

CAN-BUS instrucciones operativas

Descripción de sistema	2.1
Pantalla de visualización principal	2.2
Carta de diagnóstico de sistema	2.6
Ajuste y instrucciones operativas	2.10
Para poner los parámetros de incumplimiento	2.10
Para poner valores de incumplimiento	2.10
Parámetros con el Access de Direct	2.11
A destello (la carga) el programa	2.11
Conexiones de módulo y identificación de cable	2.12
Valores de incumplimiento restrictivos y primordiales	2.15
"3" pantallas de incumplimiento de canal	2.15

Descripción de sistema

El electro / el control hidráulico que el sistema usó sobre el separador de tierra de UNISTAR de Standen (de 2007) es un sistema de lata - autobús donde todas las señales de control son llevadas por un par de cables. Los 12 voltio, 30 suministro eléctrico de amperio es tomado directamente de la batería de tractor a los fusibles de máquina, como el en el taxi a motor enchufes en algunos tractores no podrían ser capaces de proporcionar un amperaje suficiente. Los cables adicionales son use suministrar energía a la caja de control, un suministro de energía auxiliar y suministrar una circuito de alto de seguridad.

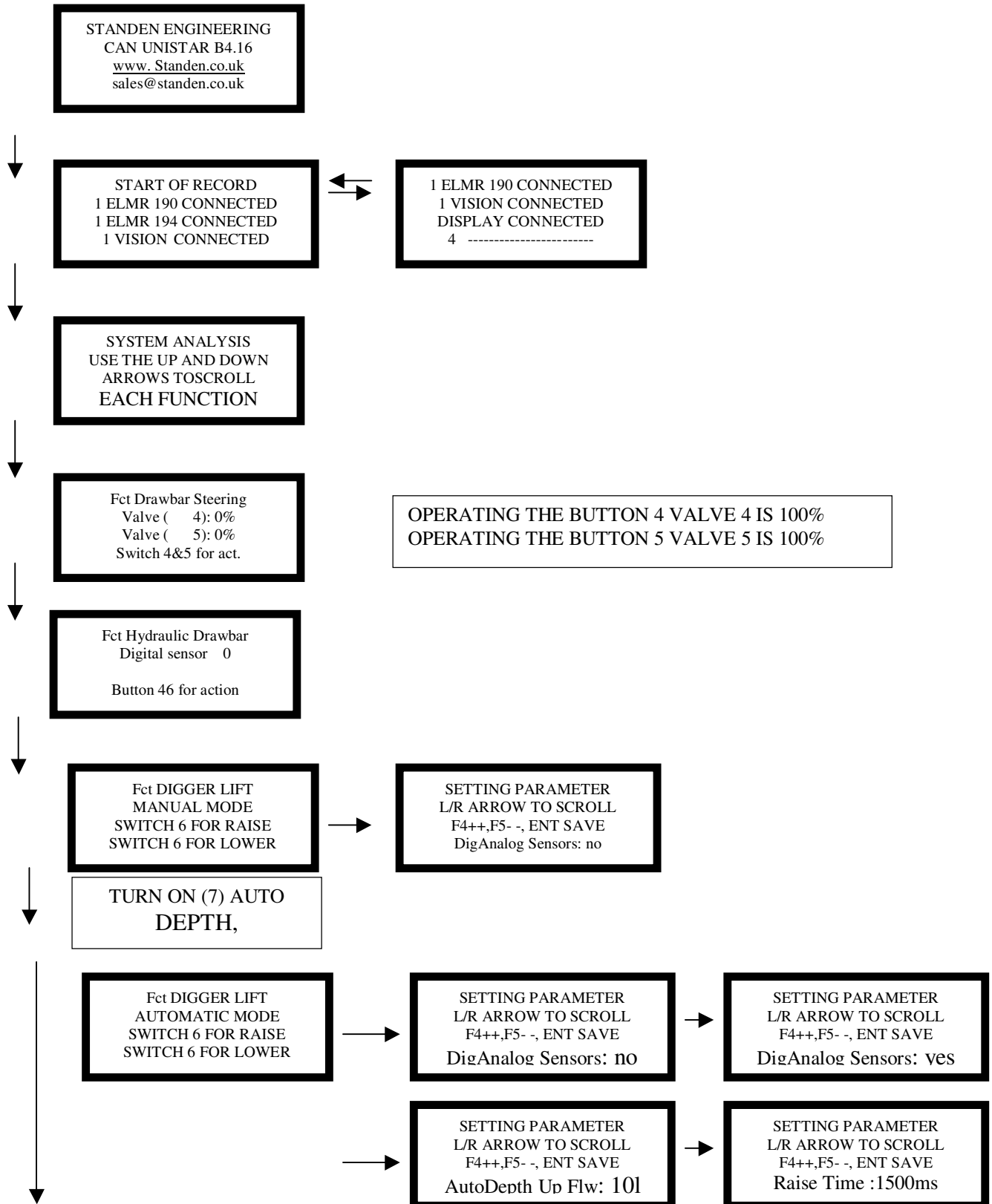
El sistema comprende imposta que está conectado con el tablero de circuitos de entrada del control. También en la caja de control la unidad terminal del servicio que demuestra una ilustración en conjunto del sistema y permite que el acceso escoja y fije los parámetros operativos estar. La visualización final da el acceso a una carta de diagnóstico de sistema que permitirá que el estado de cada función sea exhibida adicionalmente.

Sobre la máquina, los cables de poder y lo control son tomados en una junta de distribución que admite la conexión de los sensores de control varios y los fusibles que cubren todas las producción a motor. De la tarjeta de distribución, el amo procesador y los esclavo módulos son conectados en el telar de cableado que conecta todas las válvulas individuales.

El cambiar instalado en el panel de control es diseñado cubrir todos opciones de complejión. Therefore, dependiendo de la especificación de máquina, algunas funciones no estarán activos.

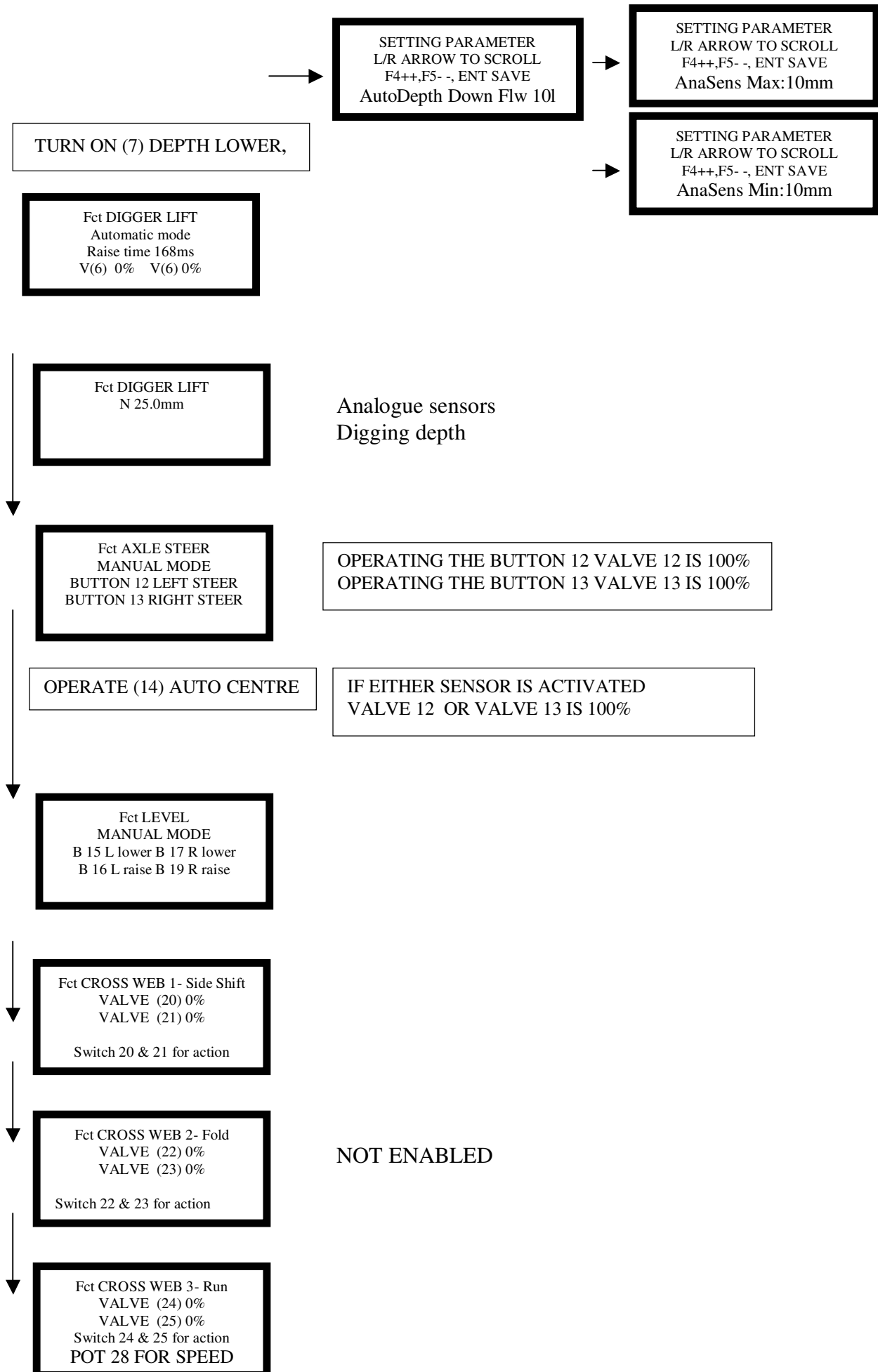
La pantalla de visualización principal

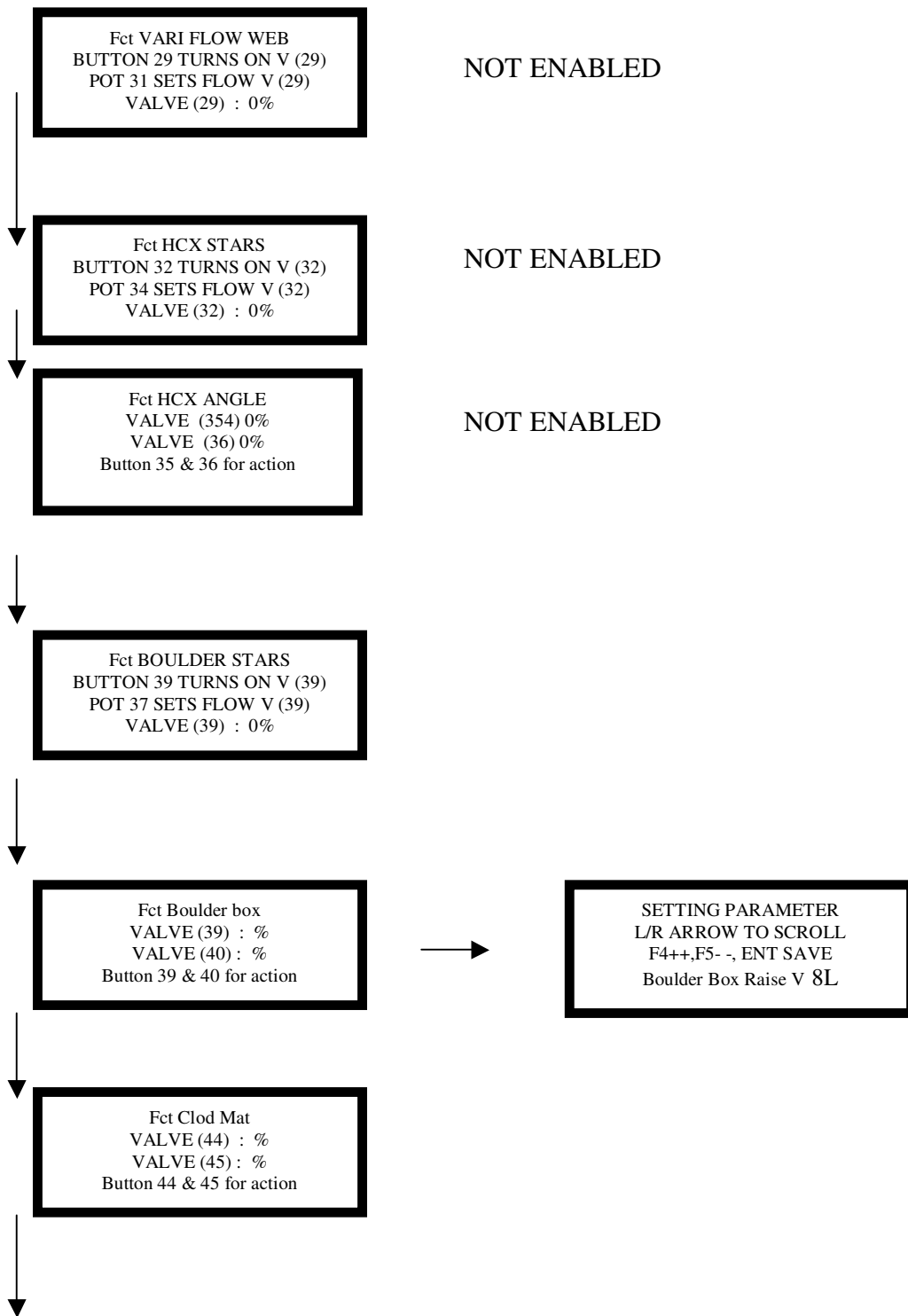
La pantalla de visualización sobre la unidad terminal del servicio de panel de control permite que la computadora esté listo para funcionar con los opciones de complejión posibles y configurar que los parámetros varios convengan al operador.



2.3

CAN-BUS instrucciones operativas





```

TEACH IN Auto Start
F4 : START RECORDING
F5 : STOP RECORDING
ESC : Cancel Recording

```

NOT ENABLED

La "Inicio automático" función recordará la secuencia de las funciones llevada entre la tecla F4 urgente, y la tecla F5. El "START de programa" urgente contará esta secuencia. Presionar la "Tecla F4", entonces/luego presionando la "Tecla F5" directamente borrará la secuencia salvada.

```

TEACH IN Auto Stop
F4 : START RECORDING
F5 : STOP RECORDING
ESC : Cancel Recording

```

NOT ENABLED

La "STOP automático" función recordará la secuencia de las funciones llevada entre la tecla F4 urgente, y la tecla F5. "STOP de programa" urgente contará esta secuencia. Abrumar ", y entonces/luego presionar la " Tecla F5" borrará la secuencia salvada.



```

STANDEN ENGINEERING
CAN-BUS System 2.16
www.Standen.co.uk
sales@standen.co.uk

```

La pantalla de incumplimiento indica los ajustes de velocidad de los cuatro elementos graduables cuando el sistema es apuntado on permitir un cheque fácil al operador sobre la computadora puesta.

```

AUTODEPTH SENSORS
ANALOGUE: XMM
ANGLE. :XDEG
←-----L

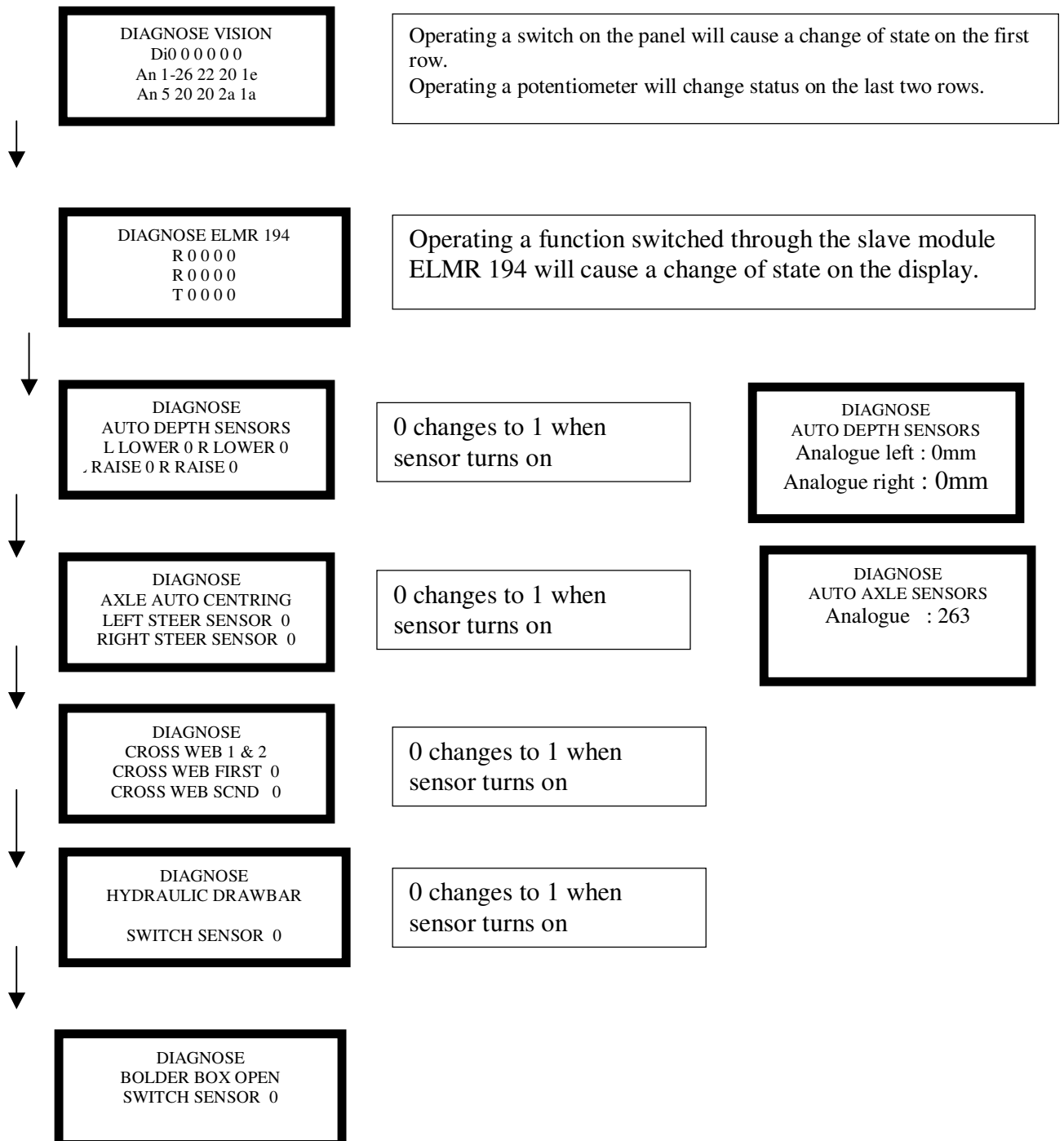
```

La carta de diagnóstico de sistema

La pantalla de visualización sobre la unidad terminal del servicio de panel de control permite que usted vea y investigue cada entrada y producto para buscar los defectos en el sistema de control.

Acceder al canal diagnóstico, sobre la unidad terminal del servicio presione la "Tecla F3" + la "Tecla F2"

Las pantallas exhibidas son a saber.



```

CH1 VALVE = 0 ERM
***_-----***
***-----***
OUTPUT I = 0.0A

```

CH1 = DRAWBAR STEER.

Operating the channel shows the current flowing in the cil

```

CH2 VALVE = 0 ERM
***_-----***
***-----***
OUTPUT I = 0.0A

```

CH2 = DRAWBAR STEER

Operating the channel shows the current in the coil

```

CH3 VALVE = 0 ERM
***_-----***
***-----***
OUTPUT I = 0.0A

```

CH3 = DIGGER SHARE RAISE

Operating the channel shows the current in the coil

```

CH4 VALVE = 0 ERM
***_-----***
***-----***
OUTPUT I = 0.0A

```

CH4 = DIGGER SHARE LOWER

Operating the channel shows the current in the coil

```

CH5 VALVE = 0 ERM
***_-----***
***-----***
OUTPUT I = 0.0A

```

CH5 = AXLE STEER

Operating the channel shows the current in the coil

```

CH6 VALVE = 0 ERM
***_-----***
***-----***
OUTPUT V = 0.0V

```

CH6 = AXLE STEER.

Operating the channel shows the voltage in the coil

```

CH7 VALVE = 0 ERM
***_-----***
***-----***
OUTPUT V = 0.0V

```

CH7 = CROSS WEB SIDE SHIFT LEFT

Operating the channel shows the voltage in the coil

```

CH8 VALVE = 0 ERM
***_-----***
***-----***
OUTPUT V = 0.0V

```

CH8 = CROSS WEB SIDE SHIFT RIGHT.

Operating the channel shows the voltage in the coil

```

CH9 VALVE = 0 ERM
***_-----***
***-----***
OUTPUT V = 0.0V

```

CH9 = DIGGER CHECK.

Operating the channel shows the voltage in the coil

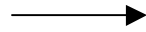
```

CH10 VALVE = 0 ERM
***_-----***
***-----***
OUTPUT V = 0.0V

```

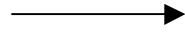
CH10 = AXLE LEVEL LEFT LOWER.

Operating the channel shows the voltage g in the coil



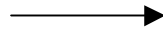
```
CH11VALVE = 0 ERM
***_-----***
***_-----***
OUTPUT V = 0.0V
```

CH11 = AXLE LEVEL RIGHT LOWER.
Operating the channel shows the voltage in the coil



```
CH12VALVE = 0 ERM
***_-----***
***_-----***
OUTPUT V = 0.0V
```

CH12 = BOULDER BOX LOWER.
Operating the channel shows the voltage in the coil



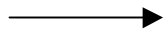
```
CH13VALVE = 0 ERM
***_-----***
***_-----***
OUTPUT I = 0.0A
```

CH13 = CROSS WEB RUN LEFT.
Operating the channel shows the current in the coil



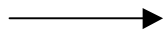
```
CH14VALVE = 0 ERM
***_-----***
***_-----***
OUTPUT I = 0.0A
```

CH14 = CROSS WEB RUN RIGHT
Operating the channel shows the current in the coil



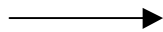
```
CH15VALVE = 0 ERM
***_-----***
***_-----***
OUTPUT I = 0.0A
```

CH15 = VARI FLOW.
Operating the channel shows the current in the coil



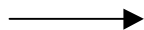
```
CH16VALVE = 0 ERM
***_-----***
***_-----***
OUTPUT I = 0.0A
```

CH16 = HCX STARS.
Operating the channel shows the current in the coil



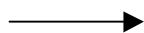
```
CH17VALVE = 0 ERM
***_-----***
***_-----***
OUTPUT I = 0.0A
```

CH17 = BOULDER STARS.
Operating the channel shows the current in the coil



```
CH18VALVE = 0 ERM
***_-----***
***_-----***
OUTPUT I = 0.0A
```

CH18 = BOULDER BOX RAISE.
Operating the channel shows the current in the coil

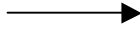


```

CH19VALVE = 0 ERM
***_-----***
***_-----***
OUTPUT I = 0.0A

```

CH19 = CROSS WEB LOWER.
Operating the channel shows the current in the coil

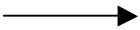


```

CH20VALVE = 0 ERM
***_-----***
***_-----***
OUTPUT I = 0.0A

```

CH20 = CROSS WEB RAISE.
Operating the channel shows the current in the coil

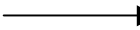


```

CH21VALVE = 0 ERM
***_-----***
***_-----***
OUTPUT I = 0.0A

```

CH21 = HCX LOWER.
Operating the channel shows the current in the coil

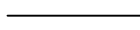


```

CH22VALVE = 0 ERM
***_-----***
***_-----***
OUTPUT I = 0.0A

```

CH22 = HCX RAISE.
Operating the channel shows the current in the coil

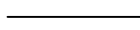


```

CH23VALVE = 0 ERM
***_-----***
***_-----***
OUTPUT I = 0.0A

```

CH23 = AXLE LEVEL LEFT RAISE.
Operating the channel shows the current in the coil



```

CH24VALVE = 0 ERM
***_-----***
***_-----***
OUTPUT I = 0.0A

```

CH24 = AXLE LEVEL RIGHT RAISE.
Operating the channel shows the current in the coil

Retirese de la visualizacion de carta por la 'F3 + F2'.

Ajuste y instrucciones operativas

En caso de un defecto que existe que requiere que el módulo de procesador principal sea reemplazado o, si el versión del software operativo es actualizado o recargado, entonces/luego es necesario volver a poner los parámetros de incumplimiento del sistema. Después de volver a poner los incumplimientos los parámetros pueden ser vuelto a poner para quedar bien a los requisitos operativos.

Para poner los parámetros de incumplimiento

Encienda el sistema.

Sobre la unidad terminal del servicio la visualización entra presionando la tecla F1+ENTER.

Renuncie por los niveles con la flecha que baja a 'STORE DEFAULT GENERAL'.

Establezca los 6 ' de la contraseña hacerlo/serlo, presione el "ENTER" entonces/luego

Salir del nivel con la "Tecla F1+ENTER fija los valores por defectoes.

Ingrese la visualización otra vez con la "Tecla F1+ENTER.

Renuncie por los niveles con la flecha que baja a 'STORE DEFAULT CHANNEL'

Establezca los 6 ' de la contraseña hacerlo/serlo, presione el "ENTER" entonces/luego

Salir del nivel con la "Tecla F1+ENTER fija los valores por defectoes.

Apague el sistema.

Encienda el sistema, verifique, y vuelva a poner los parámetros de sistema para convenir al aparato se desplazando a través de la pantalla de visualización sobre la caja de control usando la flecha que baja, y las izquierda / flechas derechas para seleccionar opciones, como mostrar sobre la lista de parámetro.

Los parámetros de incumplimiento puestos de arriba configurarán el sistema para una "Computadora de visión" usual que usa el ELMR194 esclavo módulo básico equipado con los sensores de profundidad de análogo.

Ponga valores de incumplimiento

Estos valores son all graduables de las pantallas de visualización principales. Siga las instrucciones sobre la pantalla usando "Tecla F4" para incrementar valores, y "Tecla F5" para reducir valores. Los valores cambiados deben ahorrar con la tecla de "ENTER" de ser eficaz.

Cuando el botón de "ENTER" es presionado, y las 4 luces verdes encima de la pantalla de visualización se encienden el valor de parámetro cambiado indicado sobre la pantalla es guardado como el valor trabajador.

Parámetros con el Access de Direct

Los valores programados necesitarán ser variado para convenir a la empresa de cada máquina. Antes de que cambiar programas o volver a poner incumplan, note cualquier diferencias para permitir que ellos sean vuelto a entrar.

1	PAR1	AnalogDigger Digger Analog: Value = 1 Onion Gate: Value = 2 Cleaner Analog: Value = 4
2	PAR2	AutoDpthUpFlw: Auto Depth Raise Flow Valve [ltr]
3	PAR3	AutoDpthDwFlw Auto Depth Lower Flow Valve [ltr]
4	PAR4	RaiseTime Raise Time [ms]
5	PAR5	AnaSensMax Analog Sensor Max Band [mm]
6	PAR6	AnaSensMin Analog Sensor Min Band [mm]
7	PAR7	BoulderBoxFlw Boulder Box Flow Valve [ltr]

A destello (la carga) el programa

Con el sistema de control conectado juntos, apague el sistema en la caja de control.

Retirar la tapa del caja de cruce y sintonizar el "P.C." to el "CAN - CPC" puerto sobre la junta de distribución.

Apague el "Flash switch" sobre la junta de distribución.

Encienda el sistema en la caja de control.

Seleccione "Flash with local ID" sobre la pantalla "P.C.".

When incitar sobre el turno de pantalla sobre el "Flash switch"

Espere el programa para recargar.

Apagar el sistema, se desconectar el "P.C.", y reemplace la tapa de caja de distribución.

Después de cargar el programa es necesario fijar los "Parámetros de incumplimiento".

Conexiones de módulo y identificación de cable

Las conexiones de cableado y las repartos de canal para el sistema son puestos en una lista abajo. Los números de alfiler se refieren a las conexiones multi-enchufe en los módulos. Los números de cable refieren los números sobre los cables a la continuidad en el telar. Los números de canal de producto para el módulo de the190 se relacionan con los números de identificación exhibidos sobre las pantallas diagnósticas.

Summary Table ELMR190

Pos	Channel.	Standen No & Function	Pin 190	Meaning	div
1	CH1	4; Drawbar Steer	46	ON/OFF1 (4A)	1
2	CH2	5; Drawbar Steer	47	ON/OFF2 (4A)	1
3	CH3	Digger Share Raise	48	PROP 3 (4A)	3
4	CH4	Digger Share Lower	49	PROP 4 (4A)	3
5	CH5	12; Axle Steer	64	ON/OFF5 (4A)	1
6	CH6	13; Axle Steer	61	ON/OFF6 (4A)	1
7	CH7	20; first cross web left	62	ON/OFF6 (4A)	1
8	CH8	21; first cross web right	63	ON/OFF8 (4A)	1
9	CH9	Digger check	24	ON/OFF9 (2,5A)	1
10	CH10	15; axle level left lower	2	ON/OFF10 (2,5A)	1
11	CH11	17; axle level right lower	25	ON/OFF11 (2,5A)	1
12	CH12	41; boulder box	3	ON/OFF12 (2,5A)	1
13	CH13	24; thrd cross web left	42	PROP BB 1.1	3
14	CH14	25; thrd cross web right	20	PROP BB 1.2	3
15	CH15	29; vari flow web	43	PROP BB 1.3	3
16	CH16	32; hcx stars	21	PROP BB 1.4	3
17	CH17	39; boulder stars	44	PROP BB 1.5	3
18	CH18	40; boulder box	22	PROP BB 1.6	3
19	CH19	22; scnd cross web low	45	ON/OFF BB2.1	1
20	CH20	23; scnd cross web raise	11	ON/OFF BB2.2	1
21	CH21	35; hcx lower	50	ON/OFF BB2.3	1
22	CH22	36; hcx raise	51	ON/OFF BB2.4	1
23	CH23	16; axle level left raise	52	ON/OFF BB2.5	1
24	CH24	18; axle level right raise	10	ON/OFF BB2.6	1
25	DIN1	hydraulic drawbar	34	digital Input 1	
26	DIN2	digger share raise	12	digital Input 2	
27	DIN3	digger share lower	35	digital Input 3	
28	DIN4	axle steer left	13	digital Input 4	
29	DIN5	axle steer right	36	digital Input 5	
30	DIN6	cross web first digital proximity switch	14	digital Input 6	
31	DIN7	cross web scnd digital proximity switch	37	digital Input 7	
32	AIN1	Digger share	6	analogue input 1	

2.13

CAN-BUS instrucciones operativas

PIN No	CABLE COLOUR	CABLE No	FUNCTION	OUTPUT CHANNEL	SENSOR INPUT	FASCIA SWITCH	DIST. BOARD
1	BLUE	EARTH 1	FUSED EARTH				1
2	BLACK	2	AXLE LEVEL LEFT LOWER	CH 10		15	
3	BLACK	3	BOULDER BOX LOWER	CH 12		41	
4	RED	RX	SERIAL CON				4 RX
5	BLUE	TX	SERIAL CON				5TX
6	PURPLE	6	DIGGER ANALOGUE SENSOR		AIN 1		107 / 29
7	PURPLE	7	STEERING SENSOR				
8							
9							
10	BLACK	10	AXLE LEVEL RIGHT RAISE	CH 24		18	
11	BLACK	11	CROSS WEB RAISE	CH 20		23	
12	PURPLE	12	DIGGER RAISE SENSOR (DIGITAL)		DIN 2		35 / 8
13	PURPLE	13	AXLE STEER LEFT SENSOR		DIN 4		22 / 36
14	PURPLE	14	CROSS WEB SIDE SHIFT / RUN SENSOR		DIN 6		31 / 37
15					DIN 8		
16					DIN 10		
17					DIN 12		
18					DIN 14		
19							
20	RED	20	CROSS WEB RUN RIGHT	CH 14		25	
21	RED	21	HGX STARS RUN	CH 16		32	
22	RED	22	BOULDER BOX RAISE	CH 18		40	
23	BROWN	23	REFERENCE SUPPLY VOLTAGE 8.5V				23
24	BLACK	24	DIGGER CHECK	CH 9			[16]
25	BLACK	25	AXLE LEVEL RIGHT LOWER	CH 11		17	
26	BLUE	CAN LOW	CAN BUS SIGNAL				X1.6 / 2
27	RED	CAN HIGH	CAN BUS SIGNAL				X1.5 / 1
28	BROWN	POSITIVE	12VOLT FEED				28
29					AIN 2		
30							
31					AIN 6		
32							
33							
34	PURPLE	34	HYDRAULIC D.BAR SENSOR		DIN 1		40 / 18
35	PURPLE	35	DIGER LOWER SENSOR (DIGITAL)		DIN 3		13 / 9
36	PURPLE	36	AXLE STEER RIGHT SENSOR		DIN 5		23 / 14
37	PURPLE	37	CROSS WEB FOLD SENSOR		DIN 7		25 / 30
38					DIN 9		
39					DIN 11		
40					DIN 13		
41					DIN 15		
42	RED	42	CROSS WEB RUN LEFT	CH 13		24	
43	RED	43	VARIFLOW WEB RUN	CH 15		29	
44	RED	44	BOULDER STARS RUN	CH 17		39	
45	BLACK	45	CROSS WEB LOWER	CH 19		22	

CAN-BUS instrucciones operativas

2.14

46	BLACK	46	DRAWBAR RIGHT	CH 1		4	
47	BLACK	47	DRAWBAR LEFT	CH 2		5	
48	RED	48	DIGGER RAISE	CH 3		48	
49	RED	49	DIGGER LOWER	CH 4		49	
50	BLACK	50	HCX LOWER	CH 21		35	
51	BLACK	51	HCX RAISE	CH 22		36	
52	BLACK	52	AXLE LEVEL LEFT RAISE	CH 23		16	
53							
54	BROWN	POSITIVE	12VOLT FEED				54
55	BLUE	EARTH	0VOLT				55
56	BROWN	POSITIVE	12VOLT FEED				56
57	BROWN	POSITIVE	12VOLT FEED				57
58	BROWN	POSITIVE	12VOLT FEED				58
59	BROWN	POSITIVE	12VOLT FEED				59
60	BROWN	POSITIVE	12VOLT FEED				60
61	BLACK	61	AXLE STEER RIGHT	CH 6		13	
62	BLACK	62	CROSS WEB LEFT	CH 7		20	
63	BLACK	63	CROSS WEB RIGHT	CH 8		21	
64	BLACK	64	AXLE STEER LEFT	CH 5		12	
65	BLUE	EARTH	0VOLT				65
66	BLUE	EARTH	0VOLT				66
67	BLUE	EARTH	0VOLT				67
68	BLUE	EARTH	0VOLT				68

Valores de incumplimiento restrictivos y primordial

Durante la operación podría ser necesario para cambiar los parámetros incumplidos por ejemplo limitar la velocidad máxima de un circuito de motor. Para poder seleccionar que al canal relevante que referir a la lista de las funciones ser necesario encuentre el número de canal asignado.

Sobre la unidad terminal del servicio la visualización entra presionando la tecla F1+ENTER

Renuncie a través de los niveles con la flecha que baja para derribar "3".

Establezca los 6 ' de la contraseña hacerlo/serlo, presione el "ENTER" entonces/luego

Seleccione el canal requerido con las izquierda / flechas derechas.

Se desplazar al parámetro con las hacia arriba / flechas que bajan.

Por ejemplo el rollo máximo y mínimo como el que los límites en curso son mostrados sigue;

$I_{min} = 750Ma$ (Corriente de rollo mínima)

$I_{max} = 1650Ma$ (Corriente de rollo máxima)

Si estos valores son modificados presione el "ENTER" para guardar el valor cambiado.

Presionar el "Esc" se retira sin guardar los cambios.

Salir del nivel con la "Tecla F1+ENTER" fija los valores por defectoes

"3" pantallas de incumplimiento de canal

