

Gültigkeit

Diese Ergänzung beschreibt die Erweiterungen der Softwareversion 2.1 Artikelnummer **0S.58.004-M821** vom 21.07.94. Sie ist nur zusammen mit der gerätebegeleitenden Betriebsanleitung gültig. Die genannte Software ist nur lauffähig ab der Hardware **0C.56.080-0029**.

Änderungen

- | | |
|------------------------|--|
| 1. neue Parameter | Ld.50 Softwareversion
Ld.51 Autodrehmoment-Faktor
Ld.52 Anfahrgeschwindigkeit
Ld.53 Anfahrzeit
Ld.54 Schleichwegoptimierung
Ld.55 Anhaltruck
Ld.56 Reglerschaltsschwelle
Ld.57 Dynamischer P-Anteil
Ld.58 Dynamischer I-Anteil |
| 2. geänderte Parameter | Ld.33 Drehmomentanhebung |

Parameterbeschreibung

Ld.30 0=Regler aus; 1= Speed control gem. U/f-Kennlinien; 2=Vector control
Zur Nutzung der neuen Funktionen Ld.30 auf "2" stellen!

Ld.50 Anzeige der installierten Softwareversion

Ld.51 Anzeige des Faktors für das automatische Drehmoment. Muß positive Werte anzeigen, sonst Ld.6 zu gering.

Ld.52 Vorgabe der Anfahrgeschwindigkeit in m/s

Ld.53 Vorgabe der Zeit in Sekunden für die Ld.52 wirkt.

Ld.54 Schleichwegoptimierung für die Einfahrgeschwindigkeit Ld.21 in mm

Ld.55 Anhaltruck in m/s^3 für die Verrundung von V_e auf 0 m/s. Wirksam bei $Ld.55 > 0,010$

Ld.56 Einstellung der Schaltschwelle unter der Ld.57 und Ld.58 wirksam werden Ld.56 auf ca. 2 x Ld.21 einstellen.

Ld.57 Einstellung des P-Anteils, der unterhalb der Schaltschwelle Ld.56 wirksam ist. (Default = 30)

Ld.58 Einstellung des I-Anteils, der unterhalb der Schaltschwelle Ld.56 wirksam ist. (Default = 70)

Abgleich

- Drehzahlregler Ld.30 auf "2" stellen
- Drehmomentanhebung Ld.33 so einstellen, daß leere Kabine in der niedrigsten Geschwindigkeit noch gut abwärts zu bewegen ist. Nicht zu knapp einstellen.
- Wenn im Einbremsen Schwingungen auftreten, Antibrumm Ld.34 in ca. 5%-Schritten verringern.
- Ld.56 so einstellen, daß ein guter Übergang von Bremsrampe in Einfahrgeschwindigkeit entsteht.

Supplement to Lift Software 2.1

Validity

This supplement describes the expansion of the software version 2.1, article number **0S.58.004-M821** from 21.07.94. This is only valid in combination with the instruction manual enclosed with the unit. This software is only operable as of hardware **0C.56.080-0029**.

Changes

- | | |
|----------------------|--|
| 1. New parameters | Ld.50 Software version
Ld.51 Auto torque factor
Ld.52 Starting velocity
Ld.53 Starting time
Ld.54 Crawl path optimization
Ld.55 Stopping jerk
Ld.56 Controller operating point
Ld.57 Dynamic P-component
Ld.58 Dynamic I-component |
| 2. changed parameter | Ld.33 Torque boost |

Parameter Description

Ld.30 0=controller off; 1= speed control according to U/f-characteristic; 2=vector control
To use the new function set Ld.30 to "2"!

Ld.50 Display of the installed software version

Ld.51 Display of the factor for the automatic torque. Must display positive values, otherwise Ld.6 is too small.

Ld.52 Preset the starting velocity in m/s

Ld.53 Preset the time in seconds which are effective for Ld.52.

Ld.54 Crawl path optimization for the parking speed Ld.21 in mm

Ld.55 Stopping jerk in m/s^3 curving V_e to 0 m/s. Effective when $\text{Ld.55} > 0.010$

Ld.56 Adjustment of the operating point in which Ld.57 and Ld.58 become effective. Adjust Ld.56 onto about $2 \times \text{Ld.21}$.

Ld.57 Adjustment of the P-factor, which is effective under the operating point Ld.56. (Default = 30)

Ld.58 Adjustment of the I-factor, which is effective under the operating point Ld.56. (Default = 70)

Adjustment

- Set speed controller onto Ld.30 "2"
- Set the torque boost Ld.33 so, that the empty cabins can easily be moved upward at the lowest speed. Do not adjust too shortly.
- If oscillations occur during braking, decrease anti-hum Ld.34 in about 5% steps.
- Adjust Ld.56 so, that a good transition from braking ramp in starting speed occurs.