(DE)

RCU

Bedienungsanleitung

RCU-210N | RCU-2R5V | RCU-2Ra | RCU-12 2Ra | RCU-C

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.

Produkthinweis

Produktmitteilung
Dieses Handbuch beschreibt
das Produkt in seiner aktuellen Version.
Die in diesem Handbuch enthaltenen Ressourcen dienen der MODELL RCU.

Dokumenten Ref.: D1824-05

Ausgabedatum: 09/04/2025

Firmware-Version: 1.11

Für mehr Information

www.averdi.de

INHALTSVERZEICHNIS

1 Einführung 2
- 1.1 Gesamtüberblick 2
- 1.2 Funktionen nach Modell 2

2 Technische Daten für die Installation 3
- 2.1 Abmessungen (mm) und Komponenten 3
- 2.2 Elektrische Spezifikationen 3

3 Interne Struktur- und Geräteverwaltung 4
- 3.1 Beschreibung des Schaltungsschemas 4
- 3.2 Tastaturfunktionen 4

4 Einstellungsmenü 5
- 4.1 Einstellungsmenü 5
- 4.2 Untermenü Informationen 6
- 4.3 Kalibrieruntermenü 6
- 4.4 Alarm-Untermenü 7
- 4.5 Untermenü für die Kompensation der messkette 8
- 4.6 CanOpen Untermenü 9
- 4.7 Analoges Ausgangsuntermenü 10
- 4.8 ADC-Untermenü 10

5 NG-Technologie 11
- 5.1 Welche Vorteile hat es? 11
- 5.2 Konfiguration von Mobilgeräten, Tablets oder Computern 11
- 5.3 Firmware-Update 11

6 6.1 Fehlercodes 12
- 6.1 Fehlercodes 12

7 Kurzanleitung für die Installation der RCU 13
- 7.1 Geräteinstallation 13
- 7.2 Gerätekalibrierung 13
- 7.3 Gerätekonfiguration 13

Einführung

1

1.1 Gesamtüberblick

Das RCU-Geräte wurde entwickelt, um die Belastung von Aufzügen zu begrenzen. Unsere Geräte haben einen geringen Stromverbrauch. Die RCU sind ein ausgezeichnetes kostengünstiges Gerät, um das Gewicht in Ihrem Aufzug zu begrenzen.

1.2 Funktionen nach Modell

⚠ Dieses Handbuch enthält die Ressourcen für alle RCU-Modelle.

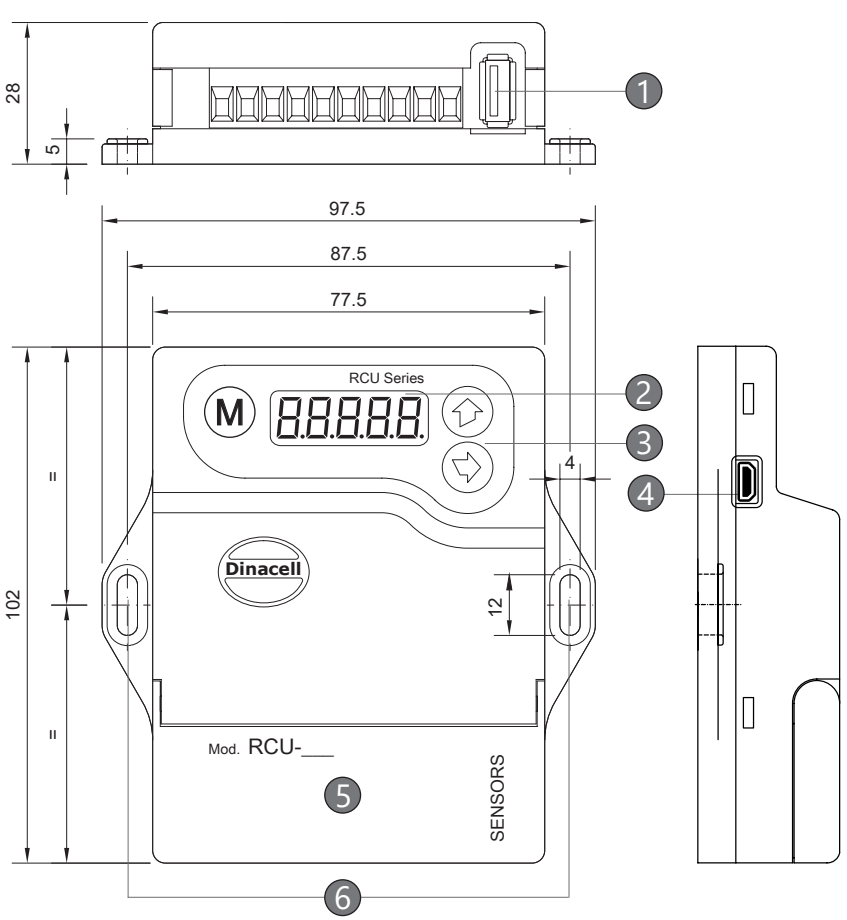
Um die Funktionen der einzelnen Modelle zu kennen, wenden Sie sich bitte an die folgende Tabelle.

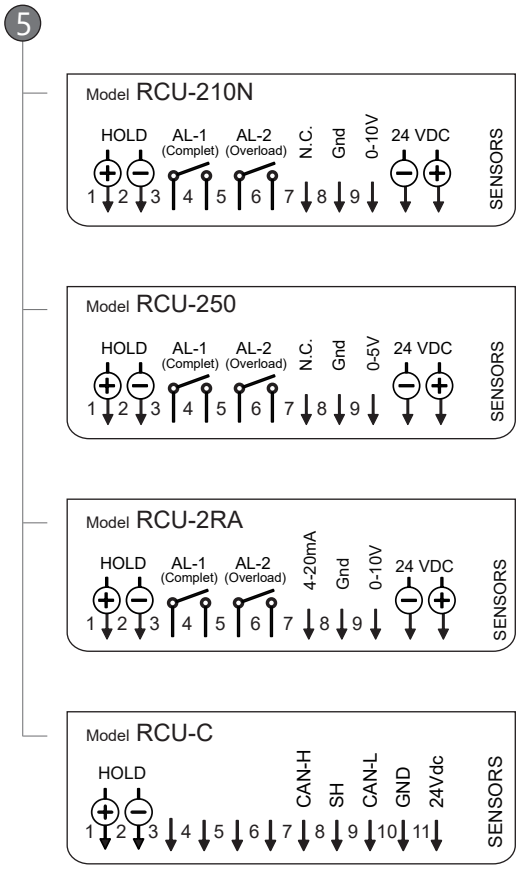
Modelle		RCU-210N	RCU-2R5V	RCU-2Ra	RCU-12 2Ra	RCU-C
Anzahl von Relais		2				-
Alarm Anzahl		2				3
Analog Ausgänge	4-20 mA	-	-	✓	✓	-
	0-20 mA	-	-	✓	✓	-
	0-10 V	✓	-	✓	✓	-
	0-5 V	-	✓	-	-	-
CANopen CIA 417		-	-	-	-	✓
NG-Technologie (erfordert Gateway)		-	-	✓	✓	✓
Mini-USB für Firmware-Update		✓	-	✓	✓	✓

Technische Daten für die Installation

2

2.1 Abmessungen (mm) und Komponenten





(1) Zellsignaleingang. USB
(2) Anzeige. 5 Ziffern.
(3) Tastatur. 3 Tasten.
(4) Mini-USB-Eingang.
(5) Verdrahtungsdiagramm. *Je nach Modell.
(6) Spannpunkte. Für die Installation des Computers.

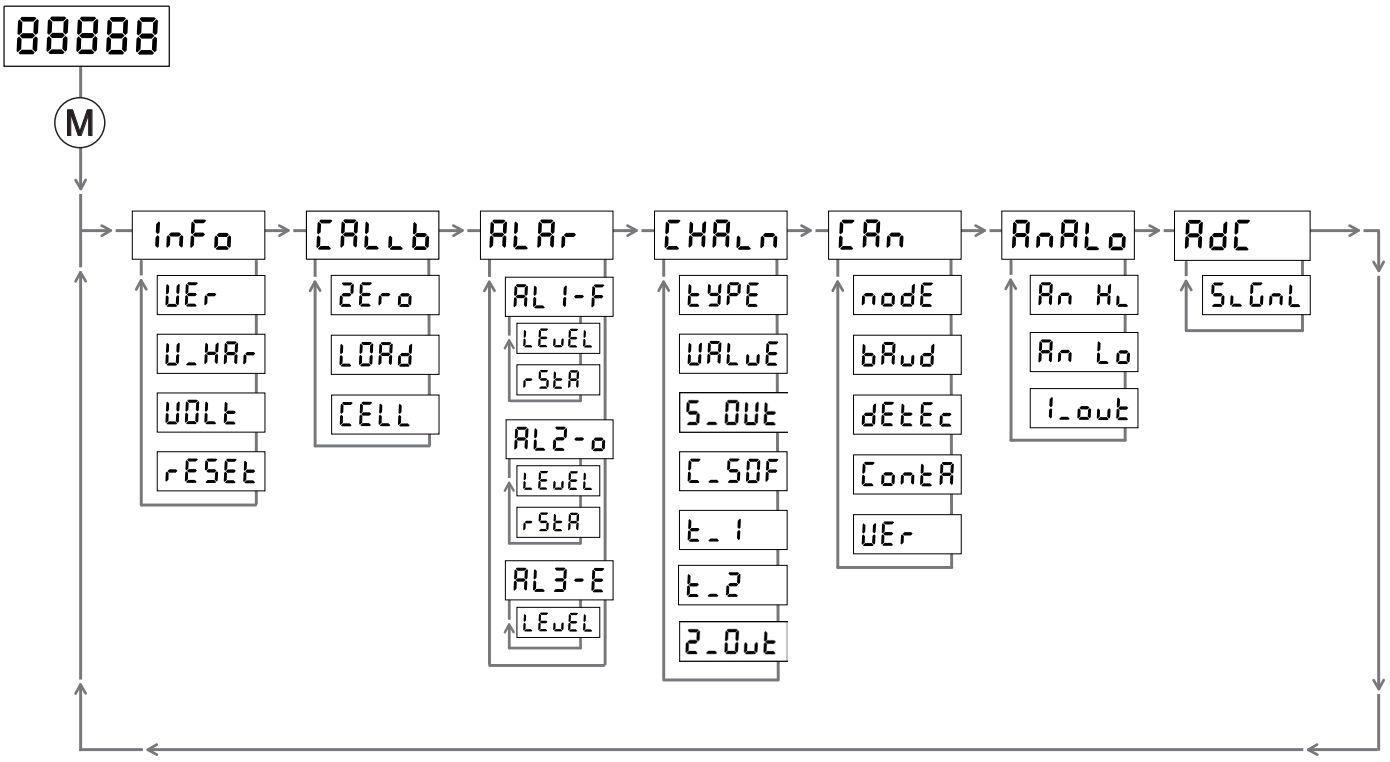
2.2 Elektrische Spezifikationen

Stromversorgung (kurzschlussfähig, keine Sicherung muss gewechselt werden)		24 (18...40)VDC
Maximale Stromaufnahme		65mA
Relaiskontakt	Maximale Spannung	250VAC / 2A
Max. Strombelastbarkeit		24 ... 125 VAC/DC
Gehäusematerial		Feuerfester Kunststoff IP50

Interne Struktur- und Geräteverwaltung

3

3.1 Beschreibung des Schaltungsschemas



3.2 Tastaturfunktionen

Tasten	Situation	Funktionen
M	Von der Gewichtsanzeige	Halten Sie die Taste gedrückt, um in das Einstellungsmenü ein- oder auszusteigen.
	Im Menü	Drücken Sie, um zu navigieren.
	Änderung eines Parameters	Die Taste zweimal drücken um die Eingaben zu speichern.
➡	Im Menü	Drücken Sie diese Taste, um in ein Untermenü oder einen Parameter einzugeben.
	Änderung eines Parameters	Das Drücken dieser Taste ermöglicht die Modifizierung des Parameters, das angezeigt wird.
⬆	Im Menü	Drücken Sie diese Taste, um den Wert des ausgewählten Parameters zu visualisieren.
	Änderung eines Parameters	Drücken Sie diese Taste, um den Ziffernwert zu ändern.

Einstellungsmenü

4

4.1 Einstellungsmenü

Die Anzeige Ihres Geräts zeigt Ihnen standardmäßig die Gewichtsanzeige 88888 an. Um das Einstellungsmenü ein- oder zu verlassen, müssen Sie die Taste (M) gedrückt halten.

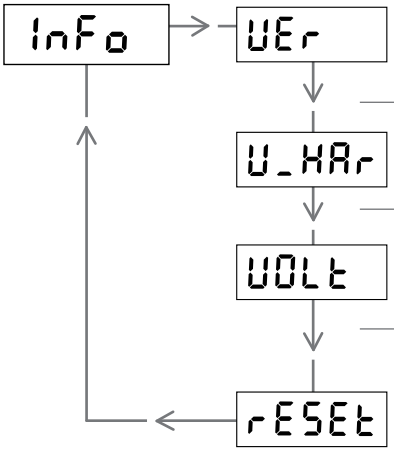
Das Menü hat eine zyklische Struktur, die aus verschiedenen Untermenüs besteht, wie in der Abbildung unten gezeigt wird.

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

Einstellungsmenü	Beschreibung
InFo	Untermenü für Geräteinformationen.
CALib	Untermenü für Gerätekalibrierung.
ALAr	Alarm-Untermenü.
CHALn	Untermenü für die Kompensation der messkette. ⚠ Für CANopen-Lift CIA 417 Modelle, siehe Abschnitt 1.2.
CAn	Untermenü.
AnALo	Analoger Ausgang Untermenü. ⚠ Für Modelle mit Analogausgang, siehe Abschnitt 1.2.
AdC	Untermenü zur Anzeige des Signals der Sensoren in mV/V.

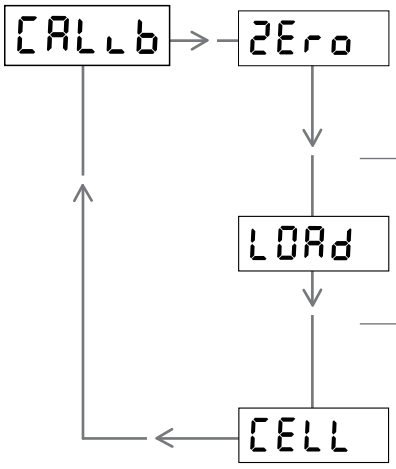
4.2 Untermenü Informationen

In diesem Untermenü finden Sie wichtige Geräteinformationen und den Reset-Vorgang, um das Gerät wieder in den Werkszustand zu versetzen.

Untermenü-Optionen	Beschreibung
	**Firmware-Version (schreibgeschützt).** Das Gerät zeigt die Firmware-Version der RCU-Einheit an. Gültige Werte: 1,00 und höher. **Hardwareversion (schreibgeschützt).** Das Gerät zeigt Ihnen die Hardwareversion der RCU-Einheit an. **Einheitsspannung (schreibgeschützt).** Gültige Werte um 24 VDC. **Reset-Vorgang.** Stellen Sie den Werkszustand wieder her, wählen Sie: _nO So brechen Sie den Vorgang ab. _ALL So stellen Sie alle Werte zum Werkszustand wieder her. ⚠ Kalibrierungsinformationen gehen verloren.

4.3 Kalibrieruntermenü

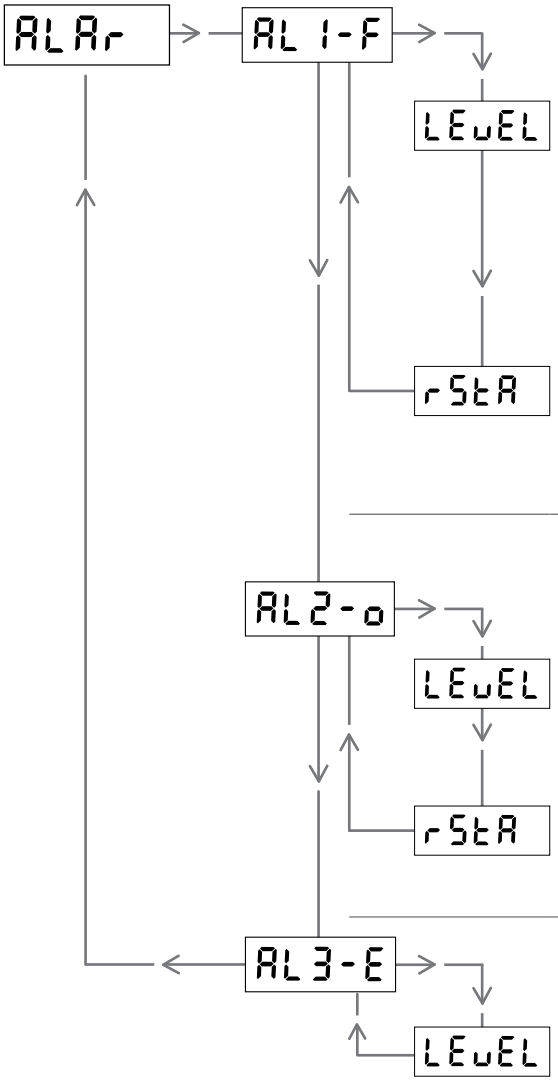
In diesem Untermenü finden Sie verschiedene Parameter und Operationen, die Ihnen helfen, die Einheit anzupassen, um die höchstmögliche Messgenauigkeit zu erhalten.

Untermenü-Optionen	Beschreibung
	**Vorgang, um Null abzugleichen.** ⚠ Dieser Vorgang muss mit leeren Aufzugskabinen durchgeführt werden. Innerhalb des Displays wird Ihnen ein Wert in Sekunden angezeigt, dieser Wert ermöglicht es Ihnen, einen Countdown zu starten, um die Operation ohne Gewicht innerhalb des Aufzugs durchführen zu können. **Parameter, um eine bekannte Gewichtswert anzugeben.** ⓘ Um das Gewicht anzuzeigen, wird empfohlen, in der Aufzugskabine ein bekanntes Gewicht von 60% über der maximalen Belastbarkeit zu platzieren. Geben Sie dann den Wert dieses Gewichts an und bestätigen Sie ihn. **Sensorempfindlichkeit. (Option-B Kalibrierung beenden)** Wenn die Wägezellen Plug & Play sind (werkseitig eingestellt), wäre es möglich, eine Kalibrierung durchzuführen, ohne ein bekanntes Gewicht im Parameter „Last" anzugeben. Diese Wägezelle hat einen Zellwert, der auf dem Etikett oder in einem beigefügten Dokument angegeben ist. Dieser Wert kann im Parameter CELL eingegeben werde. Werden mehrere Zellen an das Gerät angeschlossen, werden alle Zellwerte addiert und die Gesamtzahl eingeben. Werden die Sensoren an den Seilen oder an den Aufzugsgurten montiert und die Aufhängung ist nicht 1:1, muss die Summe mit der Art der Aufhängung x2 (2:1), x3 (3:1) usw. multipliziert werden. Beispiel: Wenn 3 Wägezellen mit einem Wert von Cell=500 montiert sind und die Tragseile mit einer 2:1-Aufhängung installiert sind, wäre die Operation: (500+500+500)x2=3000 ⚠ Bei einer Kalibrierung mit „CERO" und „LOAD" wird dieser Wert automatisch berechnet und es wird empfohlen, ihn nicht zu ändern, um die Kalibrierdaten nicht zu überschreiben.

4.4 Alarm-Untermenü

In diesem Untermenü können Sie Alarme einstellen. Wenn ein Wert auf den Alarm angewendet wird, wird bei Überschreitung dieses Werts der Alarm aktiviert, und der Status des Relais ändert sich. Der Status jedes Relais kann einzeln als offen oder geschlossen konfiguriert werden.

⚠ Solange am HOLD-Eingang Spannung anliegt (z. B. Fahrsignal oder Türschließung), wird kein Alarm ausgelöst.

Untermenü-Optionen	Beschreibung
	**Volllastalarm** **Parameter, um die Alarmstufe anzugeben.** Wenn wir einen Wert auf den Alarm anwenden, aktivieren wir ihn. Das Überschreiten des Lastwertes löst den Alarm aus, und das Relais ändert den Status. Wenn der Alarm aktiviert ist, leuchtet die LED-Alarmanzeige auf. Wenn der eingestellte Wert "00000" ist, deaktiviert diese Einstellung den Alarm und das Relais ist deaktiviert. **Parameter, um den Status des Relais anzugeben.** Mit diesem Parameter können Sie den Relaisstatus für den Alarm konfigurieren, wenn er deaktiviert ist. _OPEn Normalerweise geöffnet (standardmäßig festgelegt). _CLOS Normalerweise geschlossen. **Überlastalarm** **Parameter, um die Alarmstufe anzugeben.** Dieser Parameter entspricht dem des Volllastalarm, wird jedoch auf den Überlastalarm angewendet. **Parameter, um den Status des Relais anzugeben.** Dieser Parameter entspricht dem des Volllastalarm, wird jedoch auf den Überlastalarm angewendet. **Leere Aufzugskabine Alarm** **Parameter, um die Alarmstufe anzugeben.** Wenn wir einen Wert auf den Alarm anwenden, wird der Alarm ausgelöst, der von diesem Wert absteigt.

4.5 Untermenü für die Kompensation der messkette

In diesem Untermenü können Sie die Softwaremessketenkompensation aktivieren oder deaktivieren.
Diese Funktion ermöglicht es, den Gewichtsunterschied zwischen den von der Kette produzierten Anlagen auszugleichen. Um die Kettenkompensationsfunktion nutzen zu können, muss das Gerät über das HOLD-Signal angeschlossen sein (Kapitel 2.1).
Sobald die Kompensation eingestellt ist, führt das Gerät nach der AKTIVIERUNG des HOLD-Signals mit dem Türverschluss die Berechnung durch, um das Gewicht nach Abschluss der Fahrten des Aufzugs auszugleichen.

ⓘ Wenn das HOLD-Signal mit Beginn der Aufzugsfahrt aktiviert ist, ändert sich das Display nicht, und der analoge Ausgang wird nicht auf das Display verwiesen, bis der Aufzugsweg endet und das HOLD-Signal deaktiviert ist.

Untermenü-Optionen	Description
CHAin → tYPE	**Parameter, um den Typ der Kettenkompensation auszuwählen.** Diese Parameter können Sie auswählen: _SoFt über Software. _nonE Kettenkompensation.
VALuE	**Maximaler Wert der Kettenkompensation. (Für Hard- und Software).** Wählen Sie einen Maximalwert aus, um von 0 ... 600.
S_Out	**Zeit in Sekunden für AUTO-Null.** Sekunden, um eine AUTO-Null zum Gerät zu machen, wenn das Gewicht in diesem Zeitraum zwischen mindestens ± 20 kg unverändert bleibt.
C_SOF	**Kompensierter Wert der Kette durch Softwareschätzung. (schreibgeschützt)** Dieser Parameter zeigt die Kilogramm, die das Gerät für Software kompensiert und ändert sich an jedem Stopp mit jedem HOLD-Signal ein/aus.
t_1	**Vorherige Zeit, um das Gewicht vor der Aktivierung des HOLD-Signals zu messen.** Dieser Parameter wird in Zehntelsekunden gemessen und dient dazu, vor dem Schließen von Türen ein stabiles Maß für das Gewicht zu nehmen.
t_2	**Verzögerungszeit, um das Gewicht zu aktualisieren, wenn das HOLD-Signal losgelassen wird.** Dieser Parameter ist mit Zehntelsekunden gekennzeichnet und dient dazu, nach dem Öffnen von Türen ein stabiles Maß für das Gewicht zu aktualisieren.
2_Out	Die RCU-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.

Die RCU-Geräte integrieren eine Funktion namens AUTO-Null, die nach der Auswahl eines Kompensationstyps [tYPE] aktiviert wird, und legen einen maximalen Kompensationswert [VALuE] fest. Diese Funktion wurde entwickelt, um den kleinsten möglichen Fehler, der unterhalb der Markierung als maximaler Kompensationswert erscheinen kann, automatisch zu beseitigen. Die AUTO-Null-Funktion wird angewendet, wenn das Gerät über einen bestimmten Zeitraum keine Gewichtsänderung von mehr als 20 kg erkennt.

⚠ Wenn Sie die AUTO-Null-Funktion auf "00000" setzen, wird der maximale Kompensationswert deaktiviert.

4.6 CanOpen Untermenü

Einige der RCU-Modelle integrieren CanOpen. In diesem Untermenü finden Sie einige wichtige Parameter, die konfiguriert werden können, wie z.B. die Übertragungsgeschwindigkeit des Gerätes.

Dinacell Electronica S.l: ist CiA (Can In Automation) Mitglied.
Hersteller-ID 00000361

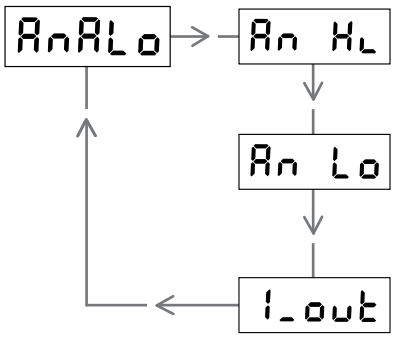
Busverbindung muss cia-417 CAN High Standard Speed (ISO99-2) verwenden können.

⚠ Wenn das Gerät als Ende der Leitung der CAN-Installation positioniert ist, muss ein Widerstand von 120 Ohm auf den Stecker zwischen den CAN High und CAN Low-Leitungen plaziert werden.

Untermenü-Optionen		Beschreibung
[CAn]	[nodE]	**CanOpen Geräteknoten-Identifikation. (schreibgeschützt)**
	[bAud]	**Baud Rate der Ausrüstung.** In diesem Parameter können wir die Übertragungsgeschwindigkeit in unserem Gerät auswählen. Die Übertragungsgeschwindigkeiten des Geräts sind 125 oder 250kb unterstützt von 417.
	[dEtEc]	**Erkennung von Gewichtsänderungen.** Einheiten, die benötigt werden, um eine Gewichtsänderung in der Kabine zu erkennen und zu senden. Wenn eine Gewichtsänderung überschritten wird, wird eine PDO-Nachricht gesendet. Wählbare Einheiten sind 1,2,3,5,10,20,25,50,100,250.
	[ContA]	**Kontaktsteuerung von Aufzugstüren.** 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.
	[VEr]	**CanOpen version. (Read-only)** Die aktuelle Version ist 2.0

4.7 Analoges Ausgangsuntermenü

In diesem Untermenü können Sie den gewünschten Analogausgang auswählen.

Untermenü-Optionen	Beschreibung
	**Maximale Last für analogen Ausgang.** In diesem Parameter müssen Sie den maximalen Lastwert in den ausgewählten Einheiten (Kapitel 4.3) für 5V, 10V oder 20mA angeben. **Minimale Last für analogen Ausgang.** In diesem Parameter müssen Sie den Minimallastwert in den ausgewählten Einheiten (Kapitel 4.3) für 0V, 0mA oder 4mA angeben. **Typ der Stromausgabe.** Mit diesem Parameter wird der Ausgang auf 4-20 oder 0-20mA eingestellt.

● Beispiel mit Spannung (0-5V/0-10V): Für eine Konfiguration mit einer Mindestlast von 0kg (leerer Aufzugswagen) und eine maximale Kapazität von 100kg (Vollaufzugswagen).

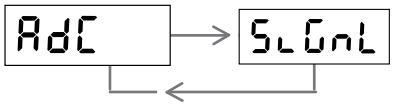
Konfiguration A		Konfiguration B	
An HL =100kg	100kg=5/10V	An HL =0kg	0kg=5/10V
An Lo =0kg	0kg=0V	An Lo =100kg	100kg=0V

● Beispiel mit Leistung (0-20mA / 4-20mA): Für eine Konfiguration mit einer Mindestlast von 0kg (leerer Aufzugswagen) und eine maximale Kapazität von 100kg (Vollaufzugswagen).

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

4.8 ADC-Untermenü

In diesem Submen können Sie das mV/V-Signal jedes Sensors beobachten. Dieses Untermenü ist nützlich, um die Werte zwischen Sensoren zu vergleichen und zu sehen, ob eine Zelle beschädigt ist.

Untermenü-Optionen	Beschreibung
	**Sensorsignal in mV/V. (schreibgeschützt)**

NG-Technologie

5

5.1 Welche Vorteile hat es?

Dinacell-Geräte, die mit NG-Technologie entwickelt wurden, zeichnen sich vor allem durch die mögliche Konnektivität mit Telefonen, Tablets oder Computern aus. Durch sie kann man alle Parameter in Echtzeit lesen, testen Sie die Installation und kalibrieren Sie das Gerät, ohne auf die Tastatur zugreifen zu müssen. Darüber hinaus können Sie einen Bericht als PDF erhalten. Diese Berichte können per E-Mail gesendet werden, um eine gute Kontrolle über die Einrichtungen zu behalten. Auf der anderen Seite können Sie alle Informationen dieser Berichte auf dem Handy, Tablet oder Computer aller Einrichtungen aufzeichnen die Sie möchten.

Ein weiteres Feature, das hervorgehoben werden soll, ist die Möglichkeit eines Firmware-Updates. Im Falle möglicher Entwicklungen von Dinacell in seiner Firmware, um Funktionalitäten hinzuzufügen oder zu verbessern, wäre es möglich, Ihre NG-Geräte agil zu aktualisieren.

5.2 Konfiguration von Mobilgeräten, Tablets oder Computern

Der Prozess der Kalibrierung der Geräte mit NG-Technologie über ein mobiles Gerät, Tablet oder Computer beschleunigt und reduziert die Konfigurationszeiten.

Die Schritte und Verfahren bei der Kalibrierung der Geräte sind die gleichen (Kapitel 7), aber viel schneller und intuitiver. Um diese Vorteile nutzen zu können, müssen Sie die Dinacell-Anwendung für Ihre Geräte mit NG-Technologie anschließen und herunterladen.

ⓘ Weitere Informationen zur NG-Verbindung und deren Anwendung finden Sie im entsprechenden Handbuch.

5.3 Firmware-Update

Die Firmware jedes NG-Geräts kann über die NG-Verbindung und einen USB-Speicher mit dem Update aktualisiert werden.

Führen Sie die folgenden Schritte aus, um das Firmware-Update automatisch zu laden:

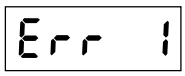
(1) Kopieren Sie die neue Firmware (Datei. CYP) auf einen USB-Speicher.
(2) Stecken Sie den USB-Speicher mit dem Update an einen USB-Auf-Mini-USB-Adapter.
(3) Schalten Sie die RCU-Einheit aus.
(4) Halten Sie die Taste Ⓜ gedrückt, schließen Sie die Einheit wieder an.
(5) Stecken Sie den Mini-USB-Adapter in den NG-Anschluss.
(6) Warten Sie, bis das Gerät zurückgesetzt wurde. Der Vorgang kann bis zu einer Minute dauern.
(7) Wenn die Aktualisierung abgeschlossen ist, startet das Gerät automatisch.

Fehler

6

6.1 Fehlercodes

Wenn das Gerät einen Fehler erkennt, wird einer der Fehlercodes in der folgenden Tabelle auf dem Display angezeigt.

Error	Beschreibung des Fehlers	Lösung
	Schlecht angeschlossenes, fehlerhaftes oder beschädigtes Kabel.	Überprüfen Sie das Kabel und die Anschlüsse.
	Negatives Zellsignalüberlauf. Die Wägezelle arbeitet in die entgegengesetzte Richtung oder ist schlecht angeschlossen.	Überprüfen Sie den Installationssensor.
	Positiver Zellsignalüberlauf. Die Wägezelle erträgt ein Gewicht, das größer als der Nennwert ist.	- Die Zelle kann beschädigt sein. - Ersetzen Sie Die Wägezelle durch eine mit einem höheren Nennwert.
	Datenverlust im Arbeitsspeicher. ⚠ Wenn dieser Fehler auftritt, ändern sich die Relays in den Zustand auf OFFEN.	Machen Sie einen Reset des Gerätes. Stellen Sie das Gerät mit den gespeicherten Werten wieder her (Kapitel 4.2).
	Die Wägezelle bietet eine sehr geringe Empfindlichkeit. Es tritt in der Regel aufgrund einer falschen Kalibrierung auf.	- Führen Sie eine neue Kalibrierung durch. - Ersetzen Sie den Sensor durch einen mit niedrigeren Nennwert.

⚠ Wichtig: Wenn ein Fehler auftritt, werden alle Alarme eingeschaltet, und die Relais wechseln in den Alarmzustand, außer bei Fehler 6, dann öffnen alle Relais.

Kurzanleitung für die Installation der RCU

7

⚠ Nicht alle Modelle beinhalten alle Menüs oder Funktionen, siehe Abschnitt 1.2.

ⓘ Bevor die Sensoren montiert werden, ist es ratsam, alle Punkte in dieser Anleitung zu lesen.

ⓘ Die Handhabung der Gerätetasten ist in Kapitel 3.2 dargestellt.

7.1 Geräteinstallation

ⓘ Die Anschlüsse können je nach RCU-Modell variieren (Kapitel 2.1).

7.1.1 Befestigen Sie das Gerät am Installationsort.

7.1.2 Schließen Sie den Sensor an das Gerät an. Beim Anschluss mehrerer Sensoren können Sie ein INTERFACE mit USB-Ausgang verwenden.

7.1.3 Schließen Sie das Hold-Signal unter Berücksichtigung der Polarität an.

7.1.4 Bei Modellen mit Alarmrelais die Anschlüsse herstellen.

7.1.5 Bei Modellen mit "CAN" die Anschlüsse herstellen.

7.1.6 Bei Modellen mit „Analog Output“ die Anschlüsse herstellen.

7.1.7 Spannung anschließen.

7.2 Gerätekalibrierung CALb

7.2.1 ZEro Führen Sie die Operation aus, um Nulllast einzustellen. Bei Bestätigung dieser Operation wird wird ein Countdown gestartet, der das Verlassen der Kabine ermöglicht (Dieser Vorgang muss bei leerem Elevator durchgeführt werden).

7.2.2 LOAd Option-A

Parameter zur Angabe eines bekannten Gewichts. Dazu müssen ein bekanntes Gewicht von mindestens 60 % der Nennlast in die Aufzugskabine gebracht und dieser Wert im Parameter angegeben werden.

7.2.2 CELL Option-B

⚠ Dieser Vorgang gilt nur für Plug & Play-Sensoren (werkseitig eingestellt), die einen Zellenwert haben, der auf ihrem Etikett oder in einem beigefügten Dokument angegeben ist.

Geben Sie die Summe der Zellenwerte aller mit dem Gerät verbundenen Zellen ein.

ⓘ Nur bei Sensoren, die an den Seilen oder an den Aufzugsgurten verbaut sind und die Aufhängung von 1:1 abweicht, müssen Sie die Summe mit der Art der Aufhängung x2 (2:1), x3 (3:1) usw. multiplizieren.

7.3 Gerätekonfiguration

7.3.1 ALAr Der nächste Schritt besteht darin, die Alarme zu konfigurieren, indem der Status des Relais markiert und ein Gewichtsniveau für die Volllast-, Überlast- und Leer- oder Hilfsalarme eingestellt wird. Weitere Informationen zu Alarmtypen und deren Konfiguration, finden Sie in (Kapitel 4.4).

7.3.2 CHALn Standardmäßig ist die Software-Kettenkompensation aktiviert. Weitere Informationen zur Änderung der Kettenkompensation stehen im Kapitel 4.5.

7.3.3 CAn Falls die CanOpen-Parameter konfiguriert werden müssen (Kapitel 4.6).

7.3.4 AnALo Falls die analogen Ausgänge konfiguriert werden müssen (Kapitel 4.7).

Offizieller Händler für Dinacell Electrónica S.L. in Deutschland

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