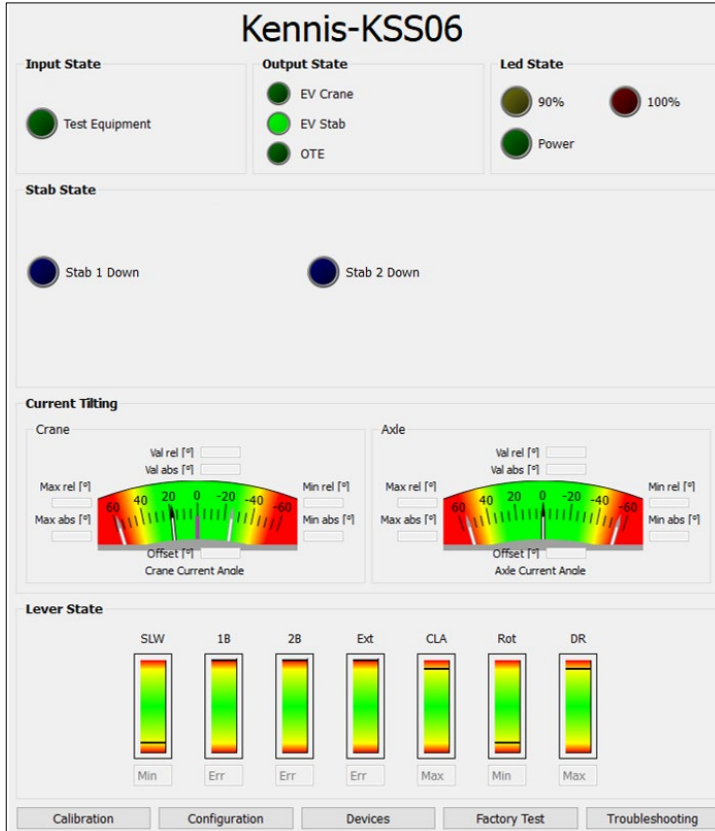


INSTALLATIEHANDLEIDING CUST



Installatiehandleiding

CUST

FABRIKANT:

Hyva Holding BV

A. van Leeuwenhoekweg 37
2408 AK Alphen aan den Rijn
The Netherlands.
Website: www.hyva.com

© Copyright 1999 Hyva Holding BV

Niets uit deze uitgave mag worden verveelvoudigd, vertaald in een andere taal en/of openbaar gemaakt door middel van druk, fotokopie, microfilm, opname in een geheugenbestand of op welke andere wijze dan ook, zonder voorafgaande schriftelijke toestemming van de uitgever.

Installatiehandleiding

CUST

INHOUDSOPGAVE

A	INSTALLATIE VAN CUST	A.1
A.1	SYSTEEM VEREISTEN.....	A.1
A.2	HOE AAN TE SLUITEN OP DE KRAAN.....	A.1
A.3	INSTALLATIE EN ACTIVERING VAN CUST.....	A.2
A.4	CONFIGURATIE VAN USB-HARDWARE.....	A.14
A.5	CONFIGURATIE VAN CUST LAUNCHER.....	A.15
A.6	HET UPDATEN VAN DE CUST.....	A.19
A.7	INLOGGEN.....	A.21
B	HOE DE CUST TE GEBRUIKEN EN DE KRAAN IN TE STELLEN	B.1
B.1	STARTPAGINA.....	B.1
B.2	KALIBRATIES.....	B.4
B.2.1	STABILITEIT KALIBRATIE.....	B.4
B.2.2	GEÏNSTALLEERDE TEST.....	B.5
B.2.3	SCHEEFSTANDSENSOR NULLEN.....	B.6
B.2.4	KRAANRUSTDRUK INSTELLING AUTOMATISCH.....	B.7
B.2.5	ROTATIE KALIBRATIE.....	B.8
B.2.6	INSTELLING KABELSENSOR.....	B.9
B.2.7	FABRIEKSTEST.....	B.9
B.3	INSTELLINGEN.....	B.10
B.3.1	MACHINEINSTELLINGEN.....	B.10
B.3.2	SNELHEIDSVERMINDERINGEN.....	B.16
B.3.2.1	SNELHEIDSVERMINDERING VOOR STEUNPOTEN.....	B.16
B.3.2.2	SNELHEIDSVERMINDERING VOOR GIEKEN BOVEN HORIZONTAAL.....	B.17
B.3.2.3	SNELHEIDSVERMINDERING AAN HET EINDE VAN DE SLAG.....	B.18
B.3.2.4	SNELHEIDSCURVE.....	B.21
B.3.2.5	SNELHEIDSVERMINDERINGEN DOOR GIEKLENGTE.....	B.22
B.3.2.6	SNELHEIDSVERMINDERINGEN VOOR GIEKEN ALS GEVOLG VAN SCHEEFSTAND.....	B.24
B.3.2.7	SNELHEIDSVERMINDERINGEN VOOR EXT / ROT DOOR KANTELHOEK.....	B.26
B.3.2.8	SNELHEIDSVERMINDERING VOOR ZWENKEN BUITEN HET HC-GEBIED.....	B.28
B.3.2.9	SNELHEIDSVERLAGING VOOR B1/B2/EXT BUITEN HET HC-GEBIED.....	B.30
B.4	APPARATEN.....	B.31
B.4.1	PARAMETERS EN SOFTWARE LADEN.....	B.31
B.5	PROBLEMEN OPLOSSEN.....	B.32
C	BIJLAGEN	C.1
C.1	INSTALLATIE VAN ONDERDELEN VAN CUST.....	C.1
C.1.1	INSTALLATIE EN ACTIVERING VAN CUST.....	C.1
C.1.2	UPDATEN VAN DE DRIVERS.....	C.5
C.1.3	INSTALLATIE VAN CUST LAUNCHER.....	C.5
C.2	LIJST MET APPARATEN.....	C.7
D	STABILITEIT KALIBRATIE	D.1
D.1.1	KALIBRATIE-INSTELLINGEN.....	D.2
D.1.2	STABILITEIT KALIBRATIEMODUS.....	D.3
D.1.3	STABILITEITSTEST.....	D.3

Installatiehandleiding

CUST

INTRODUCTIE

Het doel van deze richtlijn is om informatie te geven over het installeren en gebruiken van de CUST-software voor het instellen van Kennis-kranen die voldoen aan EN12999:2020 en EN13849.

Daarnaast heeft deze handleiding ook tot doel:

- het verbeteren van de gebruikerservaring door het gemakkelijker te maken om uw software te leren gebruiken.
- de configuratieconcepten van de kraan uit te leggen, evenals de procedure voor stabiliteitskalibratie.
- de ondersteuningslast te verminderen door de gebruiker de mogelijkheid te geven zijn eigen problemen op te lossen.

MENU-OVERZICHT

STARTPAGINA	NIVEAU 1	NIVEAU 2	
KALIBRATIES	Stabiliteit Kalibratie	-	
	Installatie test	-	
	Scheefstandsensoren nullen	-	
	Kraanrustdruk automatisch instellen	-	
	Rotatiekalibratie	-	
	Lengte detectie uitschuiven instellingen	-	
CONFIGURATIES	Machineconfiguratie	-	
	Snelheidsreducties	Steunpootsnelheid	
		Boven horizontaal	
		Eindaanslag cilinders	
		filters	
		kraan leeg	
		kraan geladen	
		Einde hoekinstelling (gieken)	
		Einde hoekinstelling (Ext/Rot)	
		Einde gebied met hoge capaciteit CCW/CW	
Einde gebied met hoge capaciteit B1/B2/Ext			
APPARATEN	Parameters en software laden	-	
FABRIEKSTEST	N.v.t	-	
PROBLEEMOPLOSSEN	Toetsenbord	-	

Installatiehandleiding

CUST : Installatie

A INSTALLATIE VAN CUST

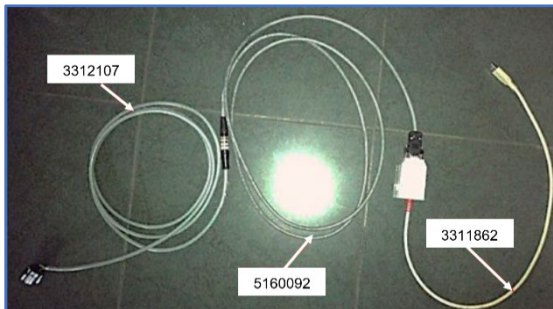
A.1 SYSTEEM VEREISTEN

- Besturingssysteem: Microsoft Windows 10 of hoger
- Communicatie-interface: USB-poort 2.0 of hoger

A.2 HOE AAN TE SLUITEN OP DE KRAAN

Om de pc aan te sluiten op het elektronische systeem van de kraan zijn de volgende onderdelen nodig:

CODE	BESCHRIJVING
3311862	USB-programmeur
5160092	Kabel van DB9 naar M12 (L=10m)
3312107	Kabel van M12 naar multilink connector (L=1m)



Het uiteinde van kabel 3312107 moet worden aangesloten op de multilink-connector op de kraan.

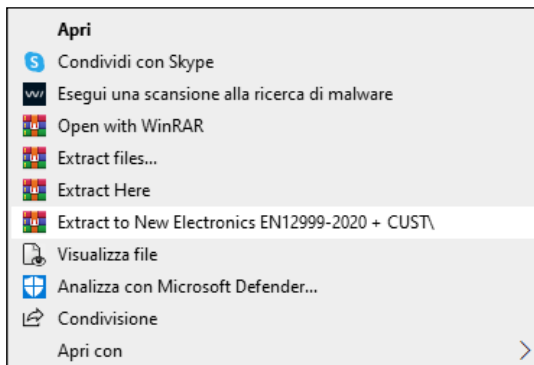
Installatiehandleiding

CUST : Installatie

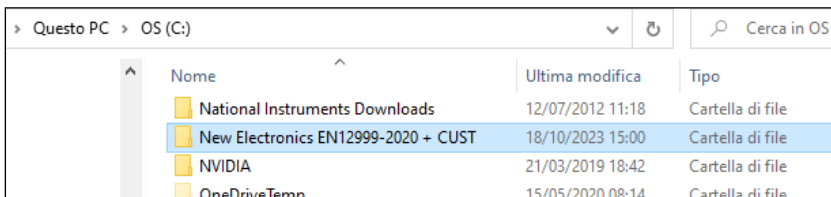
A.3 INSTALLATIE EN ACTIVERING VAN CUST

Volg de onderstaande stappen om de software te installeren en activeren.

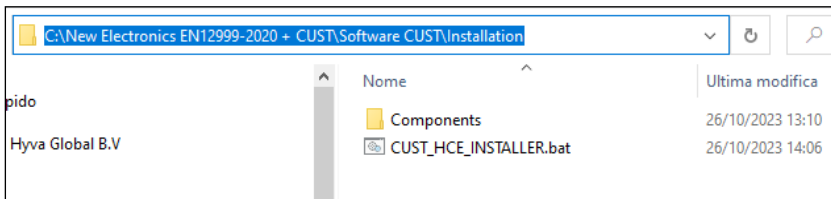
1. Kopieer het bestand **"New Electronics EN12999-2020 + CUST"** op uw bureaublad en pak het uit.



2. Kopieer de volledige map **"New Electronics EN12999-2020 + CUST"** naar uw "C:\\" schijf.



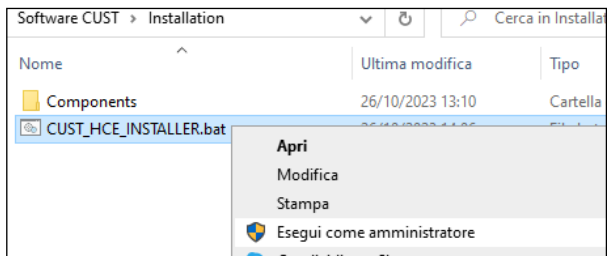
3. Open deze map en blader door de submappen naar **"... Installation"**.



Installatiehandleiding

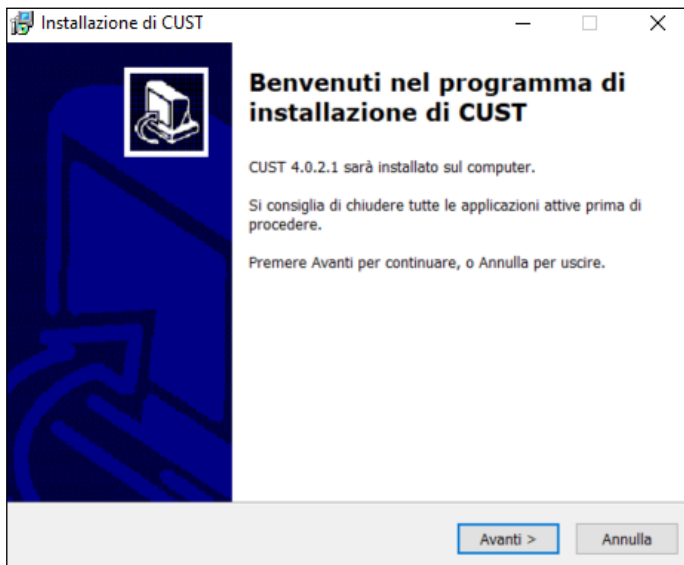
CUST : Installatie

4. Start het installatie bestand "CUST_HCE_INSTALLER.bat" door er met de rechtermuisknop te klikken en " **Als administrator uitvoeren** " (Esegui come amministratore).



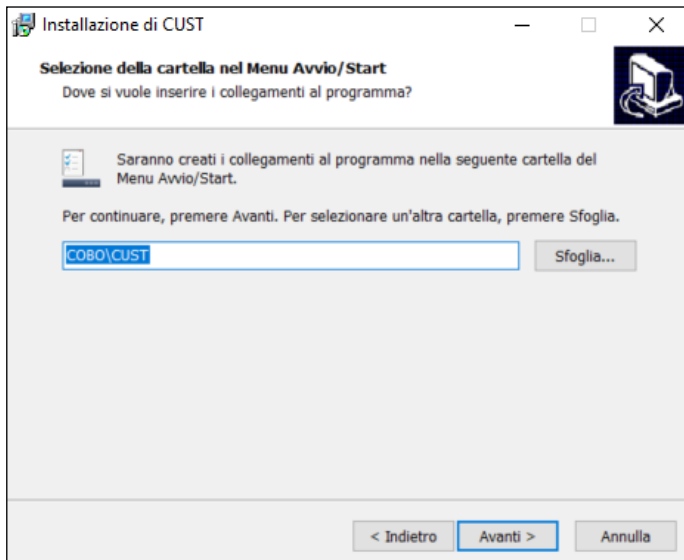
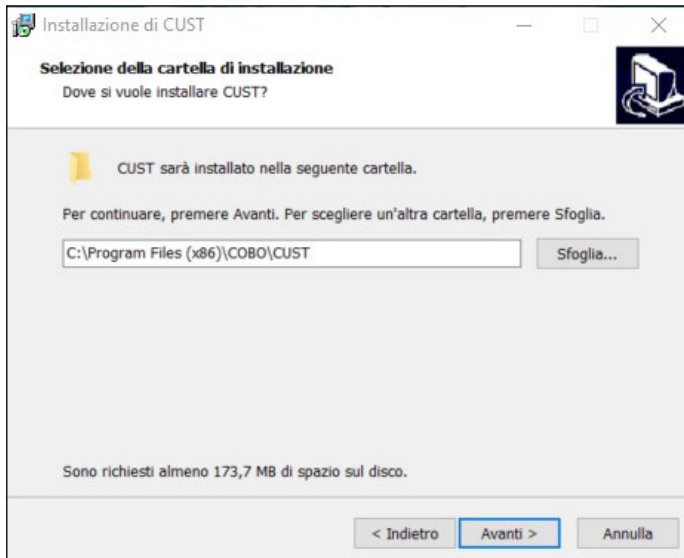
Er is een beheerdersrechtenaccount nodig. Vraag ernaar bij uw lokale IT-ondersteuning indien u die niet bezit

5. Het CUST-installatieprogramma wordt gestart.
6. Klik bij elke stap op **Volgende >** (Avanti >).



Installatiehandleiding

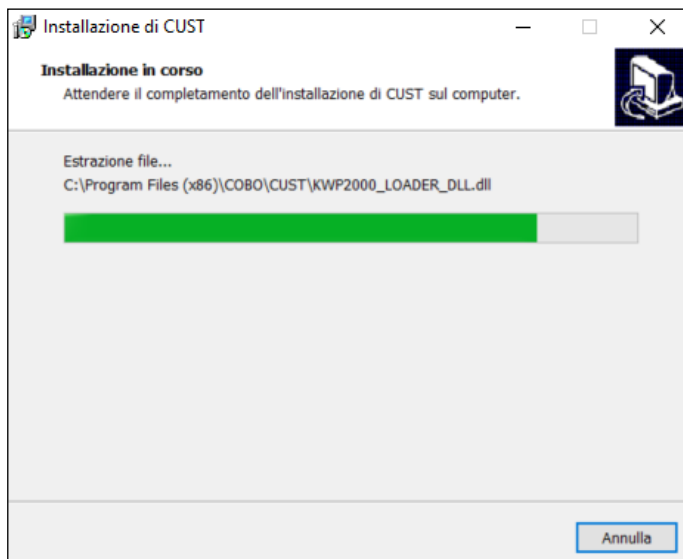
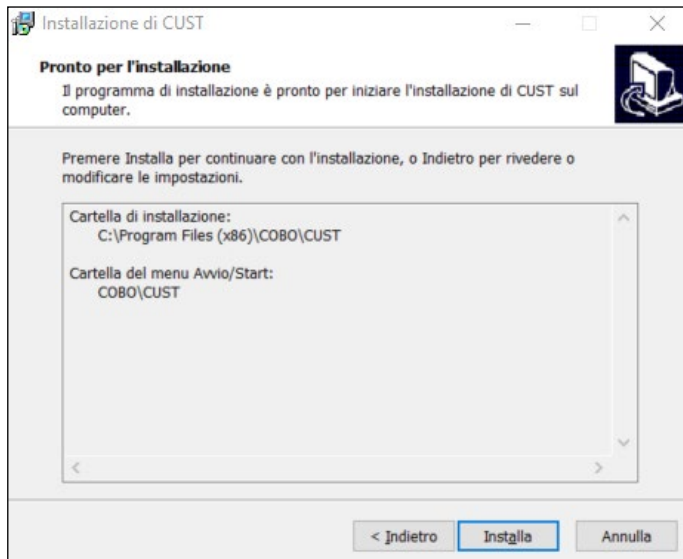
CUST : Installatie



Installatiehandleiding

CUST : Installatie

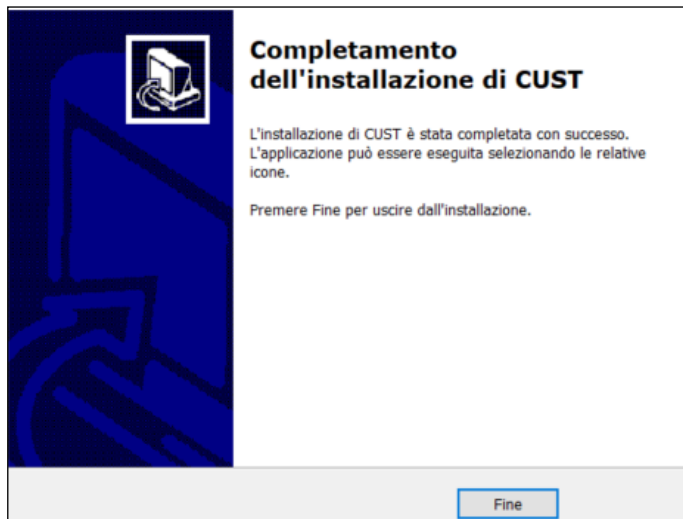
7. Klik op **Installeren** (Installa).



Installatiehandleiding

CUST : Installatie

8. Klik op **Voltoeien** (Fine).



9. De installatiebestanden van het USB-stuurprogramma worden gestart. Het zijn 3 bestanden en het zal 3 keer starten.
10. Ga verder met alle stappen van de installatiewizards, klik altijd op **Volgende >** en selecteer alle voorgestelde componenten.




Installatiehandleiding

CUST : Installatie

Select Components

Choose which components to install by checking the boxes below.



Device Drivers:

- PCAN-USB, PCAN-USB Hub
- PCAN-PCI, -cPCI, -miniPCI, -PCI-Express, -PC/104-Plus, -ExpressCard, -34
- PCAN-PC Card

Software Components:

- PCAN-View CAN Bus Monitor

< Back Next > Cancel


PEAK-Drivers Setup

Custom Setup

Select the way you want features to be installed.



Click on the icons in the tree below to change the way features will be installed...

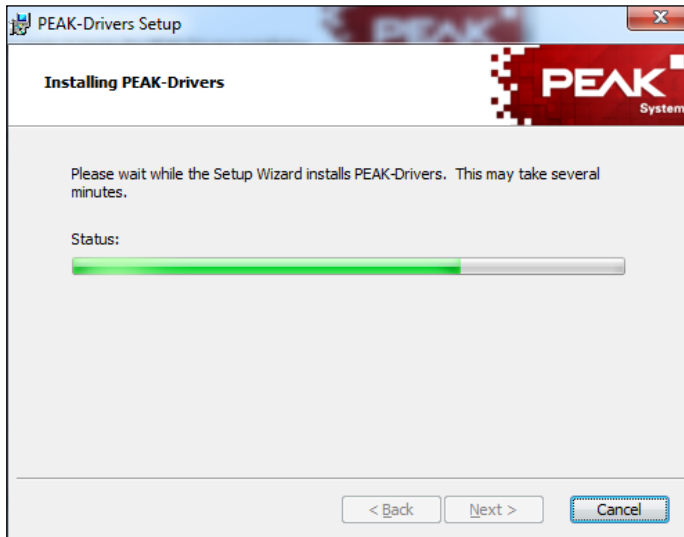
 CAN device drivers	Application programming interface for PCAN devices This feature requires 1KB on your hard drive.
 Virtual PCAN-Gateway	
 LIN device drivers	
 Virtual PCAN drivers	
 PCAN-Basic	

Location: C:\Program Files\PEAK-System\PEAK-Drivers\ Browse...

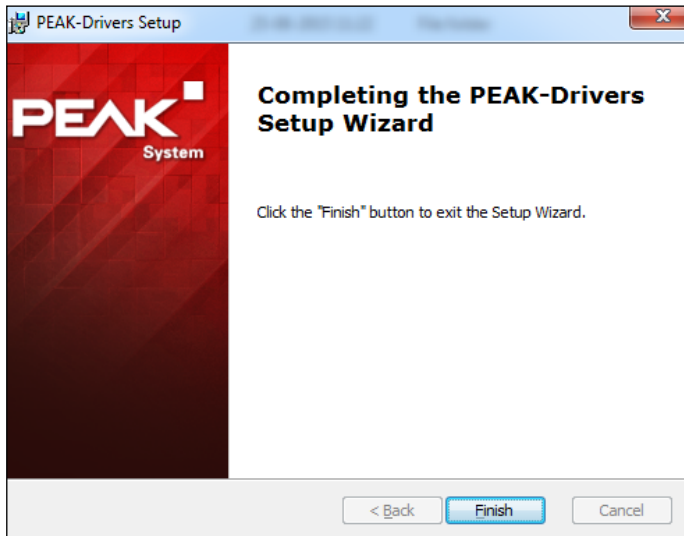
Reset Disk Usage < Back Next > Cancel

Installatiehandleiding

CUST : Installatie



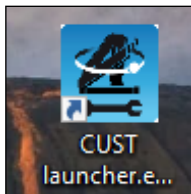
11. Klik op **Voltooien** (Finish).



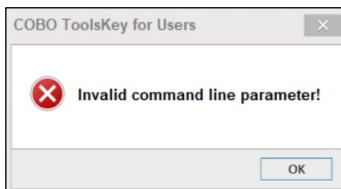
Installatiehandleiding

CUST : Installatie

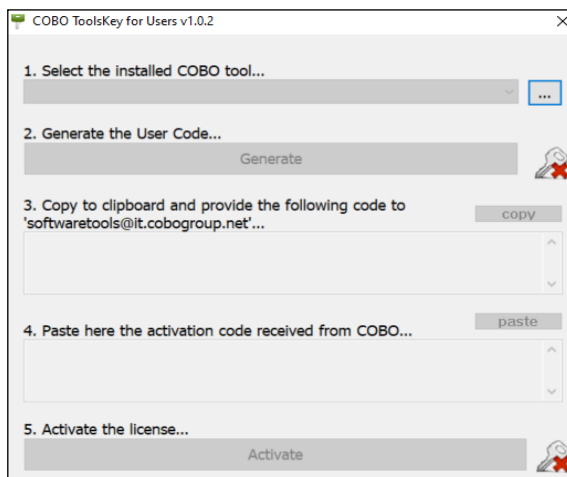
12. De CUST-opstarttoepassing wordt geïnstalleerd en er wordt een snelkoppeling op het bureaublad gemaakt. Zie A.5.



13. Vervolgens start het licentieprogramma. Er kan een fout optreden, maar deze kan worden genegeerd: klik **OK**.



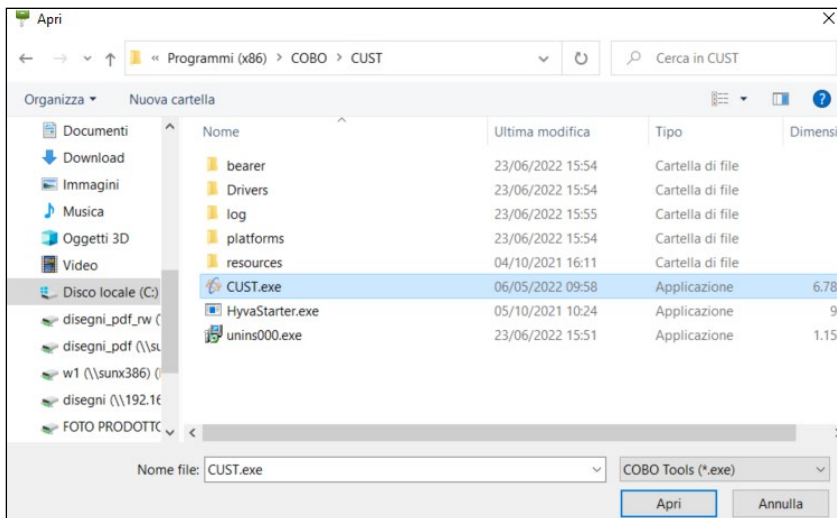
14. Klik op de knop met 3 stippen **...** in de rechterbovenhoek.



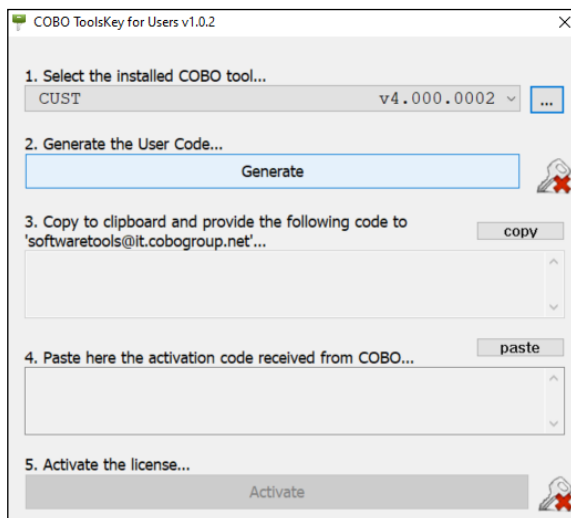
Installatiehandleiding

CUST : Installatie

15. Selecteer het pad waar de CUST is geïnstalleerd, "C:\Programms (x86)\COBO\CUST", en selecteer het bestand "CUST.exe".



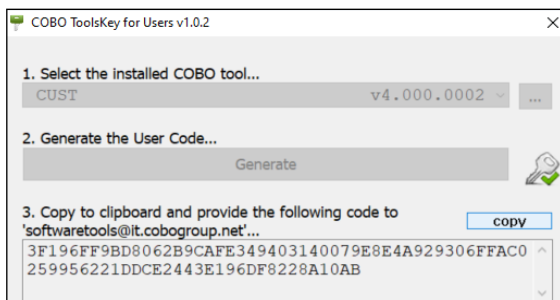
16. Klik **Genereer** om de gebruikerscode te genereren.



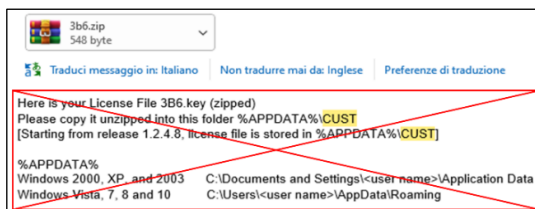
Installatiehandleiding

CUST : Installatie

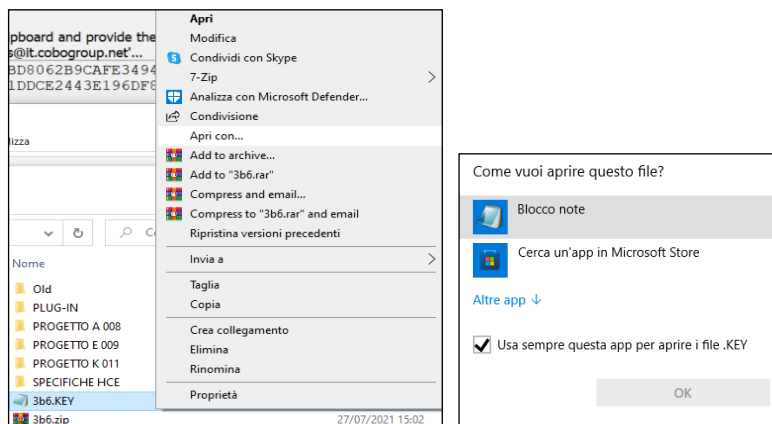
17. Kopieer de code en stuur deze per e-mail naar **"softwaretools@it.cobogroup.net"**, waarbij u aangeeft dat de licentiaanvraag voor HCE is.



18. COBO Group zal vervolgens antwoorden door een zip-bestand te sturen met daarin een activatiecode en instructies over hoe u het volledige bestand naar uw laptop kunt kopiëren. Volg NIET de onderstaande instructies, maar ga verder met de volgende stappen in dit document. Sla het bestand op, op uw pc.



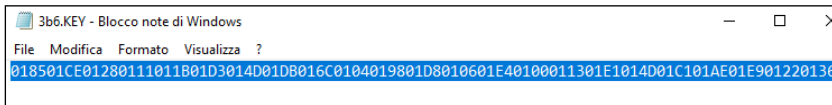
19. Pak uit en open de **"3b6.KEY"** door met rechtermuisknop → **"Openen met..."** → **Kladblok**.



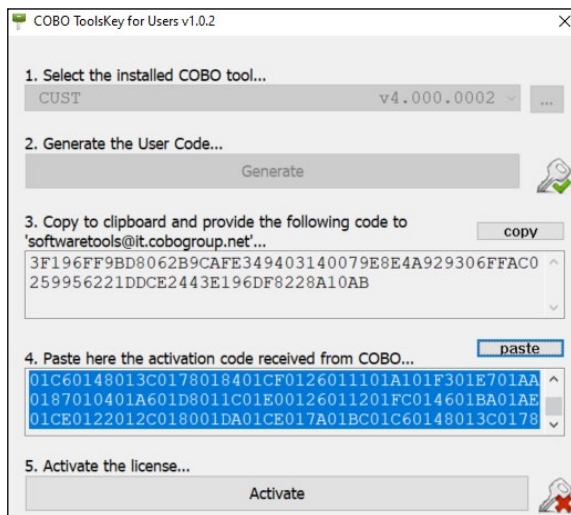
Installatiehandleiding

CUST : Installatie

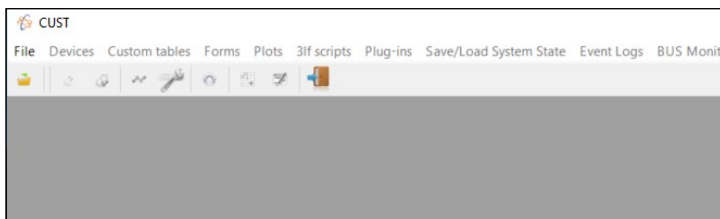
20. Selecteer de volledige tekst en kopieer deze.



21. Klik op **plakken** bij stap "4." in het venster en klik vervolgens op **Activeren**.



22. Voer het programma "CUST.exe" uit en controleer of het scherm er zoals hieronder uitziet.



Installatiehandleiding

CUST : Installatie

Opmerking 1: De fouten die verband houden met het programma worden linksonder weergegeven. Als het USB-apparaat niet is aangesloten, verschijnt het volgende bericht:

A screenshot of a software interface showing an error message. The message is displayed on a red background bar at the bottom of a grey rectangular area. The text reads "Dongle device not found!".

Dongle device not found!

Opmerking 2: Als het USB-apparaat is aangesloten maar de kraan niet is aangesloten of uitgeschakeld, of als er een andere CAN-Bus-lijnstoring is, verschijnt het volgende bericht:

A screenshot of a software interface showing an error message. The message is displayed on a red background bar at the bottom of a grey rectangular area. The text reads "BUSHEAVY on connection(s) first,".

BUSHEAVY on connection(s) first,

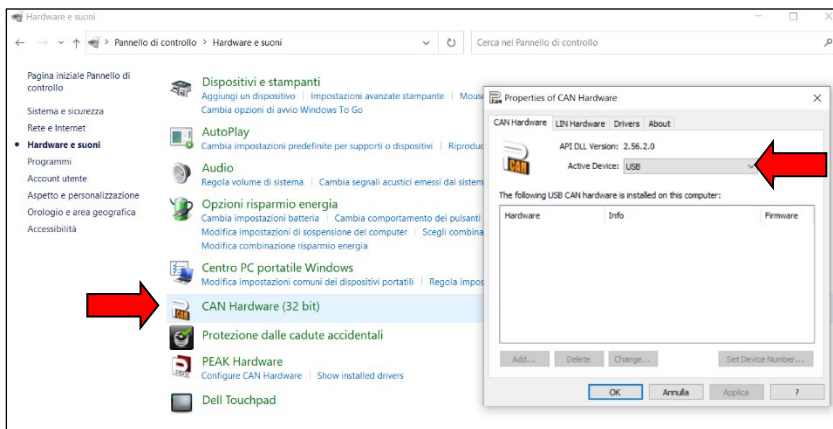
Installatiehandleiding

CUST : Installatie

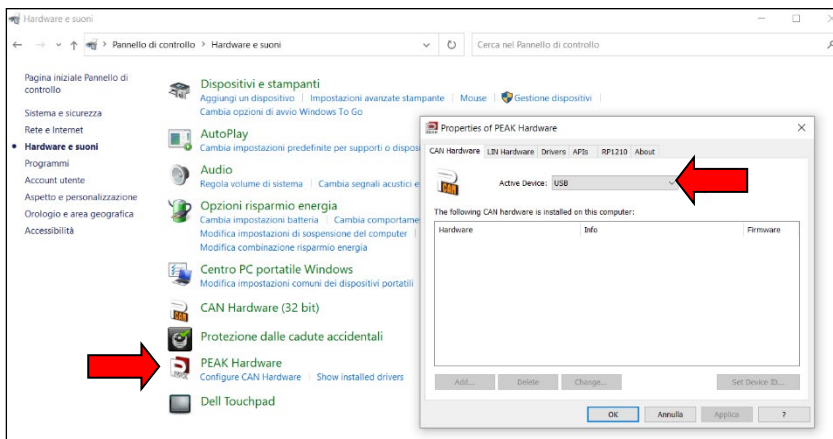
A.4 CONFIGURATIE VAN USB-HARDWARE

Het is mogelijk dat de stuurprogramma's correct zijn geïnstalleerd, maar dat het USB-apparaat niet automatisch wordt geconfigureerd. In dit geval knippert de led op de dongle niet. Ga in dit geval als volgt te werk.

1. Open "**Configuratiescherm > Hardware en geluiden > CAN-hardware**".
2. Als Actief apparaat "**USB**" niet is geselecteerd, selecteer dit dan. Klik **OK**.



3. Open "**Configuratiescherm > Hardware en geluiden > Peak Hardware**".
4. Als Actief apparaat "**USB**" niet is geselecteerd, selecteer dit dan. Klik **OK**.



Installatiehandleiding

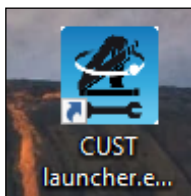
CUST : Installatie

A.5 CONFIGURATIE VAN CUST LAUNCHER

De CUST-software is het platform waarop de Grafische User Interface (GUI) draait. De GUI bestaat uit veel projectbestanden (één voor elke verschillende kraanhardware) en één plug-inbestand: al deze bestanden worden door CUST gebruikt.

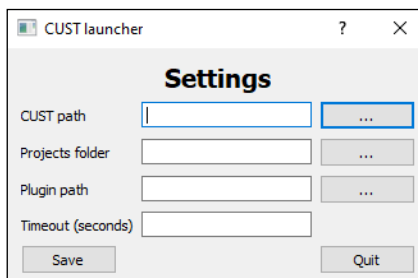
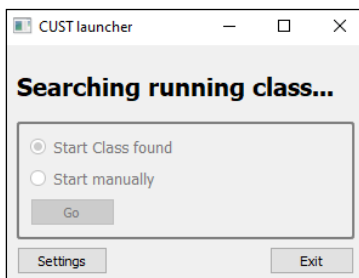
Er is een launcher-applicatie gemaakt om de CUST en al deze bestanden uit te voeren: deze kan het netwerk scannen, de software identificeren die in het systeem van de kraan is ingebed en uiteindelijk het juiste projectbestand koppelen. Al deze bestanden worden in één map verzameld en de Launcher moet ernaar verwijzen. Deze bestanden zijn samen met het bestandenarchief op de schijf "C:\\" geplaatst.

De Launcher wordt automatisch geïnstalleerd en er wordt een snelkoppeling op het bureaublad gemaakt. Het verwijst standaard naar deze bestanden op de schijf "C:\\". Als de Launcher goed werkt, kun je dit onderdeel overslaan.



Als de Launcher niet werkt of niet naar de juiste bestanden verwijst, omdat deze lang geleden is geïnstalleerd en naar andere mappen verwijst, ga dan verder met de volgende handmatige procedure.

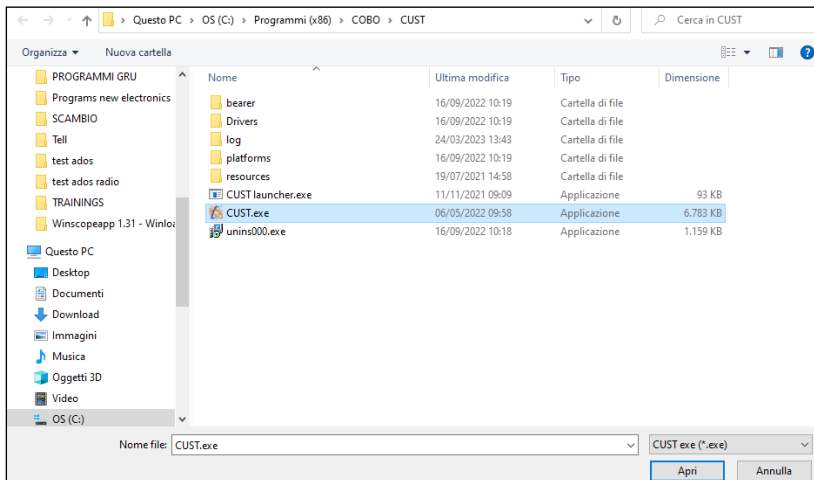
1. Open de CUST Launcher zonder dat er een USB-dongle is aangesloten en klik op **Instellingen**.



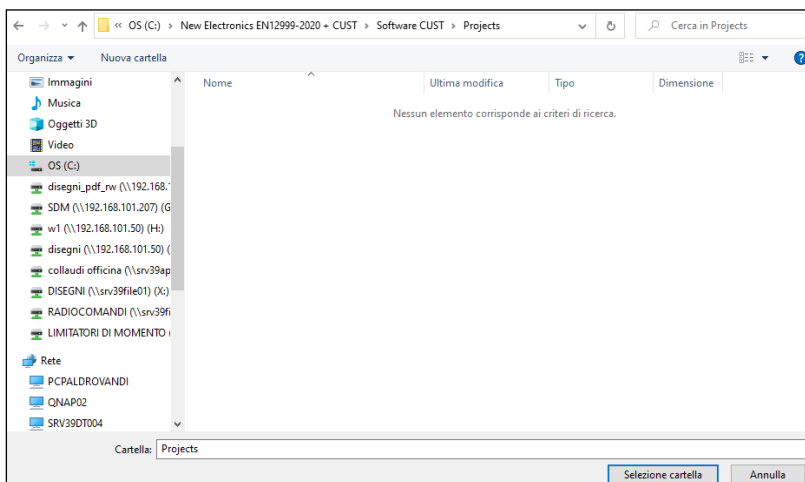
Installatiehandleiding

CUST : Installatie

2. Klik op de knop met drie stippen [...] aan de rechterkant van het tekstvak "CUST-pad" en koppel het bestand "CUST.exe" op uw lokale "C:\"-schijf. U kunt ook gewoon dit pad "C:\Program Files (x86)\COBO\CUST\CUST.exe" kopiëren. Klik vervolgens op **Openen** (Apri).




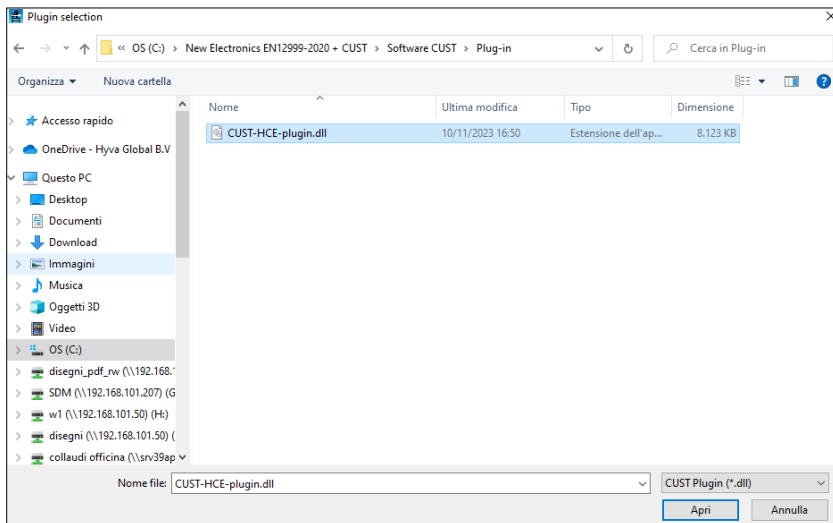
3. Klik op de knop met drie stippen [...] aan de rechterkant van het tekstvak "Projectenmap" en koppel de map "Projects" die zich op de schijf " C:\ " in het archief bevindt. U kunt ook gewoon dit pad kopiëren "C:\New Electronics EN12999-2020 + CUST\Software CUST\Projects". Klik vervolgens op **Map selecteren** (Selezione cartella).



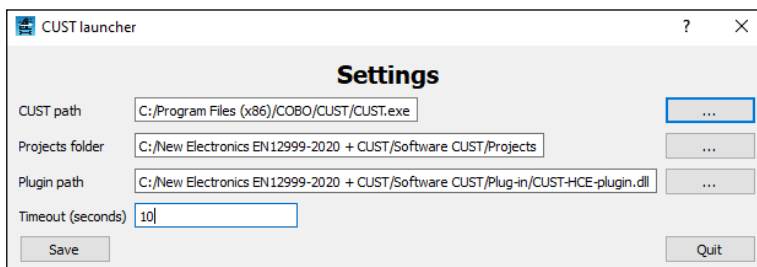
Installatiehandleiding

CUST : Installatie

4. Klik op de knop met drie stippen  aan de rechterkant van het tekstvak "Plugin-pad" en link het bestand "CUST-HCE-plugin.dll" dat zich op de schijf " C:\ " in het archief bevindt. U kunt ook gewoon dit pad kopiëren "C:\New Electronics EN12999-2020 + CUST\Software CUST\Plug-in\CUST-HCE-plugin.dll". Klik vervolgens op **Openen** (Apri).



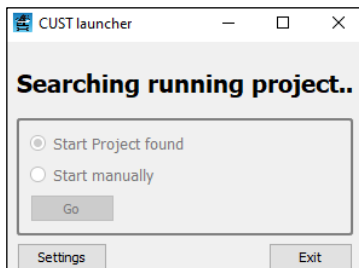
5. Voer de time-outwaarde in (10 is oké) en klik op **Opslaan**.



Installatiehandleiding

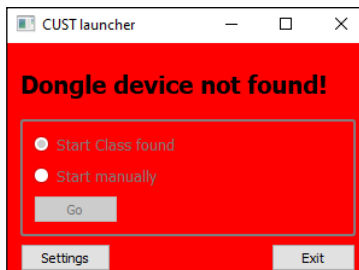
CUST : Installatie

6. De CUST zal nu starten met het juiste project op basis van de aangesloten kraan.

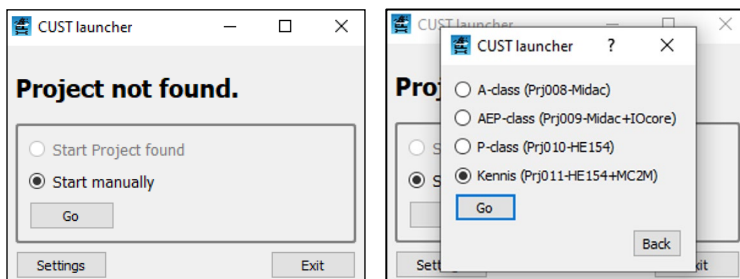


Opmerking 1: Vanaf nu zijn de bovengenoemde handelingen niet meer nodig. In geval van een update zullen we nieuwe projecten en nieuwe plug-inbestanden delen, om de bestaande op dezelfde positie te vervangen. Aandacht! Verplaats of verwijder deze bestanden en mappen NIET!

Opmerking 2: Als de dongle niet is aangesloten, verschijnt de volgende foutmelding.



Als de kraan niet is aangesloten, kan het project handmatig worden geselecteerd door te klikken **Go**.



- Prj011: Kennis kranen

Installatiehandleiding

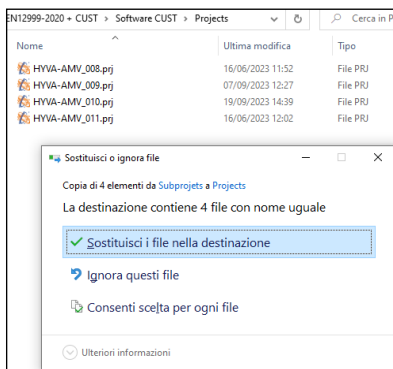
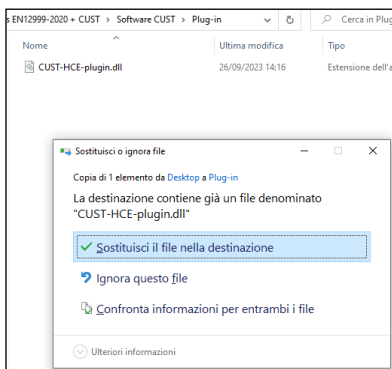
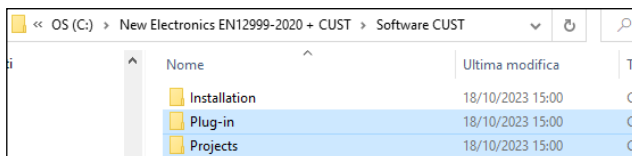
CUST : Update

A.6 HET UPDATEN VAN DE CUST

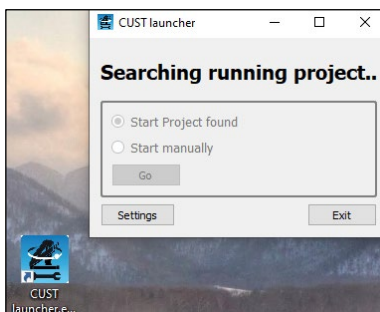
Over het algemeen mag u de CUST niet bijwerken, behalve op verzoek van onze Klantenservice (zie Opmerking 2).

Om de applicatie te updaten hoeft u echter alleen maar de projectbestanden en/of het plug-inbestand te vervangen: de projectbestanden beheren de communicatie met de kraansoftware; het plug-inbestand beheert de grafische gebruikersinterface van de CUST. Ga als volgt verder.

1. Download de nieuwe bestanden van de server of gebruik de gedeelde nieuwe bestanden.
2. Kopieer alle bestanden naar de CUST-softwarepakketmap en overschrijf de bestaande (verwijder alle bestaande projecten/subprojecten ".prj"-bestanden en plug-in ".dll"-bestanden). Behoud dezelfde mapnamen en "**Vervang de bestanden op de bestemming!**" (Sostituisci i file nella cartella).



3. Voer de CUST Launcher uit en controleer of het programma correct werkt.



Installatiehandleiding

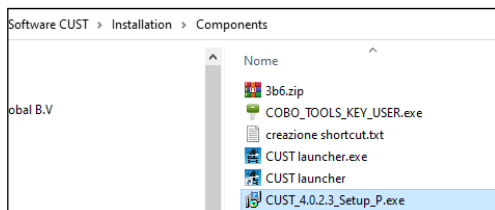
CUST : Update

4. Als er een probleem is, dat wil zeggen dat het opstartprogramma niet naar de bijgewerkte bestanden verwijst vanwege de verkeerde naam van mappen/bestanden, controleer dan de configuratie van het opstartprogramma opnieuw door op "Instellingen" te klikken en volg de instructies in A.5.

Opmerking 1: De laatste updatedatums van ".prj" en ".dll" bestanden die met de applicatie draaien, worden weergegeven op de CUST Home Page, zodat u ze kunt vergelijken met de datums van de bestanden die op de server aanwezig zijn.

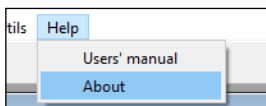
CUST Prj Last Update	230616
CUST Plugin Last Update	230919
CUST Plugin Vers	1.0.1.0

Opmerking 2: Softwareversies van september 2023 en later vereisen CUST-versie 4.0.2.3 of hoger. Als u een recentere plug-in gebruikt, moet u de nieuwste CUST-versie installeren om over alle benodigde componenten te beschikken. Download het nieuwste installatiebestand en voer het uit: volg alle stappen beschreven in de eerste installatie (zie A.3) tot het einde om de bestaande bestanden bij te werken. Als alternatief kunt u de CUST installeren volgens de instructies in C.1.1.



U mag de licentiecode niet nogmaals activeren.

Om te controleren of de CUST een update nodig heeft, klikt u op " Help " → " Over " om de huidige versie op te halen.



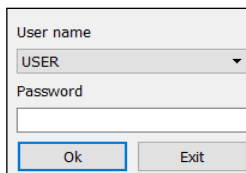
Installatiehandleiding

CUST : Inloggen

A.7 INLOGGEN

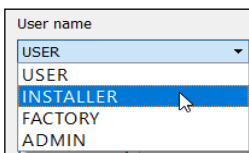
Wanneer het kraanproject wordt gedetecteerd/geselecteerd en de plug-in wordt gestart, is het noodzakelijk om in te loggen.
Ga als volgt te werk.

1. Selecteer eerst uw toegangsniveau (gebruikersnaam).

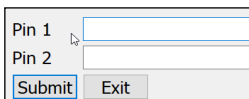


Exploitant	Wachtwoord verzoek	Pin1+Pin2 verzoek	Toegankelijke menu's
USER	Nee	Nee	Startpagina
INSTALLER	Nee	Ja	Homepagina, Kalibratie, Configuratie, Apparaten, Probleemoplossing
FACTORY	Ja	Nee	Fabriekstest
ADMIN	Ja	Nee	Alle menu's en opties

2. Selecteer "INSTALLER".



3. Type spatiebalk " " als wachtwoord.
4. Klik **OK**. De plug-in wordt geactiveerd (dit duurt enkele seconden).
5. Voer de Pin1- en Pin2-codes in en klik vervolgens op **Verzenden**. Deze codes zijn persoonlijk en zijn dezelfde die in het verleden voor andere systemen werden gebruikt: als u deze niet heeft, neem dan contact op met onze Klantenservice.



Installatiehandleiding

CUST : Startpagina

B HOE DE CUST TE GEBRUIKEN EN DE KRAAN IN TE STELLEN

B.1 STARTPAGINA











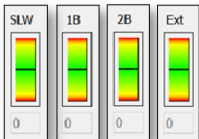



De startpagina toont de gegevens van de kraan in realtime: deze parameters kunnen niet worden gewijzigd.

KENNIS



Installatiehandleiding

CUST : Startpagina

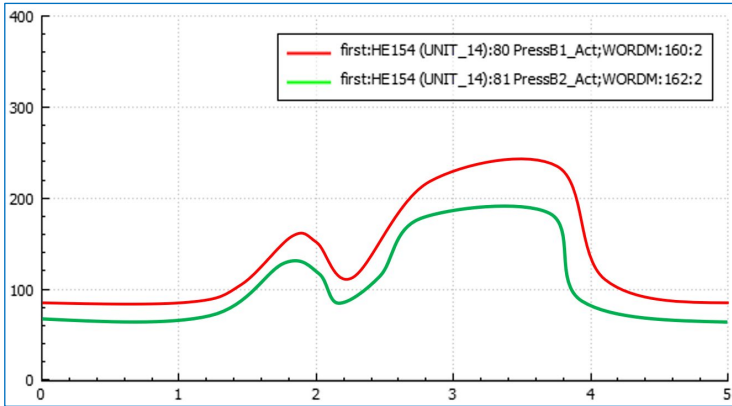
INDICATOREN	BESCHRIJVINGEN
Input State  Test Equipment	Indien "aan" werkt de kraan: de druk bij pompmoduul overschrijdt een bepaalde waarde.
Uoutput State  EV-Crane  EV-Stab  OTE	Status van dumpklep ventielenblok. Indien AAN zijn alle kraanbewegingen toegestaan. Status van dumpklep steunpoten. Indien AAN, alle steunpoot bewegingen zijn toegestaan. Status van extra dumpklep, OTE. Indien AAN kan de kraan worden bediend.
Led State  90%  100%  Power	Indien AAN, overschrijdt "P1 90%/100%" "P1 Max" Indien AAN, wordt de kraan gevoed en aangesloten.
Stab State  Stab 1 Down  Stab 2 Down	Indien AAN, staat steunpoot 1 omlaag Indien AAN staat steunpoot 2 omlaag.
Tilting angle - Crane/Axle 	Relatieve en absolute actuele scheefstandhoeken (Val) gedetecteerd door de kraan scheefstands sensor en de trailers scheefstands sensor (alleen bij KSS07). Links en rechts worden de toegestane Min/Max-waarden weergegeven. "Offset" is het verschil tussen "Val rel" en "Val abs".
Lever State 	Balkindicatoren die de verplaatsingen van de bedieningshendels aangeven. SLW: kraan zwenken 1B: hoofdgiek 2B: knikgiek Ext: uitschuiven CLA: klemmen Rot: roteren DR: rijden. Kranen uitgevoerd met Hendel/joystick en comfort hebben digitale indicatoren AAN/UIT. Radiogestuurde kranen zijn voorzien van indicatoren die de exacte hendelbeweging aangeven.
Maintenance expired 	<i>(Niet beschikbaar)</i> Indien AAN is gepland onderhoud vereist
P1 Max. [bar]	Druklimiet voor hoofdcilinder (constante waarde).
P1 Current [bar]	Huidige druk gedetecteerd in de hoofdcilinder.
P1%	Verhouding tussen "P1 Current" en "P1 Max", uitgedrukt als percentage
B2 Angle [°]	Huidige hoekverdraaiing van de knikgiek ten opzichte van de horizontaal
B1 Angle [°]	Huidige hellingshoek van de hoofdgiek ten opzichte van de horizontaal
Rot Angle [°]	Huidige zwenkhoek van de kolom: 0° is giek positie achterzijde kraan
P2 Max [bar]	Druklimiet voor knikcilinder (constante waarde).
P2 Current [bar]	Huidige druk gedetecteerd in de knikcilinder
P2%	Verhouding tussen "P2 Current" en "P2 Max", uitgedrukt als percentage
Extensions %	Huidige verlenging van de knikgiek (indien sensor aanwezig)
Main Unit Sw Vers. Aux. Unit Sw Vers. Display Sw Vers	Huidige softwareversie op de mastercontroller (HE154) Actuele softwareversie op de slavecontroller (MC2M) Huidige softwareversie op het display (Tera7).
 Alarm Code	Huidige alarmcode
 Warning Code	Huidige waarschuwingscode
A Description	Beschrijving van huidig alarm
W Description	Beschrijving van huidige waarschuwing
Movements State	Indicatoren voor het logische statussignaal van bewegingen tijdens het gebruik van een hendel. Voor handmatige en radiokranen is de indicator AAN wanneer de betreffende beweging actief is (zie legenda bedieningshendels voor hendelstatus).

Installatiehandleiding

CUST : Startpagina

Drukgrafiek

Tijdlijn van P1- en P2-druk (zie hieronder).

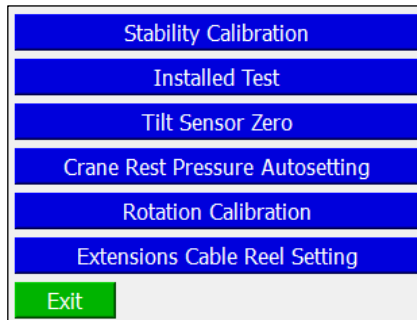


Installatiehandleiding

CUST : Kalibraties

B.2 KALIBRATIES

In dit gedeelte kunt u de kalibratie van de stabiliteit en de sensoren uitvoeren.



TOETSEN	BESCHRIJVINGEN
Exit	Het verlaat de kalibratie.

B.2.1 STABILITEIT KALIBRATIE

Bijlage D beschrijft de procedure voor het uitvoeren van de stabiliteitskalibratie.

Installatiehandleiding

CUST : Kalibraties

B.2.2 GEÏNSTALLEERDE TEST

Met deze functie kunt u de geïnstalleerde test uitvoeren met een verhoogd laadvermogen.

ATTENTION:
DURING THE INSTALLED TEST
THE CAPACITY LIMIT IS INCREASED

OK

Crane Speed @0%

Crane Speed @93%

B1 Max Angle

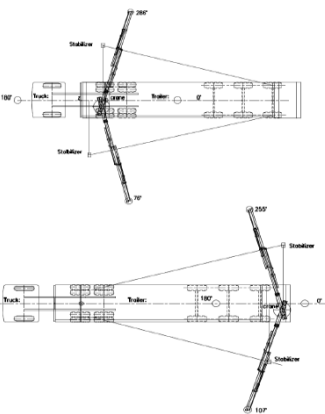
B2 Max Angle

P1 Max factor

P2 Max factor

PARAMETERS	BESCHRIJVINGEN
Crane Speed @0%	Snelheidspercentage voor alle kraanbewegingen, met motor op 0% tpm.
Crane Speed @93%	Snelheidspercentage voor alle kraanbewegingen, met motor op 93% tpm.
B1 Max Angle	Max. toegestane hellingshoek voor hoofdgiek
B2 Max Angle	Max. toegestane hellingshoek voor knikgiek
P1 Max factor	Verhogingsfactor voor de hoofdcilinderdruklimiet. P1 Test = P1 Nom x P1 Max. factor.
P2 Max factor	Verhogingsfactor voor de knikcilinderdruklimiet tijdens kalibratie. P2 Test = P2 Nom x P2 Max. factor.

INSTALLED TEST



Stab1 DW Stab2 DW

P1 = P1 Nom =

P2 = P2 Nom =

A1 = A2 =

Rot =

Ext =

Tilt Crane = Tilt Trailer =

Tilt Crane Th R = Tilt Trailer Th R =

Tilt Crane Th L = Tilt Trailer Th L =

LIMITS OF PRESSURE AND TILT ARE CURRENTLY INCREASED BY DEFINED FACTOR.
PERFORM THE DYNAMIC TEST AND LATER EXIT FROM PROCEDURE.

Exit

Installatiehandleiding

CUST : Kalibraties

B.2.3 SCHEEFSTANDSENSOR NULLEN

Deze functie maakt het mogelijk om het verschil tussen twee redundante signalen van de scheefstandsensor te elimineren. Het wordt aanbevolen deze procedure uit te voeren in geval van vervanging van een sensor.

Tilt Sensor Zero

Crane Sensor

Set Crane Zero

X: Y:

Save

Axle Sensor

Set Axle Zero

X: Y:

Exit

De test moet worden uitgevoerd met kraan en voertuig in horizontale positie en zonder trillingen.

TOETSEN	BESCHRIJVINGEN
Set Crane Zero	Het zet de kraanscheefstandsensor op nul.
Set Axle Zero	Het zet de trailerscheefstandsensor op nul.
Save	Het slaat de instelling op.
Exit	Het verlaat deze functie.
X: <input type="text" value="0.00"/> Y: <input type="text" value="0.00"/>	Verskil in graden tussen de twee redundante signalen van een scheefstandsensor, respectievelijk langs de X-as en de Y-as. Als de waarde hoger is dan 1,0°, dan is het niet mogelijk om deze op nul in te stellen: in dit geval moet u de sensor opnieuw monteren, waarbij u vooral let op het aanhaalmoment van de bouten. Als het probleem aanhoudt, moet u de sensor vervangen.

Installatiehandleiding

CUST : Kalibraties

B.2.4 KRAANRUSTDRUK INSTELLING AUTOMATISCH.

In deze sectie kunt u de druklimiet opnieuw instellen waaronder de kraan als onbelast wordt beschouwd.

Crane Rest Pressure Autosetting

Image
to be defined

P1 =

- CRANE WITHOUT LOAD ATTACHED. IN CASE OF JIB OR SPECIAL TOOL ATTACH IT TO THE CRANE.
 - OPEN THE CRANE AND PLACE IT IN USUAL REST POSITION (WHETHER FOLDED OR OVER THE TRAILER).
 - PRESS "SET VALUE"

Exit

Current Value

New Value

Set Value

GEGEVENS	BESCHRIJVINGEN
P1	Huidige druk in de hoofdcilinder.
Current Value	Huidige druklimiet voor kraan in rustpositie.
New Value	Nieuwe druklimiet voor kraan in rustpositie (= P1+10).

TOETSEN	BESCHRIJVINGEN
Set Value	Het stelt de Nieuwe Waarde in en slaat deze op als nieuwe druklimiet voor de kraan in rustpositie.
Exit	Het verlaat deze functie.

Installatiehandleiding

CUST : Kalibraties

B.2.5 ROTATIE KALIBRATIE

In dit gedeelte kunt u de zwenksensor op 0° instellen.

Deze procedure moet worden uitgevoerd als de sensor wordt vervangen.

Rotation Calibration

Image
to be defined

- ROTATE THE COLUMN COUNTERCLOCKWISE TO THE 0°
- CLICK ON SET
- CLICK ON SAVE

Set

Save

Back

Opmerking: "Draai de kolom tegen de klok in naar 0°" betekent dat de giek naar het midden van de trailer draaien, aan de achterzijde van de kraan (niet kopschotzijde).

TOETSEN	BESCHRIJVINGEN
Set	Het stelt de huidige zwenkhoek opnieuw in als referentie"0°.
Save	Het slaat de parameters op.
Back	Er wordt teruggekeerd naar het vorige venster.

Installatiehandleiding

CUST : Kalibraties

B.2.6 INSTELLING KABELSENSOR

In dit gedeelte kunt u de giekverlenging opnieuw instellen op 0% en 100% lengte. Deze procedure moet worden uitgevoerd als de sensor wordt vervangen.

Extension Cable Reel Setting

Image
to be defined

- CLOSE EXTENSIONS
- SELECT 0%
- CLICK ON SET
- OPEN EXTENSIONS COMPLETELY
- SELECT 100%
- CLICK ON SET
- CLICK ON SAVE

0 % Set Save

Back

TOETSEN	BESCHRIJVINGEN
0 %	Selecteer 0% om de uitschuivers volledig „IN“, in te stellen. Selecteer 100% om de uitschuivers volledig „UIT“, in te stellen.
Set	Het stelt de huidige lengte opnieuw in als referentie.
Save	Het slaat de parameters op.
Back	Er wordt teruggekeerd naar het vorige venster.

B.2.7 FABRIEKSTEST

Deze sectie is alleen toegestaan voor fabrieksaanmelding.

Installatiehandleiding

CUST : Instellingen

B.3 INSTELLINGEN

B.3.1 MACHINEINSTELLINGEN

Op deze pagina kan het programma de belangrijkste parameters wijzigen.

Voor meer duidelijkheid verdelen we het venster in 5 delen:

- Bovenste selectievakjes
- Linkerdeel
- Centraal deel
- Rechter deel
- Lagere knoppen

- KRAANCONFIGURATIE: BOVENSTE CHECKBOXEN

CHECKBOXEN	BESCHRIJVINGEN
<input type="checkbox"/> KSS05 <input type="checkbox"/> KSS06 <input type="checkbox"/> KSS07	Deze alleen-lezen selectievakjes geven het stabiliteitscontrolesysteem van de kraan aan.

- KRAANINSTELLINGEN: LINKER DEEL

Nominal Press B1 [bar]	<input type="text" value="285.0"/>	Distributor Type	<input type="text" value="Manual"/>
Nominal Press B2 [bar]	<input type="text" value="300.0"/>	Out Trigger Type	<input type="text" value="Pantographic"/>
Press Crane loaded [bar]	<input type="text" value="110.0"/>	Out Trigger Sensor	<input type="text" value="Absent"/>
Press Pump Crane Move [bar]	<input type="text" value="25.0"/>	Extension Cable Reel	<input checked="" type="checkbox"/> Enabled
Engine Type	<input type="text" value="Canbus"/>	Axle Plan Sensor	<input type="checkbox"/> Enabled
Timer autorpm [s]	<input type="text" value="8.0"/>	Tilttable Stab 1 Timer [s]	<input type="text" value="10.0"/>
Timer seat [s]	<input type="text" value="1.0"/>	Tilttable Stab 2 Timer [s]	<input type="text" value="10.0"/>
Timer clamp enable [s]	<input type="text" value="600.0"/>	Rotation Control	<input type="text" value="Endless (BTS)"/>
Torque max 25% [Nm]	<input type="text" value="20"/>	Max tilt drive [%]	<input type="text" value="70"/>
Torque max 60% [Nm]	<input type="text" value="110"/>	Max tilt stab [%]	<input type="text" value="70"/>
Torque max 75% [Nm]	<input type="text" value="115"/>		
Torque max 93% [Nm]	<input type="text" value="105"/>		
Torque max [Nm]	<input type="text" value="0"/>		

De beschrijvingen van parameters staan op de volgende pagina.

Installatiehandleiding

CUST : Instellingen

PARAMETERS	BESCHRIJVINGEN
Nominal Press B1 [bar]	Nominale drukinstelling hoofdgiek.
Nominal Press B2 [bar]	Nominale drukinstelling knikgiek.
Press Crane loaded [bar]	Druklimiet voor hoofdgiek. Als "P1-current kleiner is dan deze limiet, wordt de kraan als onbelast beschouwd.
Press Pump Crane Move [bar]	Drukinstelling ventielenblok. Als de druk deze limiet overschrijdt, werkt de kraan.
Engine Type	Het definieert de motor die op de kraan is gemonteerd. Canbus Analog
Timer autorm [sec]	Timer voor hoge auto toerental-periode.
Timer seat [sec]	Tijdsinterval voor detectie van de bestuurdersstoel. Interval waarin de bestuurder na deactivering van de sensor nog steeds wordt geacht op de stoel te zitten.
Timer clamp enable [sec]	Tijdsinterval voor het omzeilen van de stoeldetectie. Wanneer de knop "klem inschakelen" wordt ingedrukt, is dit het interval waarin de bestuurder alleen extra functies kan bedienen zonder op de stoel te zitten. Als de machinist binnen dit interval plaatsneemt, wordt de timer op nul gezet en zijn alle bewegingen mogelijk.
Torque max 25%	Maximaal motorkoppel bij 25% tpm (CAN-Bus-motor)
Torque max 60%	Maximaal motorkoppel bij 60% tpm (CAN-Bus-motor)
Torque max 75%	Maximaal motorkoppel bij 75% tpm (CAN-Bus-motor)
Torque max 93%	Maximaal motorkoppel bij 93% tpm (CAN-Bus-motor)
Torque max par	Maximaal motorkoppel bij 93% tpm (analoge motor)
Distributor Type	Het definieert de bedieningsuitvoering. Manual Radio
Outrigger Type	Het definieert de Steunpootuitvoering. Absent Tilttable Pantographic Mechanical
Outrigger Sensor	Het bepaalt of de IN-OUT-sensor van de steunpoot aanwezig is of niet. Absent Present
Extension Cable Reel	Hiermee wordt de sensor voor de lengtebepaling van de giek in-/uitgeschakeld.
Axle Plan Sensor	Hiermee wordt de scheefstandsensor van de trailer (KSS07) in-/uitgeschakeld.
Tilttable Stab 1 Timer	Min. tijd steunpoot neer, waarbij de stabilisator 1 op de grond wordt beschouwd (alleen kantelbare steunpoten). Als deze regeling wordt onderbroken, houdt de timer de waarde vast. Als de steunpoot. De opwaartse besturing wordt uitgevoerd, telt de timer terug.
Tilttable Stab 2 Timer	Min. tijd steunpoot neer, waarbij de stabilisator 2 op de grond wordt beschouwd (alleen kantelbare steunpoten). Als deze regeling wordt onderbroken, houdt de timer de waarde vast. Als de steunpoot. De opwaartse besturing wordt uitgevoerd, telt de timer terug.
Rotation Control	Het definieert het type zwenksensor. Endless (BTS) Rack/pinion (Baumer) Rack/pinion (Posital)
Max tilt drive [%]	Max. scheefstandpercentage waarover de "rij"-beweging wordt geblokkeerd.
Max tilt stab [%]	Max. scheefstandpercentage waarover de steunpoot omhoogt geblokkeerd wordt. De opwaartse bediening van d steunpoot is geblokkeerd aan de werkende kant. De neerwaartse bediening van de steunpoot is geblokkeerd aan de andere kant.

Installatiehandleiding

CUST : Instellingen

- KRAANINSTELLING: CENTRAAL DEEL

Pressure correction P1 dw [bar]	<input type="text" value="40.0"/>	<input type="text" value="40.0"/>	Low Capacity	<input checked="" type="checkbox"/> Enabled
Pressure correction P1 up [bar]	<input type="text" value="0.0"/>	<input type="text" value="0.0"/>	LC P1 Max [bar]	<input type="text" value="138.0"/>
Pressure correction P1 time [s]	<input type="text" value="5.0"/>		LC P2 Max [bar]	<input type="text" value="140.0"/>
Pressure correction P2 dw [bar]	<input type="text" value="40.0"/>	<input type="text" value="40.0"/>	LC B2 Angle Max [°]	<input type="text" value="20.0"/>
Pressure correction P2 up [bar]	<input type="text" value="0.0"/>	<input type="text" value="0.0"/>	LC Extension Max [%]	<input type="text" value="90.0"/>
Pressure correction P2 time [s]	<input type="text" value="5.0"/>		Crane Tilt stop 0-180 [°]	<input type="text" value="5.00"/>
Crane close slew left [°]	<input type="text" value="260.0"/>		Crane Tilt stop 180-360 [°]	<input type="text" value="-5.00"/>
Crane close slew right [°]	<input type="text" value="280.0"/>		Crane Tilt max 0-180 [°]	<input type="text" value="7.00"/>
Crane close max angle 1 [°]	<input type="text" value="20.0"/>		Crane Tilt max 180-360 [°]	<input type="text" value="-7.00"/>
Crane close max angle 2 [°]	<input type="text" value="-65.0"/>		Axle Tilt stop 0-180 [°]	<input type="text" value="3.00"/>
			Axle Tilt stop 180-360 [°]	<input type="text" value="-3.00"/>
			Axle Tilt max 0-180 [°]	<input type="text" value="6.00"/>
			Axle Tilt max 180-360 [°]	<input type="text" value="-6.00"/>
			Tilt autocal. Timer [s]	<input type="text" value="3.0"/>

PARAMETERS	BESCHRIJVINGEN
Press Correction P1 dw [bar]	Drukcorrectie toe te passen bij het sluiten van de hoofdcilinder. Het linker vak (1) geeft de toename weer voor een druk dichtbij nul. Het rechter vak (2) geeft de toename weer voor een druk die dicht bij de nominale druk ligt.
Press Correction P1 up [bar]	Drukcorrectie toe te passen bij het openen van de hoofdcilinder. Het linkervak (1) geeft de toename weer voor een druk dichtbij nul. Het rechter vak (2) geeft de toename weer voor een druk die dicht bij de nominale druk ligt.
Press Correction P1 time [s]	Tijdsinterval waarin de drukcorrectie voor P1 geldt. Na deze periode is de correctie niet meer van toepassing.
Press Correction P2 dw [bar]	Drukcorrectie toe te passen bij het sluiten van de 2e giekcilinder. Het linker vak (1) geeft de toename weer voor een druk dichtbij nul. Het rechter vak (2) geeft de toename weer voor een druk die dicht bij de nominale druk ligt.
Press Correction P2 up [bar]	Drukcorrectie toe te passen bij het openen van de knikcilinder. Het linkervak (1) geeft de toename weer voor een druk dichtbij nul. Het rechter vak (2) geeft de toename weer voor een druk die dicht bij de nominale druk ligt.
Press Correction P2 time [s]	Tijdsinterval waarin de drukcorrectie voor P2 geldt. Na deze periode is de correctie niet meer van toepassing.
Crane close slew left [°]	Min. zwenkhoek toegestaan voor kraan in opgevouwen positie (CCW-limiet).
Crane close slew right [°]	Max. zwenkhoek toegestaan voor kraan in opgevouwen positie (CW-limiet).
Crane close max angle 1 [°]	Max. hellingshoek hoofdgiek voor kraan in opgevouwen positie.
Crane close max angle 2 [°]	Max. hellingshoek knikgiek voor kraan in opgevouwen positie.

De tabel gaat verder op de volgende pagina.

Installatiehandleiding

CUST : Instellingen

Vervolg van de vorige pagina.

PARAMETERS	BESCHRIJVINGEN
Low Capacity	Het activeert/deactiveert de LC-functie (KSS06)
LC P1 max [bar]	Druklimiet voor hoofdcilinder, waarover LC-snelheidsreductie geldt.
LC P2 max [bar]	Druklimiet voor knikcilinder, waarover LC-snelheidsreductie geldt.
LC B2 Angle Max [°]	Hoeklimiet voor 2e arm, waarboven LC-snelheidsreductie van toepassing is als de kraan belast is.
LC Extension Max [%]	Percentage voor giekverlengingen, waarover LC-snelheidsreductie geldt als de kraan belast is (alleen voor kranen met kabelhaspel).
Crane Tilt stop 0-180	Max. positieve scheefstand van de kraan toegestaan tijdens kraanwerkzaamheden binnen de zwenksector 0°-180°.
Crane Tilt stop 180-360	Min. negatieve scheefstand toegestaan tijdens kraanwerkzaamheden binnen de zwenksector 180°-360°.
Crane Tilt max 0-180	Max. positieve scheefstand van de kraan toegestaan vóór kraanwerkzaamheden en tijdens stabiliteitskalibratie binnen de zwenksector 0°-180°.
Crane Tilt max 180-360	Min. negatieve scheefstand van de kraan toegestaan vóór kraanwerkzaamheden en tijdens stabiliteitskalibratie binnen de zwenksector 180°-360°.
Axle Tilt stop 0-180	Max. positieve scheefstand van de trailer toegestaan tijdens kraanwerkzaamheden binnen de zwenksector 0°-180° (KSS07).
Axle Tilt stop 180-360	Min. negatieve scheefstand trailer toegestaan tijdens kraanwerkzaamheden binnen de zwenksector 180°-360° (KSS07).
Axle Tilt max 0-180	Max. positieve scheefstand van de trailer toegestaan vóór kraanwerkzaamheden en tijdens stabiliteitskalibratie binnen de zwenksector 0°-180° (KSS07).
Axle Tilt max 180-360	Min. negatieve scheefstand van de trailer toegestaan vóór kraanwerkzaamheden en tijdens stabiliteitskalibratie binnen de zwenksector 180°-360° (KSS07).

Installatiehandleiding

CUST : Instellingen

- KRAANINSTELLING: RECHTER DEEL

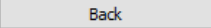

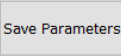
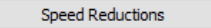
Slew trailer limit RL @ext0% [°]	<input type="text" value="13.0"/>
Slew trailer limit FL @ext0% [°]	<input type="text" value="173.0"/>
Slew trailer limit FR @ext0% [°]	<input type="text" value="197.0"/>
Slew trailer limit RR @ext0% [°]	<input type="text" value="347.0"/>
Slew trailer limit RL @ext100% [°]	<input type="text" value="9.0"/>
Slew trailer limit FL @ext100% [°]	<input type="text" value="178.0"/>
Slew trailer limit FR @ext100% [°]	<input type="text" value="191.0"/>
Slew trailer limit RR @ext100% [°]	<input type="text" value="352.0"/>

PARAMETERS	BESCHRIJVINGEN
Slew trailer limit RL @ext0% [°]	Achter-links begrenst de zwenkhoek die de trailer begrenst. Deze parameter wordt gebruikt met uitschuifdelen volledig IN of zonder kabelsensor voor LC-functie, nulkalibratie en verticale snelheidsreductie.
Slew trailer limit FL @ext0% [°]	Linksvoor beperkt de zwenkhoek die de trailer begrenst. Deze parameter wordt gebruikt met uitschuifdelen volledig IN of zonder kabelsensor voor LC-functie, nulkalibratie en verticale snelheidsreductie.
Slew trailer limit FR @ext0% [°]	Begrenzingszwenkhoek rechtsvoor die de trailer begrenst. Deze parameter wordt gebruikt met uitschuifdelen volledig IN of zonder kabelsensor I voor LC-functie, nulkalibratie en verticale snelheidsreductie.
Slew trailer limit RR @ext0% [°]	Achter-rechts begrenzingszwenkhoek die de trailer begrenst. Deze parameter wordt gebruikt met uitschuifdelen volledig IN of zonder kabelsensor voor LC-functie, nulkalibratie en verticale snelheidsreductie.
Slew trailer limit RL @ext100% [°]	Achter-links begrenst de zwenkhoek die de trailer begrenst. Deze parameter wordt gebruikt bij uitschuifdelen die volledig UIT zijn voor LC-functie, nulkalibratie en verticale snelheidsreductie.
Slew trailer limit FL @ext100% [°]	Linksvoor beperkt de zwenkhoek die de trailer begrenst. Deze parameter wordt gebruikt bij uitschuifdelen die volledig UIT zijn voor LC-functie, nulkalibratie en verticale snelheidsreductie.
Slew trailer limit FR @ext100% [°]	Begrenzingszwenkhoek rechtsvoor die de trailer begrenst. Deze parameter wordt gebruikt met uitschuifdelen die volledig uit de haspel zijn voor LC-functie, nulkalibratie en verticale snelheidsreductie.
Slew trailer limit RR @ext100% [°]	Achter-rechts begrenzingszwenkhoek die de trailer begrenst. Deze parameter wordt gebruikt bij uitschuifdelen die volledig UIT zijn voor LC-functie, nulkalibratie en verticale snelheidsreductie.

Installatiehandleiding

CUST : Instellingen

- KRAANCONFIGURATIE: ONDERSTE KNOPPEN

TOETSEN	BESCHRIJVINGEN
	Het sluit het venster zonder op te slaan.
	Het past de parameters toe op het systeem. Eventuele wijzigingen gaan na het uitschakelen van de kraan verloren.
	Het overschrijft de parameters op de hoofdcontroller. Eventuele wijzigingen worden opgeslagen en behouden bij de volgende kraanherstart.
	Het opent het gedeelte voor snelheidsverlagingen.

Installatiehandleiding

CUST : Instellingen

B.3.2 SNELHEIDSVERMINDERINGEN

B.3.2.1 SNELHEIDSVERMINDERING VOOR STEUNPOTEN

Deze functie is alleen beschikbaar voor kranen met pantografische of kantelbare steunpoten. In dit gedeelte kunt u de snelheid van elke steunpootbediening aanpassen voor verschillende motortoerentalwaarden.

Stabilizers Speed	Stabilizers Speed					
Above Horizontal	Stab In @rpm 25%	44		Stab In @rpm 60%	33	
End Stroke Cylinders	Stab Out @rpm 25%	44		Stab Out @rpm 60%	33	
Ramps	Stab Fold @rpm 25%	100		Stab Fold @rpm 60%	100	
Boom Crane Empty	Stab Unfold @rpm 25%	100		Stab Unfold @rpm 60%	100	
Boom Crane Load	Stab Up @rpm 25%	100		Stab Up @rpm 60%	100	
End of Inclination Limit (Booms)	Stab Dw @rpm 25%	33		Stab Dw @rpm 60%	21	
End of Inclination Limit (Ext/Rot)	Stab In @rpm 75%	33		Stab In @rpm 93%	27	
End of High Capacity Area CCW/CW	Stab Out @rpm 75%	33		Stab Out @rpm 93%	27	
End of High Capacity Area B1/B2/Ext	Stab Fold @rpm 75%	100		Stab Fold @rpm 93%	100	
	Stab Unfold @rpm 75%	100		Stab Unfold @rpm 93%	100	
	Stab Up @rpm 75%	100		Stab Up @rpm 93%	100	
	Stab Dw @rpm 75%	16		Stab Dw @rpm 93%	15	

Opmerking : 25%, 60% en 75% zijn alleen beschikbaar voor CAN-Bus-motoren. Let op: standaard staat het toerental altijd op 100% bij 0% rpm.

PARAMETERS	BESCHRIJVINGEN
Stab In @rpm XX%	Snelheidspercentage voor het intrekken van de steunpootuitschuiver, met motor op XX% tpm.
Stab Out @rpm XX%	Snelheidspercentage voor uitschuiven van de steunpootuitschuiver, met motor op XX% tpm.
Stab Fold @rpm XX%	Snelheidspercentage voor het inklappen van de steunpoot (omhoog kantelen voor kantelbaar, omhoog voor pantografisch - van sensordetectie tot volledig ingeklapt), met motor op XX% tpm.
Stab Unfold @rpm XX%	Snelheidspercentage voor het uitklappen van de steunpoot (naar beneden kantelen voor kantelen, omlaag voor pantografisch - van volledig ingeklapt tot sensordetectie), met motor op XX% tpm.
Stab Up @rpm XX%	Snelheidspercentage voor het optillen van de steunpoten van de grond (tot sensordetectie), met motor op XX% tpm.
Stab Dw @rpm XX%	Snelheidspercentage voor het naar de grond laten zakken van de steunpoot (vanaf sensordetectie), met motor op XX% tpm.

Opmerking: XX% is de algemene toerentalwaarde: 25%, 60%, 75% of 93%.

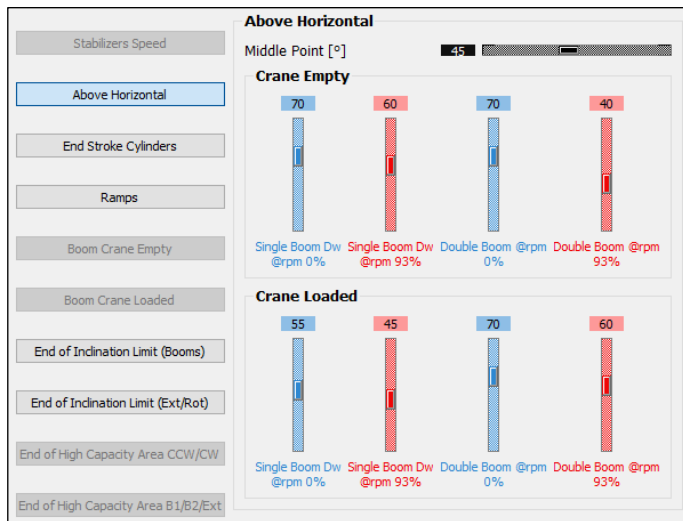
TOETSEN	BESCHRIJVINGEN
<input type="button" value="Back"/>	Het sluit het venster zonder op te slaan.
<input type="button" value="Apply"/>	Het past de parameters toe op het systeem. Eventuele wijzigingen gaan na het uitschakelen van de kraan verloren.
<input type="button" value="Save"/>	Het overschrijft de parameters op de hoofdcontroller. Eventuele wijzigingen worden opgeslagen en behouden bij de volgende kraanherstart.

Installatiehandleiding

CUST : Instellingen

B.3.2.2 SNELHEIDSVERMINDERING VOOR GIEKEN BOVEN HORIZONTAAL

In dit gedeelte kunt u de daalsnelheid van de giek(en) boven het horizontale vlak aanpassen (verwijzend naar de hellingshoek van de 2e giek), wanneer de giek naar de zijanten van de trailer wordt gezwenkt. De reductieparameters zijn gedefinieerd voor Kraan leeg (P1 < Perskraan geladen) en Kraan geladen (P1 > Perskraan geladen). Snelheidsregelingen zijn beschikbaar voor 0% en 93% tpm: voor kranen uitgerust met CAN-Bus-motor worden de tussenwaarden voor 25%, 60% en 75% tpm verkregen door lineaire interpolatie.



PARAMETERS	BESCHRIJVINGEN
Middle point [°]	Middelste hellingshoek knikarm: - Boven deze hoek geldt de snelheidsreductie bij het neerlaten van minimaal één giek; - Beneden deze hoek geldt de snelheidsreductie alleen bij het neerlaten van beide armen.
Single Boom Dw @rpm XX%	Snelheidspercentage bij het neerlaten van een giek van de bovenkant tot het middelste punt, met een motor op XX% tpm.
Double Boom Dw @rpm XX%	Snelheidspercentage bij het neerlaten van beide giek(en) vanuit het midden naar horizontaal, met een motor op XX% tpm.

Opmerking: XX% is de algemene toerentalwaarde: 0% of 93%.

TOETSEN	BESCHRIJVINGEN
Back	Het sluit het venster zonder op te slaan.
Apply	Het past de parameters toe op het systeem. Eventuele wijzigingen gaan na het uitschakelen van de kraan verloren.
Save	Het overschrijft de parameters op de hoofdcontroller. Eventuele wijzigingen worden opgeslagen en behouden bij de volgende kraanherstart.

Installatiehandleiding

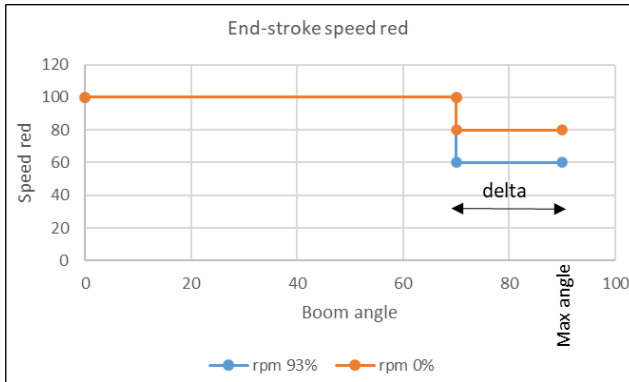
CUST : Instellingen

B.3.2.3 SNELHEIDSVERMINDERING AAN HET EINDE VAN DE SLAG

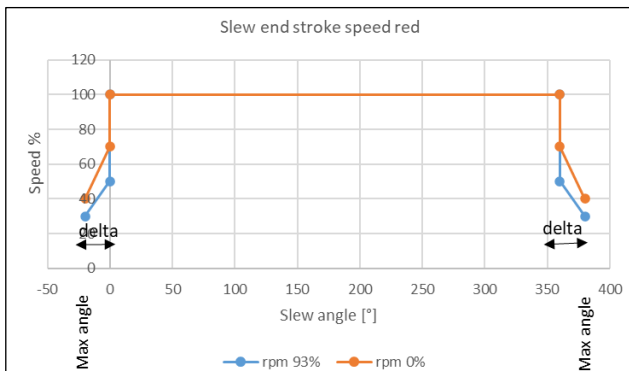
Met dit gedeelte kunt u de bewegingssnelheid aanpassen bij het naderen van het einde van de slag van cilinders.

Snelheidsregelingen zijn beschikbaar voor 0% en 93% tpm: voor kranen uitgerust met CAN-Bus-motor worden de tussenwaarden voor 25%, 60% en 75% tpm verkregen door lineaire interpolatie.

De snelheidsreducties van de giek zijn constant binnen het naderingsbereik (deltahoek): daarom is alleen een instelparameter nodig (zie voorbeeld hieronder):



In plaats daarvan variëren de zwenksnelheidsreducties proportioneel binnen het naderingsbereik (deltahoek) om plotselinge snelheidsveranderingen te voorkomen: in dit geval zijn twee instelparameters nodig (zie het onderstaande voorbeeld):



Opmerking: zwenkreducties zijn alleen beschikbaar voor kranen met tandheugel.

Installatiehandleiding

CUST : Instellingen



PARAMETERS	BESCHRIJVINGEN
B1 Max Angle [°]	Max. hellingshoek van de hoofdgiek, ten opzichte van de horizontaal.
B1 Approach Angle [°]	Naderingshoek voor de hoofdgiek waaronder de snelheid van de hoofdcilinder wordt verlaagd (delta). Snelheidsreductie begint wanneer: A1 = B1 Max Angle - B1 Approach Angle
B1 Up @rpm XX%	Snelheidspercentage van de hoofdcilinder binnen het reductiebereik, met motor op XX% tpm.
B2 Min Relative Angle [°]	Min. relatieve hoek tussen de hoofdgiek en de knikgiek (A1-A2).
B2 Approach Angle [°]	Naderingshoek voor de knikarm, waarboven de snelheid van de knikcilinder wordt verminderd. Snelheidsreductie begint wanneer: A2 = A1 - (B2 Min Relative Angle - B2 Approach Angle)
B2 Up @rpm XX%	Snelheidspercentage van de knikcilinder binnen het reductiebereik, met motor op XX% tpm.

A1 en A2 zijn de hellingshoeken ten opzichte van de horizontaal van respectievelijk de hoofdgiek en de knikgiek
Opmerking: XX% is de algemene toerentalwaarde: 0% of 93%.

De tabel gaat verder op de volgende pagina.

Installatiehandleiding

CUST : Instellingen

Vervolg van de vorige pagina.

PARAMETERS	BESCHRIJVINGEN
CW Stop Angle [°]	Zwenkstophoek met de klok mee. Deze moet 2-3 graden vóór de mechanische stop worden ingesteld.
CW Approach Angle [°]	Hoek van het zwenkbereik grenzend aan de CW-zwenkstop waar de zwenksnelheid wordt verminderd.
CCW Stop Angle [°]	Zwenkstophoek tegen de klok in. Deze moet 2-3 graden vóór de mechanische stop worden ingesteld.
CCW Approach Angle [°]	Hoek van het zwenkbereik grenzend aan de CCW-zwenkstop waar de zwenksnelheid wordt verminderd.
CW Start @rpm XX%	Zwenksnelheidspercentage met de klok mee aan het begin van de CW-aanpakhoek, met motor op XX% tpm.
CW Stop @rpm XX%	Zwenksnelheidspercentage met de klok mee aan het einde van de CW-naderingshoek, met motor op XX% tpm.
CCW Start @rpm XX%	Zwenksnelheidspercentage tegen de klok in aan het begin van de CCW-naderingshoek, met motor op XX% tpm.
CCW Stop @rpm XX%	Zwenksnelheidspercentage tegen de klok in aan het einde van de CCW-naderingshoek, met motor op XX% tpm.

Opmerking: XX% is de algemene toerentalwaarde: 0% of 93%.

TOETSEN	BESCHRIJVINGEN
<input type="button" value="Back"/>	Het sluit het venster zonder op te slaan.
<input type="button" value="Apply"/>	Het past de parameters toe op het systeem. Eventuele wijzigingen gaan na het uitschakelen van de kraan verloren.
<input type="button" value="Save"/>	Het overschrijft de parameters op de hoofdcontroller. Eventuele wijzigingen worden opgeslagen en behouden bij de volgende kraanherstart.

Installatiehandleiding

CUST : Instellingen

B.3.2.4 SNELHEIDSCURVE

In dit gedeelte kunt u de snelheidscurve aanpassen die worden gebruikt om de startversnellingen van alle kraanbewegingen te verminderen.

Stabilizers Speed	Ramps Start rotation ramp 0
Above Horizontal	
End Stroke Cylinders	
Ramps	
Boom Crane Empty	
Boom Crane Loaded	
End of Inclination Limit (Booms)	
End of Inclination Limit (Ext/Rot)	
End of High Capacity Area CCW/CW	
End of High Capacity Area B1/B2/Ext	

PARAMETERS	BESCHRIJVINGEN
Start rotation ramp	parameter voor zwenkbeweging. Hoe lager deze parameter, hoe soepeler de zwenkstart. Indien nul, is de vertraging uitgeschakeld.
Start booms ramp	parameter voor het heffen/neerlaten van giek en het uitschuiven/intrekken van hydraulische uitschuifdelen. Hoe lager deze parameter, hoe soepeler de bewegingen beginnen. Indien nul, is de vertraging uitgeschakeld.
Start drive ramp	parameter voor rijbeweging. Hoe lager deze parameter, hoe soepeler de rijstart. Indien nul, is de vertraging uitgeschakeld.

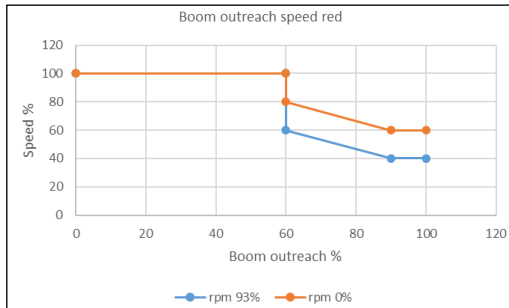
TOETSEN	BESCHRIJVINGEN
Back	Het sluit het venster zonder op te slaan.
Apply	Het past de parameters toe op het systeem. Eventuele wijzigingen gaan na het uitschakelen van de kraan verloren.
Save	Het overschrijft de parameters op de hoofdcontroller. Eventuele wijzigingen worden opgeslagen en behouden bij de volgende kraanherstart.

Installatiehandleiding

CUST : Instellingen

B.3.2.5 SNELHEIDSVERMINDERINGEN DOOR GIEKLENGTE

Deze functies zijn alleen beschikbaar voor kranen die zijn uitgerust met een kabelsensor. Deze secties maken het mogelijk om de bewegingssnelheid aan te passen, afhankelijk van het huidige reikwijdtepercentage van de giek voor een lege en geladen kraan. Snelheidsregelingen zijn beschikbaar voor 0% en 93% tpm: voor kranen uitgerust met CAN-Bus-motor worden de tussenwaarden voor 25%, 60% en 75% tpm verkregen door lineaire interpolatie. Snelheidsreducties variëren proportioneel binnen het naderingsbereik, dat wil zeggen tussen het startpunt en het eindpunt (zie onderstaand voorbeeld).



Stabilizers Speed

Above Horizontal

End Stroke Cylinders

Ramps

Boom Crane Empty

Boom Crane Loaded

End of Inclination Limit (Booms)

End of Inclination Limit (Ext/Rot)

End of High Capacity Area CCW/CW

End of High Capacity Area B1/B2/Ext

Speed Related To Boom Outreach

Start Point [%]

End Point [%]

Crane Empty / Loaded

Category	Start Point	End Point	Start Point	End Point
Rot	60 @rpm0%	45 @rpm0%	50 @rpm93%	45 @rpm93%
B1 Dw	60 @rpm0%	45 @rpm0%	50 @rpm93%	45 @rpm93%
B2 Dw	55 @rpm0%	45 @rpm0%	50 @rpm93%	45 @rpm93%

Installatiehandleiding

CUST : Instellingen

PARAMETERS	BESCHRIJVINGEN
Start Point [%]	Bereikpercentage waar de snelheidsreductie begint, met lege/geladen kraan.
End Point [%]	Bereikpercentage waar de snelheidsreductie eindigt, met lege/geladen kraan. Meestal is dit = 100%.
Rot Start Point @rpmXX%	Zwenksnelheidspercentage bij het startpunt van de reikwijdte, met motor op XX% tpm
Rot End Point @rpmXX%	Zwenksnelheidspercentage op het eindpunt van de reikwijdte, met motor op XX% tpm
B1 Dw Start Point @rpmXX%	Snelheidspercentage voor het neerlaten van de eerste giek op het startpunt van de reikwijdte, met motor op XX% tpm
B1 Dw End Point @rpmXX%	Snelheidspercentage voor het neerlaten van de eerste giek op het eindpunt van de reikwijdte, met motor op XX% tpm
B2 Dw Start Point @rpmXX%	Snelheidspercentage voor het neerlaten van de 2e giek op het startpunt van de reikwijdte, met motor op XX% tpm
B2 Dw End Point @rpmXX%	Snelheidspercentage voor het neerlaten van de tweede giek op het eindpunt van de reikwijdte, met motor op XX% tpm

Opmerking: XX% is de algemene toerentalwaarde: 0% of 93%.

Gegevens moeten voor lege en geladen kraan worden gedefinieerd in de daarvoor bestemde secties:

- "Giekkraan leeg"
- "Boomkraan geladen"

TOETSEN	BESCHRIJVINGEN
<input type="button" value="Back"/>	Het sluit het venster zonder op te slaan.
<input type="button" value="Apply"/>	Het past de parameters toe op het systeem. Eventuele wijzigingen gaan na het uitschakelen van de kraan verloren.
<input type="button" value="Save"/>	Het overschrijft de parameters op de hoofdcontroller. Eventuele wijzigingen worden opgeslagen en behouden bij de volgende kraanherstart.

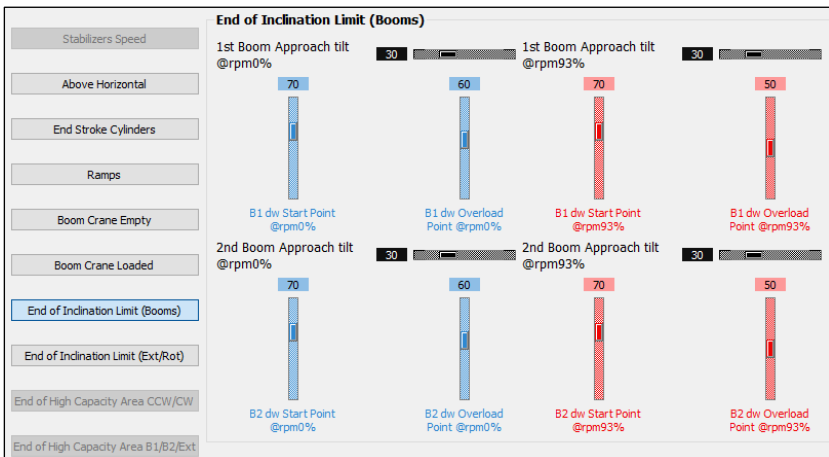
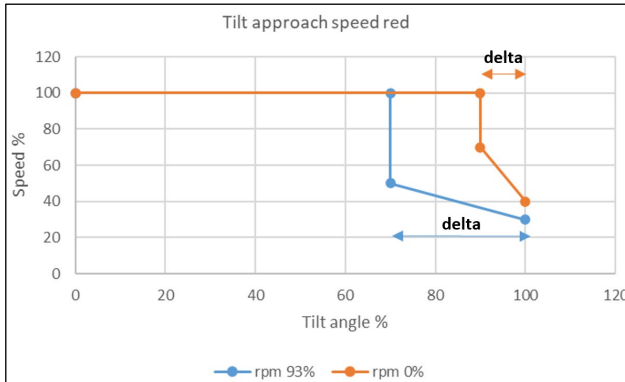
Installatiehandleiding

CUST : Instellingen

B.3.2.6 SNELHEIDSVERMINDERINGEN VOOR GIEKEN ALS GEVOLG VAN SCHEEFSTAND.
In dit gedeelte kunt u de daalsnelheid van de giek aanpassen wanneer u de maximale kantelhoek nadert.

Snelheidsregelingen zijn beschikbaar voor 0% en 93% tpm: voor kranen uitgerust met CAN-Bus-motor worden de tussenwaarden voor 25%, 60% en 75% tpm verkregen door lineaire interpolatie.

Snelheidsreducties variëren proportioneel binnen het naderingsbereik (zie voorbeeld hieronder).



Installatiehandleiding

CUST : Instellingen

PARAMETERS	BESCHRIJVINGEN
1st Boom Approach tilt @rpmXX%	Naderingsbereik scheefstandpercentage (delta) waar de snelheidsreductie voor de hoofdgiek begint, met motor op XX% tpm.
B1 dw Start Point @rpmXX%	Snelheidspercentage voor hoofdgiek neer, waar de snelheidsreductie begint, met motor op XX% tpm.
B1 dw Overload Point @rpmXX%	Snelheidspercentage voor hoofdgiek neer bij Max. scheefstand, met motor op XX% tpm.
2nd Boom Approach tilt @rpmXX%	Naderingsbereik scheefstandpercentage (delta) waar de snelheidsreductie van de knikgiek begint, met motor op XX% tpm.
B2 dw Start Point @rpmXX%	Snelheidspercentage voor het zakken van de knikarm waar de snelheidsreductie begint, met motor op XX% tpm.
B2 dw Overload Point @rpmXX%	Snelheidspercentage voor zakken van de knikarm bij Max. scheefstand, met motor op XX% tpm.

Opmerking: XX% is de algemene toerentalwaarde: 0% of 93%.

TOETSSEN	BESCHRIJVINGEN
<input type="button" value="Back"/>	Het sluit het venster zonder op te slaan.
<input type="button" value="Apply"/>	Het past de parameters toe op het systeem. Eventuele wijzigingen gaan na het uitschakelen van de kraan verloren.
<input type="button" value="Save"/>	Het overschrijft de parameters op de hoofdcontroller. Eventuele wijzigingen worden opgeslagen en behouden bij de volgende kraanherstart.

Installatiehandleiding

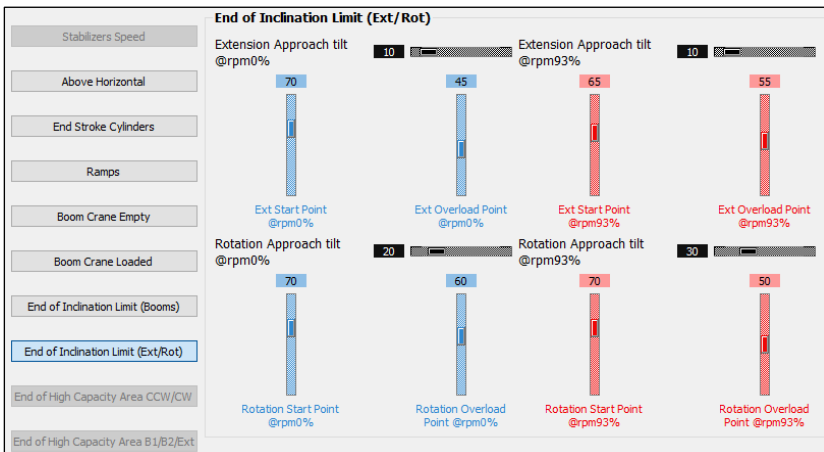
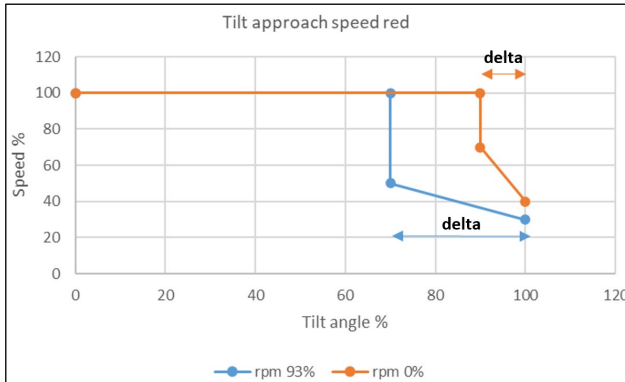
CUST : Instellingen

B.3.2.7 SNELHEIDSVERMINDERINGEN VOOR EXT / ROT DOOR KANTELHOEK

In dit gedeelte kunt u de snelheid van het uitschuiven van de giek en van het zwenken van de kraan aanpassen bij het naderen van de maximale kantelhoek.

Snelheidsregelingen zijn beschikbaar voor 0% en 93% tpm: voor kranen uitgerust met CAN-Bus-motor worden de tussenwaarden voor 25%, 60% en 75% tpm verkregen door lineaire interpolatie.

Snelheidsreducties variëren proportioneel binnen het naderingsbereik (zie voorbeeld hieronder).



Installatiehandleiding

CUST : Instellingen

PARAMETERS	BESCHRIJVINGEN
Extension Approach tilt @rpmXX%	Naderingsbereik van het kantelpercentage (delta) waar de snelheidsreductie van het uitschuiven van de giek begint, met een motor op XX% tpm.
Ext Start Point @rpmXX%	Snelheidspercentage voor uitschuiven van de giek waar de snelheidsvermindering begint, met motor op XX% tpm.
Ext Overload Point @rpmXX%	Snelheidspercentage voor uitschuiven van de giek bij Max. scheefstand, met motor op XX% tpm.
Rotation Approach tilt @rpmXX%	Benaderingsbereik van het kantelpercentage (delta) waar de reductie van de zwenksnelheid begint, met een motor op XX% tpm.
Rotation Start Point @rpmXX%	Snelheidspercentage voor zwenkbeweging waarbij de zwenksnelheidsreductie begint, met motor op XX% tpm.
Rotation Overload Point @rpmXX%	Snelheidspercentage voor zwenkbeweging bij Max. scheefstand, met motor op XX% tpm.

Opmerking: XX% is de algemene toerentalwaarde: 0% of 93%.

TOETSSEN	BESCHRIJVINGEN
<input type="button" value="Back"/>	Het sluit het venster zonder op te slaan.
<input type="button" value="Apply"/>	Het past de parameters toe op het systeem. Eventuele wijzigingen gaan na het uitschakelen van de kraan verloren.
<input type="button" value="Save"/>	Het overschrijft de parameters op de hoofdcontroller. Eventuele wijzigingen worden opgeslagen en behouden bij de volgende kraanherstart.

Installatiehandleiding

CUST : Instellingen

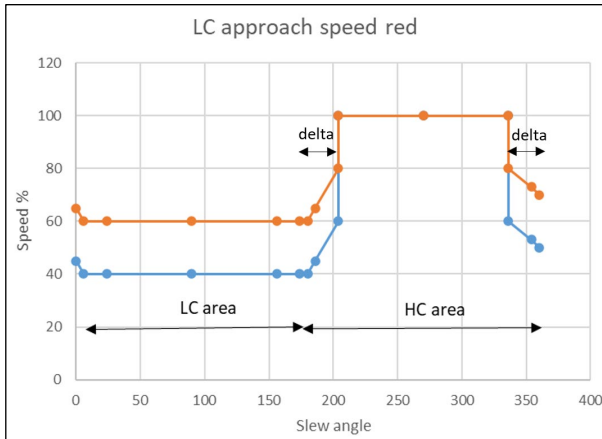
B.3.2.8 SNELHEIDSVERMINDERING VOOR ZWENKEN BUITEN HET HC-GEBIED

Deze functie is alleen beschikbaar voor kranen uitgerust met KSS06.

In deze sectie kunt u de snelheidsreductieparameters aanpassen bij het naderen van het einde van het High Capacity Area (HC-gebied), waar de zwenksnelheid begint af te nemen.

Snelheidsregelingen zijn beschikbaar voor 0% en 93% tpm: voor kranen uitgerust met CAN-Bus-motor worden de tussenwaarden voor 25%, 60% en 75% tpm verkregen door lineaire interpolatie.

Snelheidsreducties variëren proportioneel binnen het naderingsbereik (zie voorbeeld hieronder).



Stabilizers Speed

Above Horizontal

End Stroke Cylinders

Ramps

Boom Crane Empty

Boom Crane Loaded

End of Inclination Limit (Booms)

End of Inclination Limit (Ext/Rot)

End of High Capacity Area CCW/CW

End of High Capacity Area B1/B2/Ext

End of High Capacity Area CW/CCW

CCW Rotation Approach Slew [°]

30

55

CCW Start Point @rpm0%

50

CCW End Point @rpm0%

60

CCW Start Point @rpm93%

35

CCW End Point @rpm93%

CW Rotation Approach Slew [°]

30

55

CW Start Point @rpm0%

50

CW End Point @rpm0%

60

CW Start Point @rpm93%

35

CW End Point @rpm93%

kan zonder kennisgeving vooraf worden gewijzigd

B.28

7845765-01

Installatiehandleiding

CUST : Instellingen

PARAMETERS	BESCHRIJVINGEN
CCW Rotation Approach Slew [°]	CCW zwenkhoekbenadering (delta) dichtbij het einde van het HC-gebied.
CCW Start Point @rpmXX%	Zwenksnelheidspercentage aan het begin van het CCW-zwenkhoekbenaderingpunt, met motor op XX% tpm.
CCW End Point @rpmXX%	Zwenksnelheidspercentage aan het einde van het CCW-zwenkhoekbenaderingpunt, met motor op XX% tpm.
CW Rotation Approach Slew [°]	CW nadert de zwenhoek (delta) dichtbij het einde van het HC-gebied.
CW Start Point @rpmXX%	Zwenksnelheidspercentage aan het begin van het zwenkhoekbenaderingpunt met motor op XX% tpm.
CW End Point @rpmXX%	Zwenksnelheidspercentage aan het einde van het zwenkhoekbenaderingpunt, met motor op XX% tpm.

Opmerking: XX% is de algemene toerentalwaarde: 0% of 93%.

CCW-eindpunt en CW-eindpunt moeten gelijk zijn: deze waarde definieert het snelheidspercentage buiten het HC-gebied.

Het is een goede gewoonte dat CCW-parameters en CW-parameters dezelfde respectieve waarden hebben.

TOETSEN	BESCHRIJVINGEN
<input type="button" value="Back"/>	Het sluit het venster zonder op te slaan.
<input type="button" value="Apply"/>	Het past de parameters toe op het systeem. Eventuele wijzigingen gaan na het uitschakelen van de kraan verloren.
<input type="button" value="Save"/>	Het overschrijft de parameters op de hoofdcontroller. Eventuele wijzigingen worden opgeslagen en behouden bij de volgende kraanherstart.

Installatiehandleiding

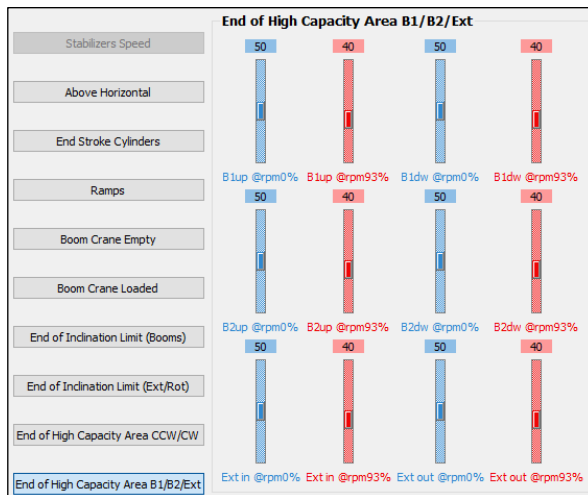
CUST : Instellingen

B.3.2.9 SNELHEIDSVERLAGING VOOR B1/B2/EXT BUITEN HET HC-GEBIED

Deze functie is alleen beschikbaar voor kranen uitgerust met KSS06.

In dit gedeelte kunt u de snelheidsreductieparameters aanpassen bij het naderen van het einde van een gebied met hoge capaciteit (HC-gebied), waar de snelheid van de giek en de uitschuifdelen wordt verlaagd.

Snelheidsregelingen zijn beschikbaar voor 0% en 93% tpm: voor kranen uitgerust met CAN-Bus-motor worden de tussenwaarden voor 25%, 60% en 75% tpm verkregen door lineaire interpolatie.



PARAMETERS	BESCHRIJVINGEN
B1up @rpmXX%	Snelheidspercentage voor heffen (hoofdgiek) buiten het HC-gebied, met motor op XX% tpm.
B1dw @rpmXX%	Snelheidspercentage voor Zakken (hoofdgiek) buiten het HC-gebied, met motor op XX% tpm.
B2up @rpmXX%	Snelheidspercentage voor heffen (Knikgiek) buiten het HC-gebied, met motor op XX% tpm.
B2dw @rpmXX%	Snelheidspercentage voor zakken (knikgiek) buiten het HC-gebied, met motor op XX% tpm.
Ext in @rpmXX%	Snelheidspercentage voor inschuiven giek buiten het HC-gebied, met motor op XX% tpm.
Ext uit @rpmXX%	Snelheidspercentage voor uitschuiven giek buiten het HC-gebied, met motor op XX% tpm.

Opmerking: XX% is de algemene toerentalwaarde: 0% of 93%.

TOETSEN	BESCHRIJVINGEN
Back	Het sluit het venster zonder op te slaan.
Apply	Het past de parameters toe op het systeem. Eventuele wijzigingen gaan na het uitschakelen van de kraan verloren.
Save	Het overschrijft de parameters op de hoofdcontroller. Eventuele wijzigingen worden opgeslagen en behouden bij de volgende kraanherstart.

Installatiehandleiding

CUST : Apparaten

B.4 APPARATEN

B.4.1 PARAMETERS EN SOFTWARE LADEN

In deze sectie kunt u bijgewerkte software downloaden naar alle apparaten en de parameterbestanden opslaan/laden, evenals de gegevens van het gebeurtenissen logboek downloaden.

Param / Firmware Loading

Name	CPU Number	Node Id	MDS Unit	Connection Status
first:HE154 (UNIT_14)	0	0x0e	14	OFF
first:MC2M_LOGIC_CPU0 (UNIT_12)	0	0x0c	12	OFF
first:MC2M_LOGIC_CPU1 (UNIT_11)	0	0x0b	11	OFF
first:TERA7		0x12		OFF

Device: - Device -
SW Version:

Operations

Save Params
 Load Params
 Load SW Application
 Save Event Log
 Show Event Log

File Path: Browse

Start Operation

0%

System messages:

Other Devices
Back

De keuzelijst toont de apparaten die op de CAN-Bus-lijn zijn aangesloten.

FUNCTIES	BESCHRIJVINGEN
- Device -	Het selecteert het apparaat waarmee u wilt werken. Voor meer informatie, zie C.2.
SW-versie	Het toont de huidige versie van het apparaat.
<input checked="" type="radio"/> Save Params <input type="radio"/> Load Params <input type="radio"/> Load SW Application <input type="radio"/> Save Event Log <input type="radio"/> Show Event Log	Het laadt een parameterbestand van het geselecteerde apparaat op de laptop. Het laadt een parameterbestand van de laptop naar het geselecteerde apparaat. Het laadt nieuwe software op het geselecteerde apparaat. N.v.t N.v.t
Browse	Hiermee kunt u bladeren en het pad selecteren voor het laden/opslaan van het bestand.
Start Operation	Start de geselecteerde bewerking.
Other Devices	N.v.t
Back	Het verlaat deze sectie.

Installatiehandleiding

CUST : Problemen oplossen

B.5 PROBLEMEN OPlossen

In dit gedeelte worden de elektrische signalen van sensoren weergegeven.

Troubleshooting

Stabilizers

● Stab 1 NC ● Stab 1 NO

● Stab 2 NC ● Stab 2 NO

● Beam 1 NC ● Beam 1 NO

● Beam 2 NC ● Beam 2 NO

● Seat sw NC ● Seat sw NO

Sensors

Press 1A ADC [mA]

Press 1B ADC [mA]

Angle 1A ADC [mA]

Press 2A ADC [mA]

Press 2B ADC [mA]

Angle 2A ADC [mA]

Angle 2B ADC [mA]

Press Pump 1A ADC [mA]

Press Pump 1B ADC [mA]

Key Pad

Back

INDICATOR	BESCHRIJVING																																
<p>● Stab 1 NC ● Stab 1 NO</p> <p>● Stab 2 NC ● Stab 2 NO</p> <p>● Beam 1 NC ● Beam 1 NO</p> <p>● Beam 2 NC ● Beam 2 NO</p> <p>● Seat sw NC ● Seat sw NO</p>	<p>Normaal gesloten (NC) en normaal open (NO) signalen van de redundante naderingssensoren voor steunvoet op de grond.</p>																																
<p>● Beam 1 NC ● Beam 1 NO</p> <p>● Beam 2 NC ● Beam 2 NO</p>	<p>Normaal gesloten (NC) en normaal open (NO) signalen van de redundante naderingssensoren voor steunpootuitschuiver volledig uitgeschoven.</p>																																
<p>● Seat sw NC ● Seat sw NO</p>	<p>Normaal gesloten (NC) en normaal open (NO) signalen van sensor voor stoeldetectie</p>																																
<p>Press ADC [mA]</p>	<p>De stroom van een redundante druktransducer ligt tussen 4mA en 20mA</p>																																
<p>Angle ADC [mA]</p>	<p>De stroom van een redundante hellingssensor ligt tussen 4mA en 20mA</p>																																
<p>Press Pump ADC [mA]</p>	<p>De stroom van een redundante drukopnemer van de pomp ligt tussen 4mA en 20mA</p>																																
<div style="border: 1px solid blue; padding: 2px 10px; display: inline-block; margin: 10px auto;">Key Pad</div>	<p>In dit gedeelte worden de functies van elke knop van het toetsenbord weergegeven.</p> <div style="text-align: center; border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 10px auto; width: fit-content;"> <p>Canbus keypad</p> <table style="border-collapse: collapse; margin: auto;"> <tr> <td></td> <td>A</td> <td>B</td> <td>C</td> <td>D</td> <td>E</td> <td>F</td> <td></td> </tr> <tr> <td>M</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>N</td> </tr> <tr> <td></td> <td>G</td> <td>H</td> <td>I</td> <td>J</td> <td>K</td> <td>L</td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> <td>●</td> <td></td> </tr> </table> </div>		A	B	C	D	E	F		M	●	●	●	●	●	●	N		G	H	I	J	K	L			●	●	●	●	●	●	
	A	B	C	D	E	F																											
M	●	●	●	●	●	●	N																										
	G	H	I	J	K	L																											
	●	●	●	●	●	●																											
<div style="border: 1px solid gray; padding: 2px 10px; display: inline-block; background-color: #f0f0f0; margin: 10px auto;">Back</div>	<p>Het keert terug naar de startpagina.</p>																																

Installatiehandleiding

CUST : Bijlagen

C BIJLAGEN

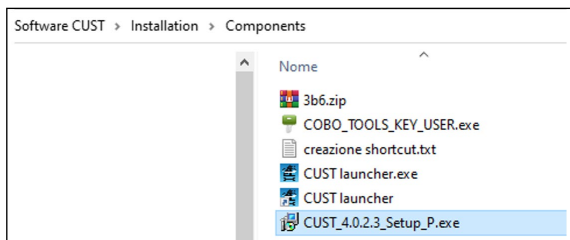
C.1 INSTALLATIE VAN ONDERDELEN VAN CUST

In plaats van alle software van de diverse onderdelen tegelijkertijd te installeren door het bestand "CUST_HCE_INSTALLER.bat" uit te voeren, kunt u componenten ook afzonderlijk installeren. In deze bijlage wordt het oude installatieproces uitgelegd, waarbij methoden kunnen worden voorgesteld om bepaalde reeds geïnstalleerde onderdelen aan te passen of opnieuw te installeren.

C.1.1 INSTALLATIE EN ACTIVERING VAN CUST

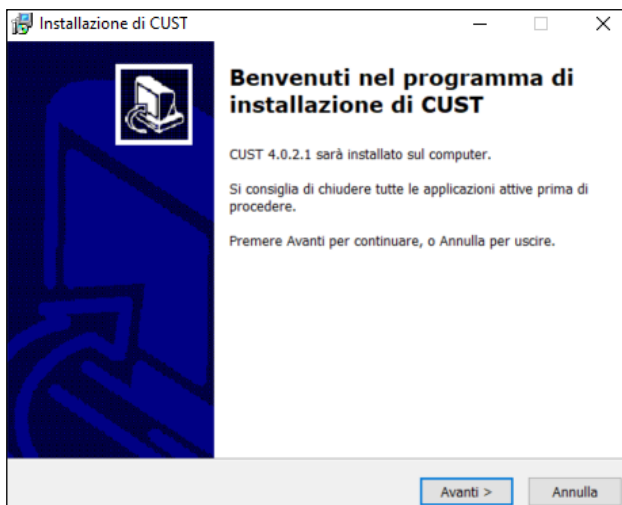
Volg de onderstaande stappen om de CUST te installeren en te activeren.

1. Voer het CUST-installatiebestand uit.



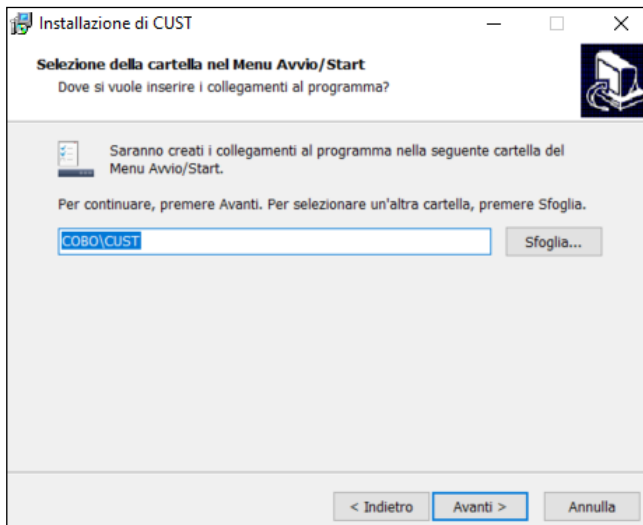
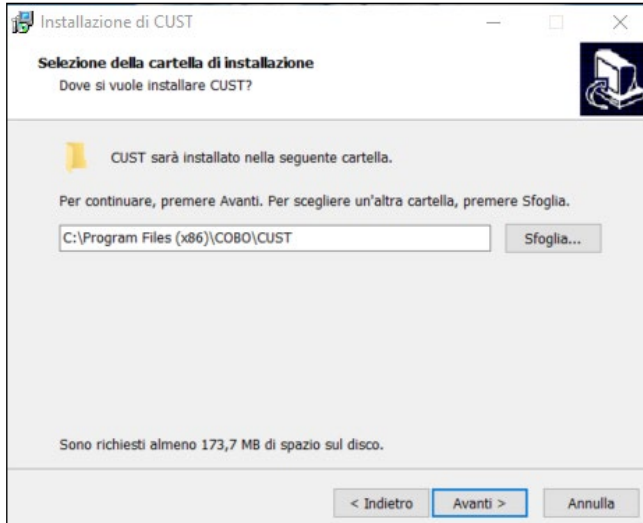
Er is een beheerdersrechtenaccount nodig: vraag ernaar bij uw lokale IT-ondersteuning.

2. Klik bij elke stap op **Volgende >** (Avanti >).



Installatiehandleiding

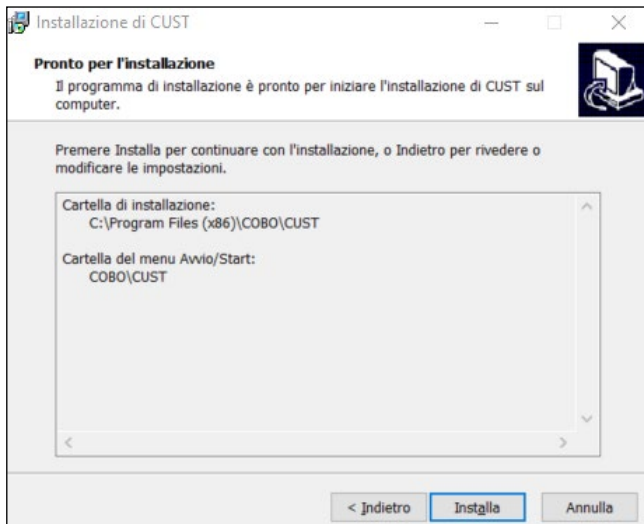
CUST : Bijlagen



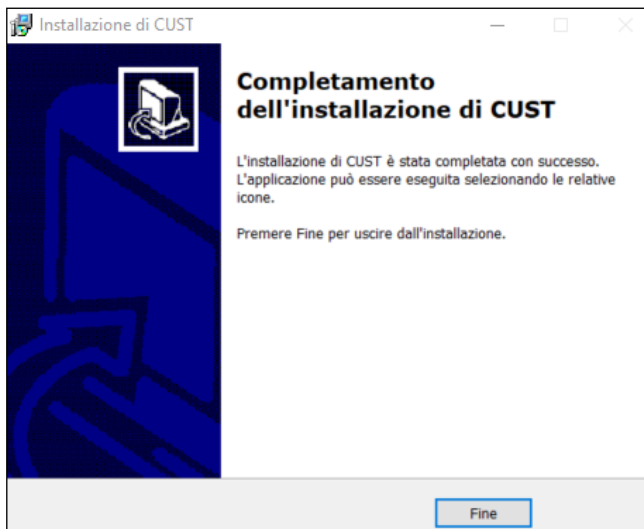
Installatiehandleiding

CUST : Bijlagen

3. Klik op **Installeren** (Installeren).



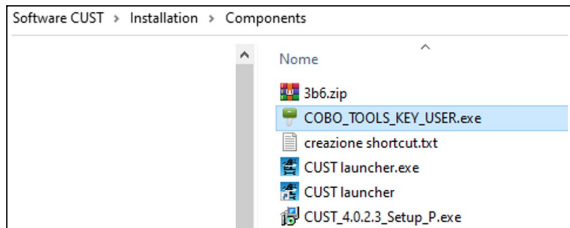
4. Klik op **Voltooiën** (Fine). De installatie is voltooid.



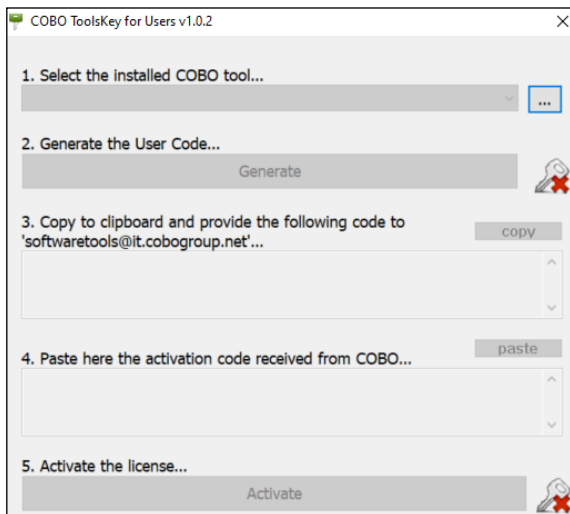
Installatiehandleiding

CUST : Bijlagen

5. Voer de software " COBO_TOOLS_KEY_USER.exe " uit.



6. Klik op de knop met drie stippen  in de rechterbovenhoek.



7. Ga verder met de procedure, hervat vanaf punt 15 van paragraaf A.3.

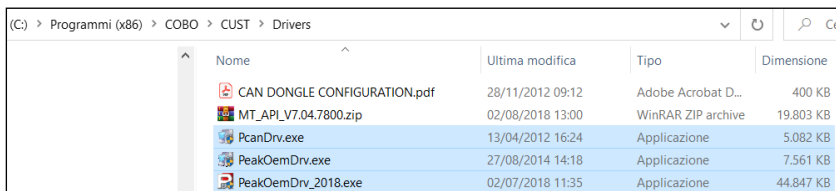
Installatiehandleiding

CUST : Bijlagen

C.1.2 UPDATEN VAN DE DRIVERS

De CUST-software werkt correct met de specifieke stuurprogrammaversies voor de Peak (PCAN) USB-dongle.

1. Open de map CUST op uw lokale "C:\\" schijf en de submap "Drivers".
2. Installeer alle drie de stuurprogrammabestanden: ga door, zelfs als er al stuurprogramma's zijn geïnstalleerd: als er een bericht verschijnt dat er recentere stuurprogramma's zijn geïnstalleerd, kunt u dit overslaan.



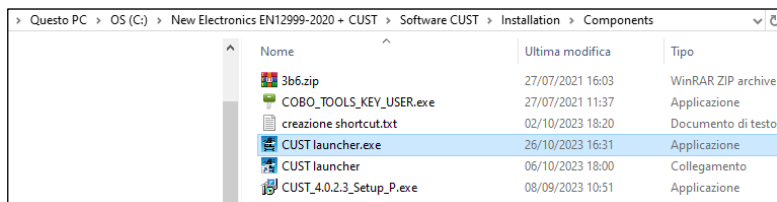
Nome	Ultima modifica	Tipo	Dimensione
CAN DONGLE CONFIGURATION.pdf	28/11/2012 09:12	Adobe Acrobat D...	400 KB
MT_API_V7.04.7800.zip	02/08/2018 13:00	WinRAR ZIP archive	19.803 KB
PcanDrv.exe	13/04/2012 16:24	Applicazione	5.082 KB
PeakOemDrv.exe	27/08/2014 14:18	Applicazione	7.561 KB
PeakOemDrv_2018.exe	02/07/2018 11:35	Applicazione	44.847 KB

3. Controleer of de USB Peak-dongle correct is ingeschakeld.
4. Ga verder met het hervatten van A.4.

C.1.3 INSTALLATIE VAN CUST LAUNCHER

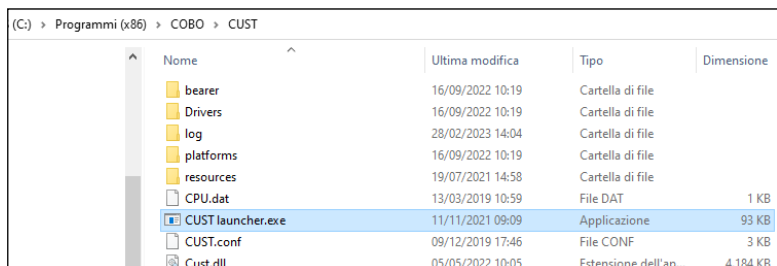
Volg deze procedure:

1. Kopieer het bestand "CUST launcher.exe" in de volgende pakketmap: "C:\New Electronics EN12999-2020 + CUST\Software CUST\Installation\Components".



Nome	Ultima modifica	Tipo
3b6.zip	27/07/2021 16:03	WinRAR ZIP archive
COBO_TOOLS_KEY_USER.exe	27/07/2021 11:37	Applicazione
creazione shortcut.txt	02/10/2023 18:20	Documento di testo
CUST launcher.exe	26/10/2023 16:31	Applicazione
CUST launcher	06/10/2023 18:00	Collegamento
CUST_4.0.2.3_Setup_P.exe	08/09/2023 10:51	Applicazione

2. Plak het in uw lokale computermap "C:\Programmi\COBO\CUST".

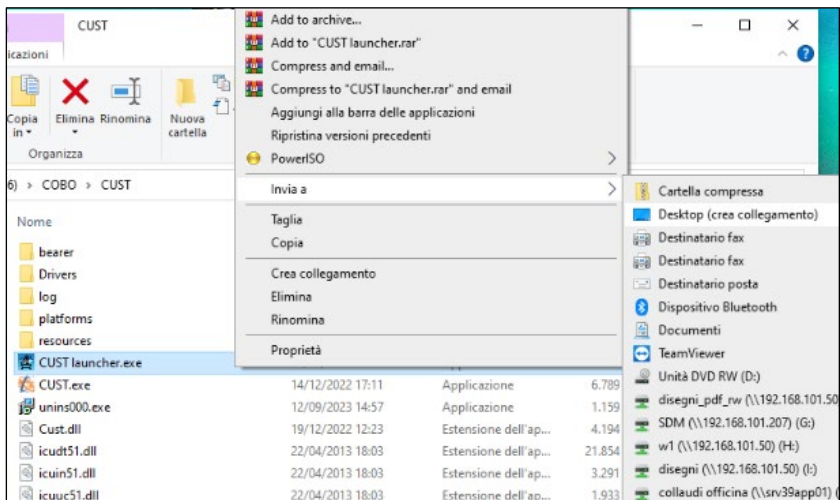


Nome	Ultima modifica	Tipo	Dimensione
bearer	16/09/2022 10:19	Cartella di file	
Drivers	16/09/2022 10:19	Cartella di file	
log	28/02/2023 14:04	Cartella di file	
platforms	16/09/2022 10:19	Cartella di file	
resources	19/07/2021 14:58	Cartella di file	
CPU.dat	13/03/2019 10:59	File DAT	1 KB
CUST launcher.exe	11/11/2021 09:09	Applicazione	93 KB
CUST.conf	09/12/2019 17:46	File CONF	3 KB
Cust.dll	05/05/2022 10:05	Estensione dell'ap...	4.184 KB

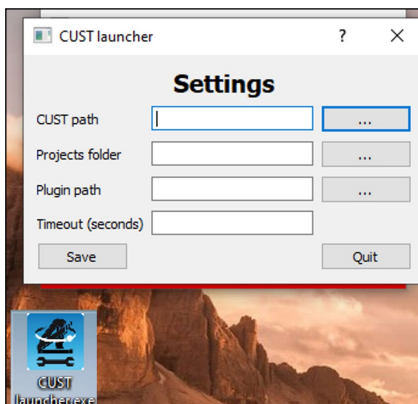
Installatiehandleiding

CUST : Bijlagen

3. Maak een snelkoppeling op uw bureaublad.



4. Dubbelklik op het pictogram "CUST launcher.exe" op het bureaublad.



5. Alleen de eerste keer is het nodig om alle bestanden te koppelen.
6. Ga verder met het hervatten van paragraaf A.5.

Installatiehandleiding

CUST : Bijlagen

C.2 LIJST MET APPARATEN

TOESTELNAAM	BESCHRIJVING	ACTIVITEITEN TOEGESTAAN	
		Param. opslaan/laden bestand (verlenging)	SW-toepassingsbestand laden (verlenging)
HE154(EENHEID 14)	HE154 hoogzitcontroller om het parameterbestand op te slaan/laden op reeds geprogrammeerde units.	Ja (.U14)	Nee
LADER_HE154_NEW_UNIT	HE154- hoogzitcontroller om nieuwe units te programmeren	Nee	Ja (.S19)
LOADER_HE154UPDATE	HE154- hoogzitcontroller om reeds geprogrammeerde eenheden te herprogrammeren	Nee	Ja (.S19)
MC2M_LOGIC_CPU0 (UNIT_12)	MC2M basiscontroller CPU0	Ja (.U12)	Ja (.S19)
MC2M_LOGIC_CPU1 (UNIT_11)	MC2M basiscontroller CPU1	Ja (.U11)	Ja (.S19)
TERA7	Bovenste Monitor 7-weergave	Nee	Ja (.ZIP)

- Device -

```

first:HE154 (UNIT_14)
first:LOADER_HE154UPDATE
first:LOADER_HE154_NEW_UNIT
first:MC2M_LOGIC_CPU0 (UNIT_12)
first:MC2M_LOGIC_CPU1 (UNIT_11)
first:TERA7
    
```


Installatiehandleiding

CUST: Stabiliteit kalibratie

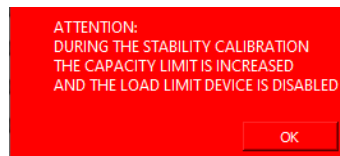
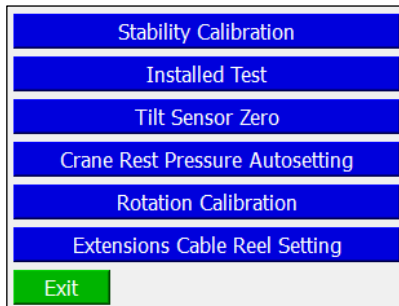
D STABILITEIT KALIBRATIE

De stabiliteitskalibratie moet worden uitgevoerd nadat de kraan op de trailer is geïnstalleerd: de kalibratie maakt het mogelijk om automatisch de scheefstandlimieten in te stellen volgens de veiligheidsvoorschriften.

Raadpleeg de kraanhandleiding voor meer informatie.

Nadat de CUST-plug-in automatisch is geselecteerd, is het mogelijk om via de volgende stappen toegang te krijgen tot de stabiliteitskalibratie:

1. Klik op **Calibration** op de startpagina.
2. Klik op **Stability Calibration**. Een pop-up waarschuwt de bediener dat tijdens de kalibratie de capaciteitslimiet wordt verhoogd omdat de momentbegrenzer wordt uitgeschakeld.



3. Klik op **OK** om door te gaan.

Installatiehandleiding

CUST: Stabiliteit kalibratie

D.1.1 KALIBRATIE-INSTELLINGEN

Tijdens de kalibratie is de kraansnelheid beperkt, zijn ook de hoeken van de hoofd en knikarm beperkt en worden de kraanprestaties verhoogd met een veiligheidsfactor (tussen 1,25 en 1,40). Op de onderstaande pagina kunnen de veiligheidsparameters worden ingesteld.

PARAMETERS	BESCHRIJVINGEN
Crane Speed @0%	Snelheidspercentage voor alle kraanbewegingen, met motor op 0% tpm.
Crane Speed @93%	Snelheidspercentage voor alle kraanbewegingen, met motor op 93% tpm.
B1 Max Angle	Max. toegestane hellingshoek voor hoofdgiek .
B2 Max Angle	Max. toegestane hellingshoek voor knikarm .
P1 Max factor	Verhogingsfactor voor de druklimiet van de hoofdcilinder. P1 Test = P1 Nom x P1 Max. factor.
P2 Max factor	Verhogingsfactor voor de druklimiet van de knikcilinder. P2 Test = P2 Nom x P2 Max. factor.

TOETSEN	BESCHRIJVINGEN
Exit	Het verlaat de kalibratie zonder op te slaan.
Save	Het past de parameters toe op het systeem.
Next	Het gaat naar de kalibratieprocedure.

Installatiehandleiding

CUST: Stabiliteit kalibratie

D.1.2 STABILITEIT KALIBRATIEMODUS

CUST toont het volgende venster.

Please Choose the Procedure

Stability Test

Continue from last Step (0)

Single Point

FL
▼

Exit

TOETSEN	BESCHRIJVINGEN
Stability Test	Het start de stabiliteitskalibratie vanaf het begin.
Continue from last Step (0)	De stabiliteitskalibratie wordt opnieuw gestart vanaf de laatste gekalibreerde stap.
Single Point	Het voert de kalibratie slechts in één punt (stap) uit (*). <div style="border: 1px solid black; background-color: #4a7ebb; color: white; padding: 2px; display: flex; flex-direction: column; gap: 2px;"> FL RL RR FR </div>
Exit	Het verlaat de kalibratie.

D.1.3 STABILITEITSTEST

De volledige stabiliteitstest moet worden uitgevoerd voor alle 4 stappen:

- FL : Links voor
- RL : Links achter
- RR : Rechts achter
- FR : Rechts voor

Het systeem geeft bij elke stap een kalibratiepagina weer met de betrokken parameters (zie volgende pagina). Bij elke stap moet u de onderstaande procedure volgen om de max. waarde te verkrijgen en in te stellen. toegestane kantenhoeken (zie kraanhandleidingen voor gedetailleerde procedure).

1. Bevestig de testgewicht en til deze op met de giek volledig ingetrokken;
2. Draai de giek in de richting van de beoogde zwenkhoek (Doel Rotatie).
3. Schuif de giek uit tot dat er instabiliteit optreedt: als de kraan volledig stabiel is, schuif hem dan uit tot max. bereik.
4. Stel de druklimiet (doel $P1 = P1/1,2$) in, voor de stabiliteitstest, door te klikken op Set Max Limit.
5. Trek de giek in tot $P1 =$ Doel $P1$.
6. Noteer de max. toegestane scheefstand(en) door te klikken Set Tilt Limit.
7. Ga naar de volgende stap door te klikken Next Step.
8. Ga door met de procedure tot de laatste stap.

Nadat de kalibratieprocedure is voltooid, stelt het systeem de ultieme scheefstandlimieten als volgt in:

- de maximale kantenhoek aan de linkerkant van de aanhanger is de minimumwaarde tussen de FL- en FR-resultaten.
- de maximale kantenhoek aan de rechterkant van de aanhanger is de minimumwaarde tussen de RL- en RR-resultaten.

Installatiehandleiding

CUST: Stabiliteit kalibratie

Titel

STEP 1 (FL) - FRONT TRAILER LEFT SIDE

Stab1 DW	<input type="radio"/>	Stab2 DW	<input type="radio"/>
Stab1 Out	<input type="radio"/>	Stab2 Out	<input type="radio"/>
P1 =	<input type="text" value="0.0"/>	P1 Nom =	<input type="text" value="0.0"/>
P1 Test =	<input type="text" value="0.0"/>	Target P1 =	<input type="text"/>
P2 =	<input type="text" value="0.0"/>	P2 Nom =	<input type="text" value="0.0"/>
P2 Test =	<input type="text" value="0.0"/>		
A1 =	<input type="text" value="0.0"/>	A2 =	<input type="text" value="0.0"/>
Rot =	<input type="text" value="0.0"/>	Target Rot =	76°
Ext =	<input type="text"/>		
Tilt Crane =	<input type="text" value="0.00"/>		
Tilt Trailer =	<input type="text" value="0.00"/>		

- PLACE THE CRANE IN FRONT OF THE TRAILER
- ROTATE THE CRANE ON TARGET ANGLE
- PLACE STABILIZERS 100mm FROM GROUND
- IF DURING THE TEST ONE TOUCHES THE GROUND, LIFT IT 100mm
- EXTEND THE BOOM UNTIL THE INSTABILITY OCCURS
- PRESS "SET MAX LIMIT" BUTTON
- RETRACT UNTIL THE TARGET PRESSURE P1 VALUE IS REACHED
- PRESS "SET TILT LIMIT" BUTTON

Procedure

Save and Exit

Set Max Limit

Set Tilt Limit

Next step

GEGEVENS	BESCHRIJVINGEN
Titel	Kalibratiestapnummer (code) en positie van het kalibratiepunt.
Doel en sensoren waarden	<p>Sensorwaarden voor drukken en hoeken.</p> <p>P1: huidige druk in de hoofdcilinder.</p> <p>P1 Nominaal: max. werkdruk voor de hoofdcilinder.</p> <p>P1-test: max. toegestane druk van hoofdcil. tijdens de test (P1 Nom x P1 Max-factor).</p> <p>Target P1: P1 bij instabiliteit of bij max. bereik gedeeld door 1,2. Kanteltestdruk.</p> <p>P2: huidige druk in de knikcilinder.</p> <p>P2 Nom: max. werkdruk voor de knikcilinder.</p> <p>P2-test: max. toegestane druk van hoofdcil. tijdens de test (P2 Nom x P2 Max-factor).</p> <p>A1/A2: huidige hellingshoek van respectievelijk de hoofd/ knikarm.</p> <p>Rot: huidige zwenkhoek</p> <p>Target Rot: zwenkhoek die moet worden bereikt voordat de kalibratie wordt gestart.</p> <p>Scheefstand kraan/aanhanger: huidige kantenhoek van kraan en aanhanger.</p>
Procedure	Procedure die moet worden uitgevoerd voor de huidige kalibratiestap.

De beschrijvingen van de knoppen staan op de volgende pagina.

Installatiehandleiding

CUST: Stabiliteit kalibratie

TOETSEN	BESCHRIJVINGEN
Save and Exit	Het slaat de kalibratiestap op en verlaat de kalibratieprocedure.
Set Max Limit	Het wordt geactiveerd (groen) wanneer Target Rot wordt bereikt. Klik op deze knop na de max. limiet (instabiliteit of max. bereik) is bereikt, om de Target P1-waarde te berekenen en weer te geven.
Set Tilt Limit	Het wordt geactiveerd (groen) wanneer Target P1 wordt bereikt. Klik op deze knop wanneer $P1 = \text{Target } P1$, om de Max. kantelhoek(en).
Next step	Het wordt geactiveerd (groen) na het instellen van de scheefstandlimiet. Er wordt naar de volgende kalibratiestap gegaan.

