Qualitätsgarantie angesehen werden. Einige technische oder redaktionelle Fehler können auftreten.
Die Haftung durch Dinacell Electronica ist ausgeschlossen.

Produkthinweis

Dieses Handbuch beschreibt die Merkmale des Produktes in der aktuellen Version.
Die in diesem Handbuch beschriebenen Eigenschaften und Funktionen betreffen die OMEGA-Modellfamilie (nicht alle Modelle enthalten alle Funktionen).

Nicht alle Merkmale sind in allen Ausführungen oder Versionen der OMEGA verfügbar.

Dokumenten Ref.: D1558-04

Ausgabedatum: 24/10/2022

Firmware Version: 1.05

Weitere Informationen

www.averdi.de

INHALTSVERZEICHNIS

1 Einführung 2
- 1.1 Produktbeschreibung 2
- 1.2 Funktionen der Modelle 2
- 1.3 Elektrische Daten 2

2 Technische Daten zur Installation 3
- 2.1 Abmessungen (mm) und Komponenten 3

3 Interne Struktur und Gerätemanagement 4
- 3.1 Diagramm der allgemeinen Struktur 4
- 3.2 Tastenfunktionen 4

4 Menüeinstellungen 5
- 4.1 Menüeinstellungen 5
- 4.2 Untermenü Information 6
- 4.3 Untermenü Einstellungen 6
- 4.4 Untermenü Alarme 7
- 4.5 Untermenü Kettenkompensation 8
- 4.6 Untermenü CanOpen 9
- 4.7 Untermenü ADC 9
- 4.8 Untermenü Analogausgang 10
- 4.9 Untermenü Kabinenanzeiger 10

5 NG-Technologie 11
- 5.1 Konfiguration mit Mobiltelefon, Tablet oder Computer 11
- 5.2 Funktion zum Einstellen der Seil/Gurtspannung 11
- 5.3 Firmware update 11

6 Fehler 12
- 6.1 Fehlerbeschreibung 12

7 Kurzanleitung zur Installation des OMEGA 13
- 7.1 Geräteinstallation 13
- 7.2 Geräteeinstellung 13
- 7.3 Gerätekonfiguration 13

Einführung

1

1.1 Produktbeschreibung

Das OMEGA ist ein Lastbegrenzungs- und Seilspannungsmessgerät.
Je nach Modell unterstützt es einen individuellen Messwert von bis zu 16 Sensoren. Das Gerät wird über Relaisalarme, analog Ausgang sowie optional über Can-Bus-Kommunikation mit der Steuerung verbunden.

1.2 Funktionen der Modelle

⚠ In diesem Handbuch sind alle Eigenschaften und Funktionen der OMEGA-Familie aufgeführt. (nicht alle Modelle beinhalten alle beschriebenen Funktionen).

Die unterschiedlichen Funktionen sind in der folgenden Tabelle aufgeführt.

Modelle		OMEGA6-4RMA	OMEGA6-4R5V	OMEGA6-C	OMEGA6-Ca	OMEGA12-4RMA	OMEGA12-4R5V	OMEGA12-C	OMEGA12-Ca	OMEGA16-4RMA	OMEGA16-C	OMEGA16-Ca
Eingangskanäle	-	6				12				16		
Temperaturbereich Arbeit	°C *(°F)*	-10 ... +65 *(+14 ...+149)*										
Temperaturbereich Speicher	°C *(°F)*	-20 ... +70 *(-4 ... +158)*										
Relais	-	4		-		4		-		4	-	
Alarme	-	5										
Analog Ausgänge 0-10V / 4-20mA / 0-20mA	-	✓	-	-	✓	✓	-	-	✓	✓	-	✓
Analogausgang 0-5V		-	✓	-	-	-	✓	-	-	-	-	-
CANopen-Lift CIA 417 (isoliert)	-	-	-	✓	✓	-	-	✓	✓	-	✓	✓
Kabinenanzeiger MB Ausgang	-	✓	-	-	-	✓	-	-	-	✓	-	-
NG Technologie (mit USB-Eingang für Firmware-Upgrade)	-	✓										

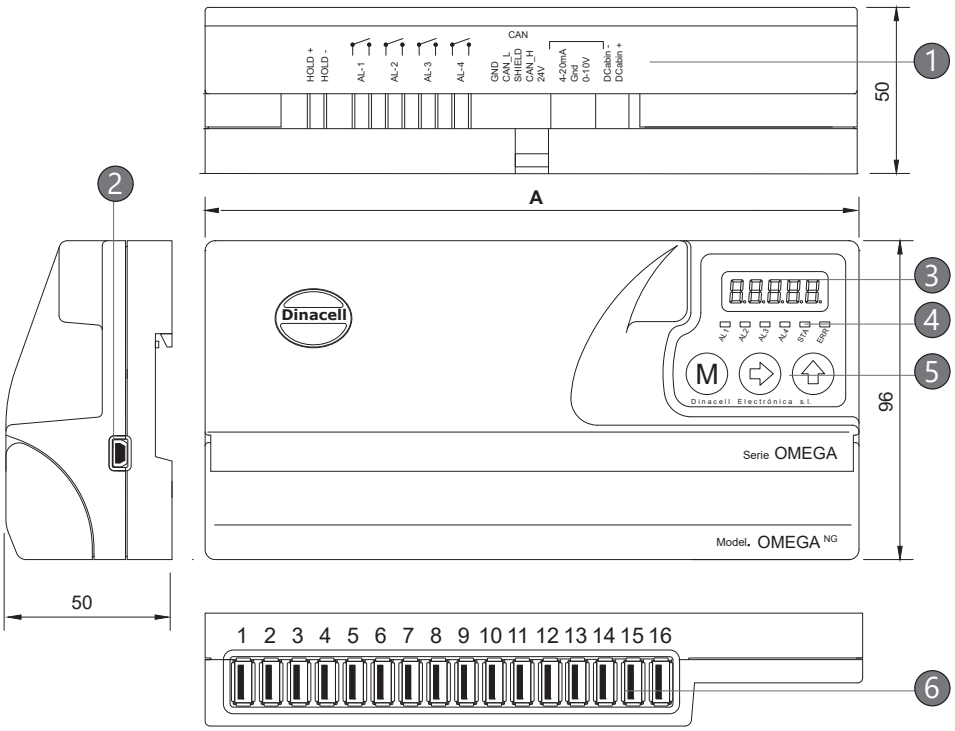
1.3 Elektrische Daten

Parameter		**Einheiten**	**Eigenschaften**
Stromversorgung (Kurzschlusssicher es ist nicht erforderlich, eine Sicherung auszutauschen)		VDC	10 ... 40
Maximale Stromaufnahme		mA	< 200
Relaiskontakt	Max. Spannung	VAC	250
	Max. Strombelastbarkeit	A	3
	Typ	-	NO
Haltespannungseingang		VAC/DC	12 ... 125
Gehäusematerial		-	IP50 Feuerresistentes ABS

Technische Daten zur Installation

2

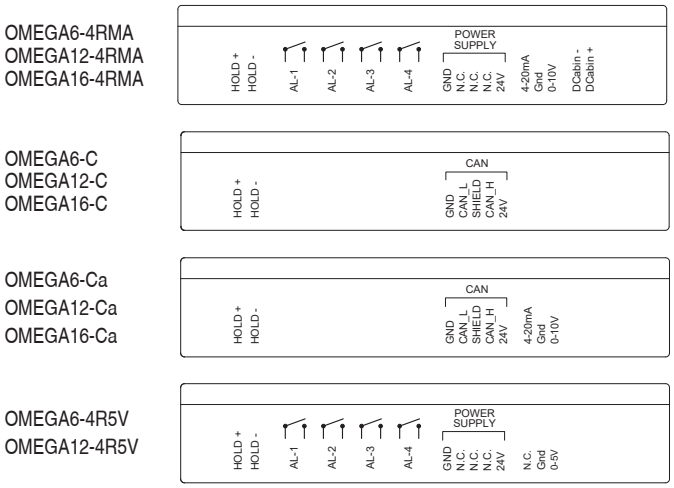
2.1 Abmessungen (mm) und Komponenten



Modelle	OMEGA6 OMEGA12	OMEGA16
A	165	200

(1) Verbindungsdiagramm.

⚠ Variiert nach Modell



HOLD + HOLD -	Eingang des Hold Signals.
AL-1 AL-2 AL-3 AL-4	Relais Alarmanschlüsse
POWER SUPPLY: GND, N.C., N.C., 24V CAN: GND, CAN_L, SHIELD, CAN_H, 24V	Stromversorgung des Geräts oder Strom und Anschluss des CAN-Netzwerks.
4-20mA Gnd 0-10V	Analoger Ausgang.
DCabin - DCabin +	Ausgang Kabinenanzeiger 5V (max. 30mA)

(2) NG Verbindungseingang.

Mini USB-Eingang für Firmwareaktualisierung.

(3) Anzeige.

(4) Status LED

- AL1 Volllastalarm
- AL2 Überlastalarm
- AL3 Leerlast oder Hilfsalarm
- AL4 Alarm Spannungsdifferenz oder schlaffes Seil/Gurt
- STA Status LED
- ERR Led Fehleranzeige

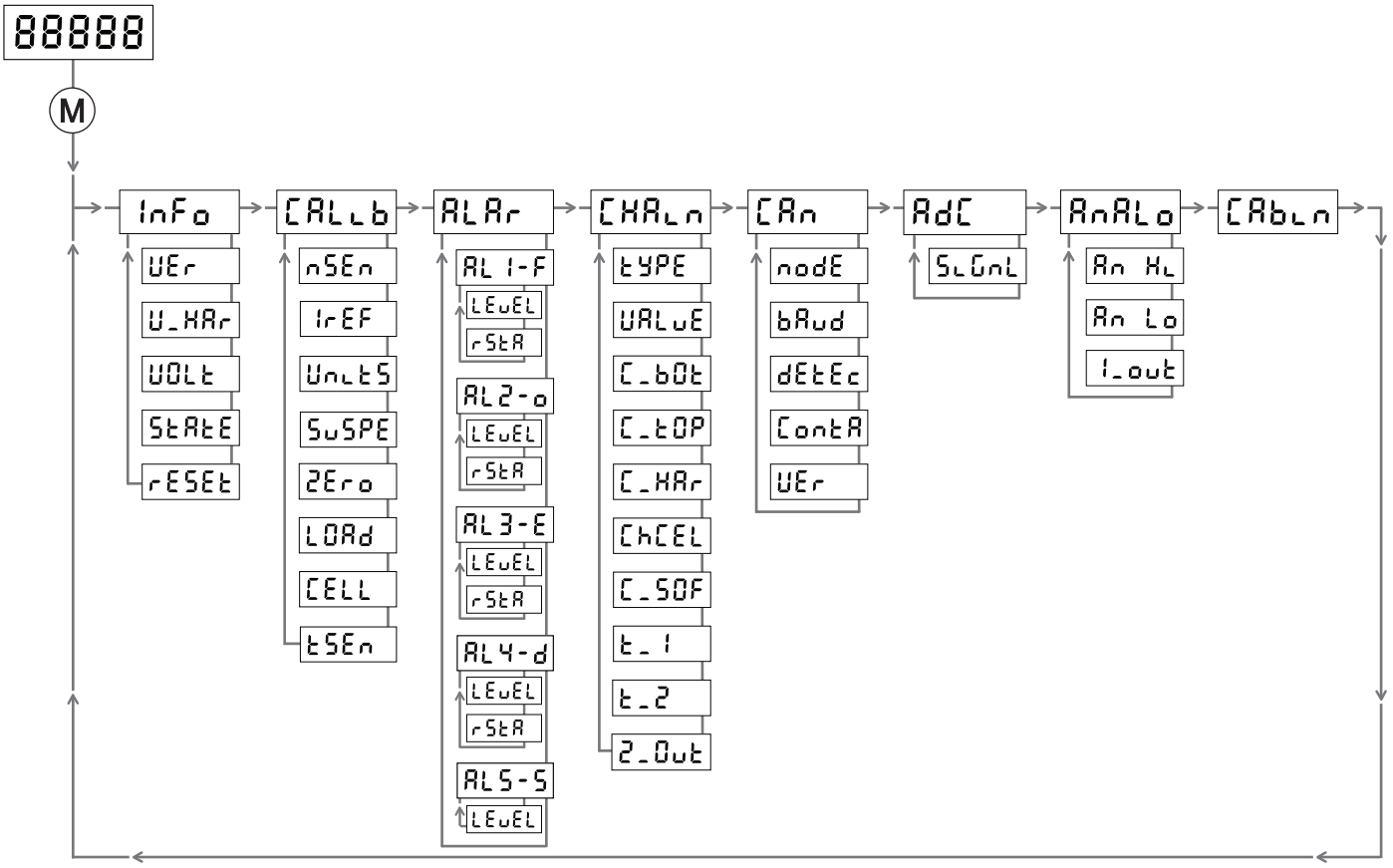
(5) Tastatur.

(6) Zellsignaleingang

USB-Eingang zum individuellen Auslesen jedes Sensors. Omega6-Modelle mit bis zu sechs Sensoren Omega12 bis zu zwölf Sensoren und OMEGA16 bis zu sechzehn Sensoren.

Interne Struktur und Gerätemanagement 3

3.1 Diagramm der allgemeinen Struktur



3.2 Tastenfunktionen

Tasten	Status	Funktionen
M	Von der Beladungsanzeige	Zum Eingang in das Menü oder zum Verlassen, gedrückt halten
	Im Menü	Zum Navigieren drücken Sie, um durch die verschiedenen Untermenüs oder Parameter zu navigieren.
	Einstellung der Parameter	Doppelklick, um den Wert zu bestätigen und zu speichern. Wenn Sie den Wert nach 10 Sekunden bestätigen, aber nicht speichern, wird der Wert nicht gespeichert.
	Im Menü	Zum Eingang in das Untermenü oder zum Parameter drücken
	Einstellung der Parameter	Zur Auswahl und zur Änderung drücken
	Im Menü	Zum Anzeigen des Parameters drücken
	Einstellung der Parameter	Zum Ändern des blinkenden Wertes drücken.

Menüeinstellungen

4

4.1 Menüeinstellungen

In der Anzeige der Auswerteeinheit wird das aktuelle gemessene Gewicht angezeigt 88888 . Um in das Menü zu gelangen oder um es zu verlassen, muss man die (M) Menütaste gedrückt halten. Das Menü hat eine zyklische Struktur, die aus verschiedenen Untermenüs besteht (siehe Abbildung unten).

⚠ Einige Modelle haben nicht alle Funktionen, siehe Punkt 1.2.

Menüeinstellungen	Beschreibung
InFo	Geräteinformation Untermenü.
CALib	Untermenü Gerätekalibrierung.
ALAr	Untermenü Alarme.
CHAin	Untermenü Kettenkompensation.
CAn	Untermenü Can-Kommunikation. ⚠ Nur für Modelle mit CANopen-Lift CIA 417. Siehe Abschnitt 1.2.
AdC	Untermenü zur Anzeige der Sensorsignale in mV/V.
AnALo	Untermenü für Analogausgang. ⚠ Nur für Modelle mit analogem Ausgang. Siehe Abschnitt 1.2.
CAbin	Parameter für Kabinenanzeiger. ⚠ Nur für Modelle mit Ausgang für MB-Kabinenanzeige. Siehe Abschnitt 1.2.

4.2 Untermenü Information

Optionen des Untermenüs	Beschreibung
InFo → UEr	**Firmware-Version (Schreibgeschützt).** Gültige Firmware : v1.00 und höher.
U_HAr	**Hardware Version (Schreibgeschützt).** Anzeige der Hardware-Version des OMEGA.
UOLt	**Gerätespannung (Schreibgeschützt).** Gültige Werte um 24 VDC.
StAtE	**Eeprom-Status. (Schreibgeschützt).**
rESEt	**Vorgang zurücksetzen.** _nO Um den Vorgang abzubrechen. _ALL Um alle Werte auf den Werkszustand zurücksetzen. ⚠ Alle Einstellungen gehen verloren.

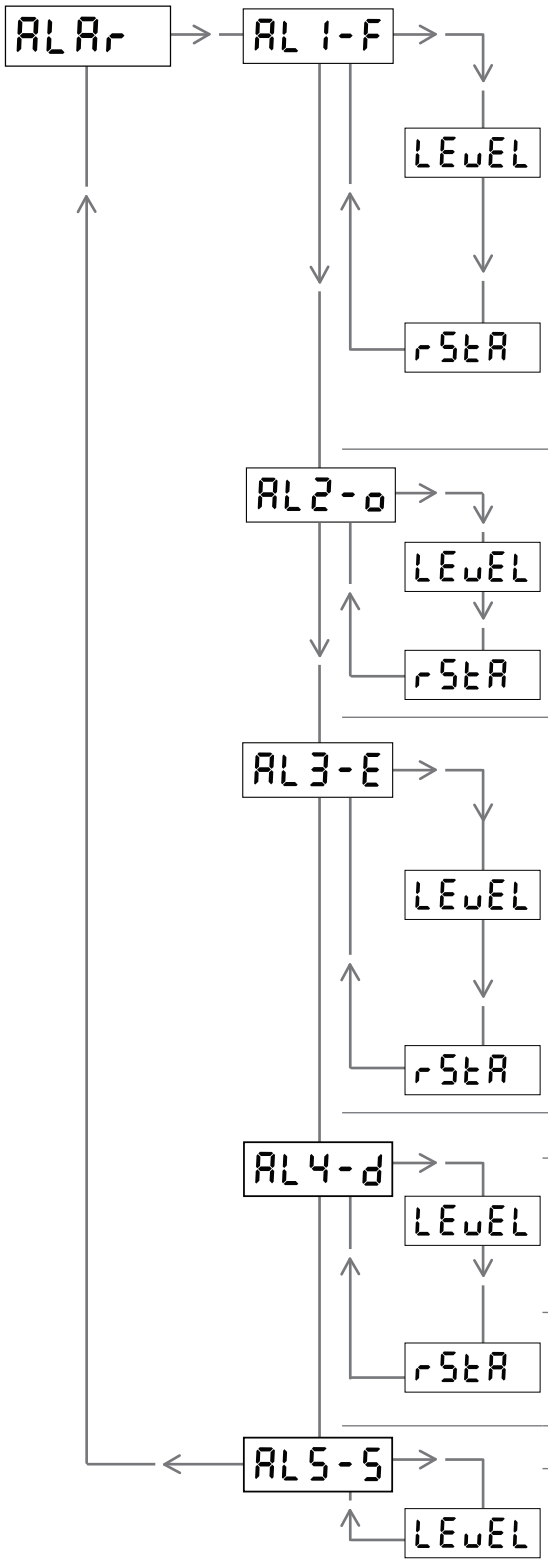
4.3 Untermenü Einstellungen

Optionen des Untermenüs	Beschreibung
CALLb → nSEn	**Parameter zur Angabe der Anzahl der an das Gerät angeschlossenen Sensoren.**
IrEF	**Die Operation Iref ermöglicht es dem Gerät, von jedem Sensor eine erste Referenz des einzelnen Signals zu nehmen.** _nonE Standardmäßig ausgewählt. Sie sollten diese Auswahl nicht ändern, wenn die zu installierenden Sensoren nur als Wägesystem verwendet werden oder wenn die Sensoren Plug & Play sind (Sensoren mit einem Zellwert auf ihrem Etikett). _ALL Wählen, für individuelle Spannungsmessungen von Seilen oder Gurten. ⚠ Wenn Sie "_ALL" auswählen, ist es notwendig, dass die Sensoren mit dem Gerät verbunden sind, aber nicht auf Ihrem Standort installiert sind. Falls sie installiert sind und es nicht möglich ist, sie zu deinstallieren, wählen Sie die Option "_NonE".
UnitS	**Parameter zur Auswahl der Gewichtseinheit. (Kilo oder Pfund).** ⚠ Alle Parameter mit Gewichtswerten werden in den ausgewählten Einheiten angezeigt, interne Berechnungen werden jedoch in kg durchgeführt, sodass Rundungsfehler auftreten können.
SuSPE	**Parameter, um die Art der Aufhängung der Installation anzugeben.** 1:1 2:1 3:1 4:1
2Ero	**Die Anwendung Nullabgleich** ⚠ Dieser Vorgang muss bei leerer Aufzugskabine durchgeführt werden. Im Display wird ein Wert angezeigt, der die Sekunden für einen Countdown anzeigt, die Zeit die für den Vorgang benötigt wird.
LOAd	**Gewichtsabgleich mit bekanntem Gewicht.** ⓘ Zur Angabe des Gewichts wird empfohlen, ein bekanntes Gewicht im Aufzug einzugeben, vorzugsweise 100% oder mindestens 60% über der maximalen Belastbarkeit (vollalarmwert). Den Wert dieses Gewichts in diesem Parameter angeben und bestätigen.
CELL	**Sensorsempfindlichkeit** ⓘ Wenn die Wägezellen Plug & Play sind, ist es möglich, eine Kalibrierung zu durchführen, ohne ein bekanntes Gewicht im Parameter "Load" anzugeben. Dieser Zelltyp trägt auf dem Etikett den Wert von Cell, der nach dem "null"-Vorgang in den Parameter "Zero" eingeben werden muss. ⚠ Wird der Wert mit "Zero" und "Load" kalibriert, wird er automatisch berechnet. Wird der Wert geändert, werden die Kalibrierdaten überschrieben.
tSEn	**Gewichtsanzeige der Sensoren. (Schreibgeschützt).** Wenn mehrere Sensoren angeschlossen sind, können Sie innerhalb dieses Parameters die von jedem getragenen Gewichte anzeigen.

4.4 Untermenü Alarme

In diesem Untermenü können die Alarmwerte eingestellt werden. Wird dieser Wert überschritten, ändert sich der Status des Relais. Der Status jedes Relais kann einzeln als Öffner oder Schließer konfiguriert werden.

ⓘ Die OMEGAs sind mit Alarm-LEDs ausgestattet (Kapitel 2.1). Diese LEDs sind nicht mit dem Status der Relais verbunden, sondern mit deren Aktion.

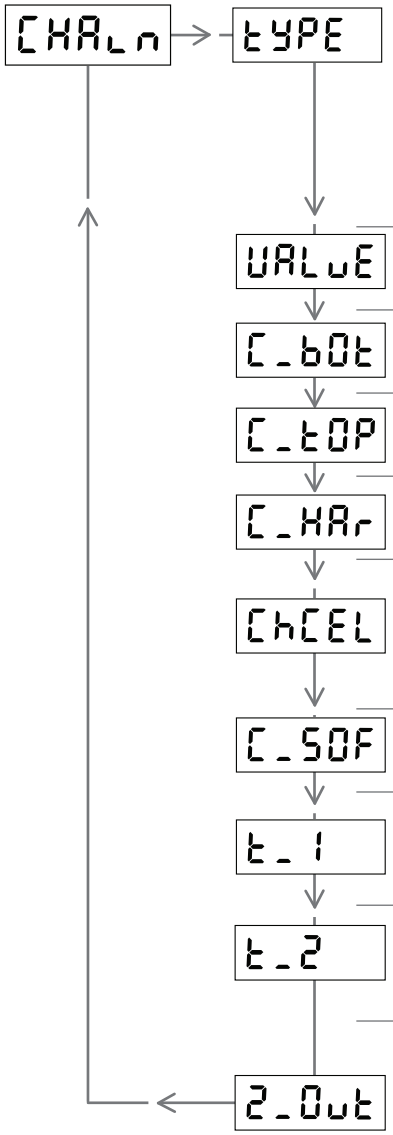
Optionen des Untermenüs	Beschreibung
	**Alarm 1: Volllast** **Parameter zur Anzeige der Alarmstufe.** Es werden die gewünschte Alarmwerte eingestellt. Wird der eingestellte Alarmwert ÜBERSCHRITTEN, schaltet das Relais und ändert seinen Status. Das der Alarmwert aktiv ist, zeigt die Alarm-LED an. Wird der Wert „00000" eingestellt, wird er deaktiviert. **Parameter zur Anzeige vom Relaisstatus.** In diesem Parameter wird der Relaisstatus für den Alarm konfiguriert der im nicht erregtem zustand aktiviert ist. _CLOS Öffner (standardmäßig festgelegt). _OPEn Schließer. **Alarm 2: Überlast** **Parameter zur Anzeige der Alarmwerte.** Dieser Parameter funktioniert genauso wie in Alarm 1, wird aber auf Alarm 2 angewendet. **Parameter zur Anzeige vom Relaisstatus.** _CLOS Öffner (standardmäßig festgelegt). _OPEn Schließer. **Alarm 3: Leerlast oder Hilfsrelais** **Parameter zur Anzeige der Alarmstufe.** Es werden die gewünschten Alarmwerte eingestellt. Wird der eingestellte Alarmwert wegen einer SENKUNG überschritten, schaltet das Relais und ändert seinen Status. Das der Alarmwert aktiv ist, zeigt die Alarm-LED an. Wird der Wert „00000" eingestellt, wird er deaktiviert deaktiviert. **Parameter zur Anzeige des Status des Relais.** _CLOS Öffner (standardmäßig festgelegt). _OPEn Schließer. **Alarm 4: SPANNUNGSDIFFERENTZ an Seilen oder Gurten.** Parameter, um den Prozentwert anzugeben, der benötigt wird, um zu erkennen, ob ein Seil oder Ein Gurt vom Durchschnitt aller anderen abweicht. Mit diesem Alarm können Sie einen Wert von 0% (Alarm aus) bis 100% anwenden. **Parameter zur Anzeige des Status des Relais.** _CLOS Öffner (standardmäßig festgelegt). _OPEn Schließer. **Alarm 5: Schlaffseil oder schlaffer Gurt** Wert, um einen Gewichtsschwellenwert festzulegen. Wenn dieser Schwellenwert unter den festgelegten Wert fällt, wird er aktiviert. Standardmäßig ist dieser Alarm mit dem Wert 0 deaktiviert. ⚠ Dieser Alarm teilt das Relais mit Alarm 4. Wird das Seil oder der Gurt Alarm aktiviert, zeigt das Display Ihnen SLACK an.

4.5 Untermenü Kettenkompensation

⚠ Falls Sie eine Kettenkompensation wünschen, müssen Sie das HOLD-Signal an das Gerät anschließen.

In diesem Untermenü können Sie die möglichen Kettenkompensationen für Software oder Hardware aktivieren oder deaktivieren. Diese Funktion ermöglicht es, den Gewichtsunterschied, der durch Kettengewichte oder ähnlichem verursacht wird zu kompensieren.
Sobald die Kompensation eingerichtet wurde, führt das Gerät nach Aktivierung des HOLD-Signals z.B. mit dem Schließen der Türen, die Berechnung durch, um das Gewicht während der Bewegung des Aufzugs zu kompensieren.
In einigen Installationen, funktioniert die Kettenkompensation per Software. Durch Reibung an den Schienen und der Gewichtsänderungen bei langen Schächten wird eine Kompensation über Hardware empfohlen. Diese Kompensation erfordert einen Hilfssensor, der speziell für die Kettenkompensation entwickelt wurde.

⚠ Wenn ein Sensor zur Kettenkompensation verwendet wird, dürfen Sie diesen Sensor NICHT in den Abschnitt Anzahl der Sensoren der Kalibrierung einbeziehen (Kapitel 4.3).



Optionen des Untermenüs	Beschreibung
tYPE	**Parameter zur Auswahl der Art der Kettenkompensation.** _HArd Kompensation über Hardware. ⚠ Dieser Vorgang erfordert einen zusätzlichen Sensor, um das Gewicht der Kette zu messen. Nach dem letzten angeschlossenen Sensor platzieren. _SoFt Kompensation über Software _nonE Keine Kettenkompensation
VALuE	**Maximaler Wert der Kettenkompensation (Für Hardware und Software).** Auswahl des Wertes zum Kompensieren von 0 ... 600
C_bOt	**Einstellung des Gewichts in der unteren Etage. (Nur über Hardware).** _YES Mit dem Aufzug auf der unteren Etage wählen und bestätigen.
C_tOP	**Einstellung des Gewichts im Obergeschoss. (Nur über Hardware).** _YES Mit dem Aufzug auf der obersten Etage wählen und bestätigen.
C_HAr	**Tatsächliche kompensierte Kettenlast über Hardware. (Schreibgeschützt)** Dieser Wert wird in den ausgewählten Einheiten angezeigt (Kapitel 4.3).
ChCEL	**Parameter zur Anzeige der Alarmstufe.** Dieser Parameter wird selbst berechnet, wenn ein Gewichtungswert auf der unteren und oberen Etage gemessen wird. ⚠ Wird der Wert „00000" eingestellt, wird er deaktiviert.
C_SOF	**Kompensierung des Kettengewichts durch Software (Schreibgeschützt)** Dieser Wert wird in den entsprechenden Parametern angezeigt (Kapitel 4.3).
t_1	**Zeit, um das Gewicht vor der Aktivierung des HOLD-Signals zu messen.** Dieser Wert wird in Zehntelsekunden gemessen und dient dazu, das Gewicht vor dem Schließen der Türen stabil zu messen.
t_2	**Zeit zum Aktualisieren des Gewichts, wenn das HOLD unterbrochen wird.** Dieser Wert wird durch Zehntelsekunden markiert und dient dazu, ein stabiles Gewichtsmaß nach dem Öffnen der Türen zu aktualisieren.
2_Out	Die OMEGA-Geräte integrieren eine Funktion namens AUTO-NULL-KURZ. Wenn das Gerät für 2 Minuten keine Gewichtsänderungen von mehr als 20 kg erkennt, werden alle Fehler korrigiert. Der Kompensationswert, der unter dem als maximalen Kompensationswert angezeigt wird, ist auch für die AUTO-NULL-LANG-Funktion gültig, die nach einer 30-minütigen Pause Korrekturen vornehmen kann.

	AUTO-NULL-KURZ	AUTO-NULL-LANG
A_1	ON	ON
A_2	ON	OFF
A_3	OFF	ON
A_4	OFF	OFF

ⓘ Wenn der maximale Kompensationswert auf "00000" festgelegt ist, wird die AUTO-NULL-KURZ-Funktion deaktiviert.

4.6 Untermenü CanOpen

Einige der OMEGA-Modelle verwenden CanOpen-Lift CiA 417 profile. In diesem Untermenü finden Sie einige wichtige Parameter, die konfiguriert werden können, wie z. B. die Baud-rate des Geräts und die Identifizierung des Knotenpunktes.

⚠ Wenn das Gerät als Ende der Leitung in der CAN-Installation platziert wird, muss der 120-Ohm-Widerstand im Parameter "Ende der Leitung" aktiviert werden, [EoL] .

Optionen des Untermenüs	Beschreibung
[CAn] → [nodE]	**CanOpen Geräte Knotenerkennung.** HINWEIS: Wenn mehr als eine OMEGA-Einheit an das selbe Can Bus-Netzwerk angeschlossen ist, muss jede Can-Knotenidentifikation unterschiedlich sein, und jede COB_ID muss geändert und im CanOpen-Wörterbuch gespeichert werden. (COB_ID = 0x40000188 (für Aufzug #1), COB_ID = 0x40000198 (für Aufzug #2), etc...)
[bAud]	**Baudrate des Gerätes.** In diesem Parameter kann die Übertragungsgeschwindigkeit ausgewählt werden. Die Übertragungsgeschwindigkeiten des Gerätes sind 125 oder 250kb gemäß 417.
[EoL]	**Ende der Leitung.** Die OMEGAs, die diesen Parameter integrieren, haben einen internen Widerstand, der aktiviert werden muss, wenn das Gerät als Ende der Leitung positioniert ist. [_YES] Wenn das Gerät als Ende der Leitung positioniert ist, wählen Sie aus und bestätigen Sie, um den Widerstand von 120 Ohm zu aktivieren.
[dEtEc]	**Gewichtsänderungserkennung.** Mindestwert, um eine Gewichtsänderung in der Kabine zu erkennen und zu senden. Wenn eine Gewichtsänderung überschritten wird, wird eine PDO-Nachricht gesendet.Dieser Parameter wird verwendet, um die CAN Kommunikation nicht zu sättigen. Auswählbare Einheiten sind 1,2,5,10,20,25,50,100,250.oder OFF (Standard ist auf 1 gesetzt).
[ContA]	**Steuerung durch Türkontakte** Im Falle des Fehlens eines HOLD-Signals ist es möglich, die Bewegung der Aufzugstüren durch die Informationen auf dem Bus zu erkennen. [_No] Wenn die Installation HOLD-Signal integriert. [_MoVE] Wenn die Installation kein HOLD-Signal integriert, wählen Sie diese Option aus, um das Bewegungssignal des Controllers zu lesen. (Empfohlener Wert) [_StAt] Wenn die Installation kein HOLD-Signal integriert, wählen Sie diese Option aus, um den Status des Controllers zu lesen. [_Cont] Wenn die Installation kein HOLD-Signal integriert, wählen Sie diese Option aus, um die Informationen der Aufzugstürsteuerung zu lesen.
[UEr]	**CanOpen Version (Schreibgeschützt).** Die aktuelle Version ist 2.0

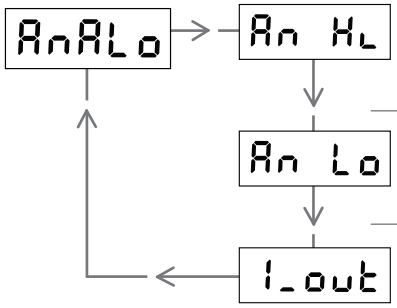
4.7 Untermenü ADC

Optionen des Untermenüs	Beschreibung
[AdC] → [SLGnL]	**Sensorsignal in mV/V. (Schreibgeschützt)**

4.8 Untermenü Analogausgang

⚠ Je nach gewähltem Modell gibt es zwei Arten von analogen Konfigurationen (Absatz 1.2).
- Ein analoger Spannungsausgang von 0-10V und ein analoger Stromausgang von 4-20mA oder 0-20mA.
- Einziger analoger Spannungsausgang 0-5V.

⚠ Wenn das HOLD-Signal aktiviert ist, ändert sich der analoge Ausgang während der Fahrt auf dem Aufzug erst, wenn das Signal deaktiviert ist.

Optionen des Untermenüs	Beschreibung
	**Maximale Last für Analogausgang.** In diesem Parameter müssen Sie in den ausgewählten Einheiten je nach Modell einen maximalen Gewichtungswert für (10V oder 20mA) oder für (5V) angeben.
	Mindestlast für Analogausgang. In diesem Parameter müssen Sie den Mindestlastwert in den ausgewählten Einheiten (Kapitel 4.3) für 0V, 0mA oder 4mA angeben.
	Art der aktuellen Auswahl für den Ausgang. Mit diesem Parameter wird der Ausgang auf 4-20 oder 0-20mA eingestellt.

- Beispiel mit Spannung (0-10 V): Bei einer Konfiguration mit einer Mindestlast von 0 kg (leere Aufzugskabine) und einer maximalen Kapazität von 100 kg (volle Aufzugskabine).

Konfiguration A		Konfiguration B	
An HL =100kg	100kg=10V	An HL =0kg	0kg=10V
An Lo =0kg	0kg=0V	An Lo =100kg	100kg=0V

- Beispiel mit Leistung (0-20 mA / 4-20 mA): Bei einer Konfiguration mit einer Mindestlast von 0 kg (leere Aufzugskabine) und einer maximalen Kapazität von 100 kg (volle Aufzugskabine).

Konfiguration A		Konfiguration B	
An HL =100kg	100kg=20mA	An HL =0kg	0kg=20mA
An Lo =0kg	0kg=0/4mA	An Lo =100kg	100kg=0/4mA

4.9 Untermenü Kabinenanzeiger

Dieser Parameter wird verwendet, um den Typ einer MB-Standanzeige zu definieren.
Um die Kabinenanzeige richtig zu konfigurieren, muß man beachten, dass die in den Volllast- und Überlastalarmen festgelegten Werte als Referenz verwendet werden. Die LEDs der Silhouette leuchten entsprechend der Volllast. Wenn das Gewicht in der Kabine die Überlastgrenze überschreitet, zeigt der MB sowohl optisch (LED blinkt) als auch akustisch (Summer) an, dass der Aufzug überlastet ist.

Optionen des Untermenüs	Beschreibung
CAbLn	**Art der Kabinenanzeige.** _LEd MB, Kabinenanzeige mit fester Überlast -LED. _INC MB, Kabinenanzeige mit progressiver LED.

NG-Technologie

5

5.1 Konfiguration mit Mobiltelefon, Tablet oder Computer

OMEGAs benötigen ein Gateway wie das GD-WiFi-Modell, um drahtlos mit einem Mobiltelefon, Tablet oder Computer verbunden werden zu können. Oder einen Adapter mit USB-A-Buchse und einem Mini-USB-B-Stecker, zum Verbinden über ein USB-Kabel mit einem Computer.

Die mit NG-Technologie entwickelten Dinacell-Geräte zeichnen sich vor allem durch ihre mögliche Anbindung an Smartphones, Tablets oder Computer aus. Damit sie alle Parameter in Echtzeit lesen, die Installation testen und das Gerät kalibrieren können, ohne auf die Gerättastatur zugreifen zu müssen. Der Prozess der Kalibrierung von NG-betriebenen Geräten über ein mobiles Gerät, Tablet oder Computer beschleunigt und reduziert die Einrichtungszeit. Die Schritte und Verfahren bei der Kalibrierung des Geräts sind die gleichen (Kapitel 7), aber viel schneller und intuitiver. Um diese Vorteile nutzen zu können, müssen Sie die Tools ng2-Anwendung anschließen und herunterladen.

Die Anwendung ist für Windows, IOS und Android verfügbar.

Für Windows laden Sie die APP (Anwendung) unter www.dinacell.com im Softwarebereich herunter.

5.2 Funktion zum Einstellen der Seil/Gurtspannung

OMEGA Geräte können einen individuellen Messwert für jeden Sensor haben. Mit einem kalibrierten Gerät können Sie die Spannung von Seilen oder Gurten anpassen, indem Sie ein Gerät verwenden, das die Anwendung Tools ng2 enthält. Klicken Sie in der App auf den Lade-Assistenten. Sie finden diese Option in der Menüleiste, für die mobile Version klicken Sie auf ☰. Der Last-Assistent zeigt Ihnen die Spannung aller Seile oder Gurte. Um die Konfiguration zu starten, klicken Sie auf die Home-Schaltfläche. Der Assistent berechnet die für jeden Sensor erforderliche Last. Indem Sie auf sie klicken, nacheinander, passen Sie jedes Seil oder Gurt entsprechend der Berechnung für jeden Sensor an.

Klicken Sie auf die Schaltfläche Neuberechnen ⟳. Alle Sensoren sollten grün und mit einem korrekten Signal auf der linken Seite erscheinen. Wenn ein Seil oder Gurt nicht vollständig eingestellt ist, wiederholen Sie den Vorgang und überprüfen Sie erneut.

5.3 Firmware update

Anforderungen und Komponenten, die für das Upgrade erforderlich sind:

- Das Gerät muss über einen Mini-USB-Eingang für das Firmware-Upgrade verfügen (Abschnitt 1.2).
- Ein USB-A-Buchse auf Mini USB-A Stecker Adapterkabel, um den USB-Stick an das Gerät anzuschließen.
- Ein FAT32 USB-Stick, der nur die zu aktualisierende Firmware enthält (Datei. CYP)

Das Verfahren zum Aktualisieren des Geräts ist folgendes:

(1) Kopieren Sie die neue Firmware auf den USB-Stick.

(2) Schalten Sie die Stromversorgung aus, oder trennen Sie die Stromversorgung vom Gerät.

(3) Halten Sie die Ⓜ Taste gedrückt, und verbinden Sie dann die Stromversorgung an das Gerät an. Die STA LED blinkt und die ERR-LED bleibt fixiert.

(4) Jetzt können Sie den USB-Stick mit der neuen Firmware über den USB-Kabeladapter an den Mini-USB-Anschluss des Geräts anschließen. Die ERR-LED blinkt, wenn der USB-Stick erkannt wird.

(5) Warten Sie, bis das Gerät die neue Firmware aktualisiert hat. Der Vorgang kann bis zu einer Minute dauern.

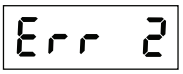
(6) Wenn das Upgrade abgeschlossen ist, wird das Gerät automatisch neu gestartet.

Fehler

6

6.1 Fehlerbeschreibung

Das Gerät zeigt erkannte Fehler als, in der Tabelle aufgeführte Fehlercodes an:

Fehler	Beschreibung	Maßnahme
	Kontaktfehler. Sensor defekt oder Leitung beschädigt.	Überprüfung der Anschlüsse und Leitungen
	Negativer Signalüberlauf. Der Sensor arbeitet in die entgegengesetzte Richtung oder ist falsch angeschlossen.	Den montierten Sensor prüfen.
	Positiver Überlauf. Der Sensor trägt eine Last, die größer als der Nennwert ist.	-Der Sensor kann beschädigt sein. Ersatz des Sensors durch einen mit höherer Kapazität
	Negatives Signal. Der Sensor funktioniert nicht mit Omega Einheiten	Identifizieren und ersetzen Sie den Sensor
	Kurzschluss am Ausgang des MB-Kabinenanzeigers.	-Kurzschluss suchen und beseitigen. -Gerät ausschalten und wieder einschalten damit der angezeigte Fehler 5 erlischt.
	Speicherdatenverlust. ⚠ Wenn dieser Fehler auftritt, wechseln die Relais in den Status OFFEN.	Sie müssen Ihr Gerät zurücksetzen (Kapitel 4.2) alle Gerätekonfigurationsdaten, Kalibrierung, Kettenkompensationsalarme... werden verloren. (Kapitel 4.2) ⓘ Sie müssen dann Ihr Gerät wiederherstellen, indem Sie alle verlorenen Daten neu konfigurieren. Um den Kalibrierungsprozess nicht wiederholen zu müssen, ist es möglich, den Wert von "cell" vor dem Zurücksetzen zu notieren. Und stellen Sie dann die Kalibrierung wieder her, indem Sie den Nullvorgang durchführen und den Wert von "cell" eingeben (Kapitel 4.3).
	Sensor mit sehr geringer Empfindlichkeit. Das Gerät wurde nicht richtig eingestellt oder der Sensor hat einen zu niedrigen Nennwert.	-Nullabgleich erneut durchführen -Ersetzen des Sensors durch einen Sensor mit niedrigerer Nennlast.
	Der Kettensensor ist nicht richtig angeschlossen, die Leitung ist beschädigt oder eine falsche Anzahl von Sensoren ist im Parameter nSens eingestellt.	-Verbindung des Kettensensors prüfen. -Wenn keine Hardwarekettenkompensation gewünscht wird, ändern Sie den Parameter Typ unter Menükette zu "None" oder "Soft".

⚠ Wichtig: Wenn ein Fehler auftritt, werden alle Alarme AKTIVIERT und die Relais ändern ihren Alarmstatus. Bei Fehler 6 sind alle Relais geöffnet.

Kurzanleitung zur Installation des OMEGA 7

⚠ Einige Modelle integrieren möglicherweise nicht alle Menüs oder Funktionen, siehe Abschnitt 1.2.

ⓘ Bevor Sie die Sensoren installieren, ist es ratsam, alle Punkte des Handbuchs zu lesen.

ⓘ Die Bedienung der Tasten am Gerät ist in Kapitel 3.2 angegeben.

7.1 Geräteinstallation

7.1.1 Schließen Sie die Sensoren an das Gerät an. Sie müssen sie in aufeinander folgender Reihenfolge platzieren, beginnend mit Kanal 1.

7.1.2 Schließen Sie das Hold-Signal unter Berücksichtigung seiner Polarität an.

7.1.3 Bei Modellen mit Alarmrelais die richtigen Anschlüsse herstellen.

7.1.4 Bei Modellen mit "CAN" die entsprechenden Anschlüsse herstellen.

7.1.5 Bei Modellen mit "Analogausgang" die richtigen Anschlüsse herstellen.

7.1.6 Modelle mit "MB-Kabinendisplay" Machen Sie die Anschlüsse unter Berücksichtigung ihrer Polarität.

7.1.7 Schalten Sie die Stromversorgung ein.

7.2 Geräteeinstellung CALIb

7.2.1 nSEn Anzahl der Sensoren eingeben (evtl. angeschlossener Kettensensor wird nicht mit angegeben).

7.2.2 IrEF Dieser Parameter ist standardmäßig auf "_NoNE" eingestellt und sollte nicht geändert werden, wenn die Sensoren als Wägesystem verwendet werden sollen. Wenn Sie jedoch die individuelle Spannung oder das Gewicht jedes Seils oder Gurtes kennen müssen, und die zu installierenden Sensoren nicht Plug & Play sind (Sensoren, die ihren Zellwert wie PFC-Modelle, TCA und andere kalibrierte Sensoren auf dem Etikett tragen) müssen Sie im Abschnitt "Iref" , "_ALL" auswählen, ohne dass Sensoren am Aufzug angebracht sind.

7.2.3 UnitS Einstellung der Gewichtseinheit in Kilo oder Pfund.

7.2.4 SuSPE Wählen Sie die Art der Installationsaufhängung (1:1, 2:1, 3:1, 4:1).

7.2.5 Der nächste Schritt besteht darin, die Sensoren in Ihrem Arbeitsbereich zu installieren.

7.2.6 2Ero Dann den Vorgang ausführen, um Null anzugeben (Vorgang mit leerem Aufzug ausführen).

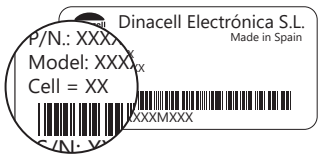
ⓘ Die Kalibrierung kann je nach Sensortyp auf zwei verschiedene Arten durchgeführt werden. Option (A) für alle Sensortypen oder Option (B) für Plug and Play-Sensoren (Werkseinstellung).

7.2.7 LOAd Option (A)

Sie müssen im parameter LOAd eine bekannte Gewichtung angeben. Dazu wird empfohlen, ein Gewicht von 100% oder mindestens 60% der maximalen Tragfähigkeit in den Aufzug einzufügen.

7.2.7 CELL Option (B)

Wenn die installierten Sensoren Plug & Play sind (diese Sensoren geben den Zellenwert auf dem Etikett an), müssen Sie diesen Wert im CELL Parameter angeben.



7.3 Gerätekonfiguration

7.3.1 ALAr Der nächste Schritt besteht darin, die Alarme einzustellen, indem der Relaisstatus überprüft und ein Gewichtspegel für Volllastalarme, Überlast, leere Kabine und einen prozentualen Pegel für Spannungsdifferenzalarm und Kabelalarm eingestellt wird. Wenn Sie mehr über die Arten von Alarmen wissen müssen und wie Sie sie einstellen können, beziehen Sie sich auf (Kapitel 4.4).

7.3.2 CHALn Standardmäßig ist es mit einer Softwarekettenkompensation konfiguriert. Wenn Sie die Kettenkompensation ändern müssen oder weitere Informationen erhalten möchten, lesen Sie Kapitel 4.5.

7.3.3 CAn Nur wenn Sie den CanOpen-Parameter konfigurieren müssen (Kapitel 4.6).

7.3.4 AnALo Nur wenn Sie analoge Ausgänge konfigurieren müssen (Kapitel 4.8).

7.3.5 CAbLn Nur wenn Sie ein Kabinendisplay angeschlossen haben und es konfigurieren müssen (Kapitel 4.9).

Offizieller Händler für Dinacell Electrónica S.L. in Deutschland

AVERDI Inh. Peter Erdmann
Handelsring 6, 26624 Südbrookmerland (Moordorf)
post@averdi.de
www.averdi.de