

MOVETEC®

Bedienungsanleitung MCP-006 und MCP-BLE4



MOVETEC



True Innovative Moving Technology

Inbetriebnahme

Nachdem der Controller und das Bedienteil montiert wurden, alle elektrischen Verbindungen gemacht wurden und sichergestellt wurde, dass die richtigen Parameter in den Controller geladen wurden, kann der Hubsäule in Betrieb genommen werden.

Nach dem ersten Einschalten macht der Hubsäule eine Referenzfahrt bei der der Hubsäule bis zur Referenzposition fährt (in der Regel der untere Anschlag der Hubsäule beine oder ein Endschalter). Dazu ist die Auf- oder Ab-Pfeiltaste gedrückt zu halten bis der Hubsäule die Referenzposition erreicht hat und dann noch bis sich der Hubsäule zurück zur eingestellten untersten Position bewegt hat (In der Regel ca. 10 mm über dem unteren Anschlag).

Nachdem der Controller die Referenzposition erfasst hat kann der Hubsäule normal betrieben werden. Durch Drücken der Auf- und Ab- Pfeiltasten kann der Hubsäule von der obersten bis zu untersten, im Parameterset definierten, Position bewegt werden.

Strombasierte Kollisionserkennung

Standardmäßig sind die Controller mit einer einfachen, strombasierten Kollisionserkennung ausgerüstet. Die Kollisionserkennung muss in dem Parameterset aktiviert werden. Um eine zufriedenstellende Funktion zu erreichen müssen zudem auf den jeweiligen Hubsäule angepasste Grenzwerte angegeben werden. Wenn die strombasierte Kollisionserkennung aktiviert ist, stoppt der Hubsäule sobald er auf ein Hindernis trifft. Nach dem Stopp fährt der Hubsäule, um die Entfernung, in die entgegengesetzte Richtung die bei der Konfiguration des Controllers festgelegt wurde. Danach kann der Hubsäule wieder durch betätigen der „Auf“ oder „Ab“ Taste bewegt werden.



Achtung! Die Empfindlichkeit der strombasierten Kollisionserkennung ist erheblich reduziert, wenn der Hubsäule belastet nach unten fährt.

Sollte die Empfindlichkeit der strombasierenden Kollisionserkennung nicht ausreichen, so wird der Einsatz des GyroSense zur Kollisionserkennung empfohlen.

GyroSense basierte Kollisionserkennung

Das Movetec GyroSense System erkennt die Kollision des Hubsäules mit einem Hindernis. Dafür sind Controller die mit der GyroSense Option bestellt werden mit einem sehr empfindlichen Sensor ausgerüstet der selbst kleinste Störungen in der Auf- und Abwärtsbewegung des Hubsäules erkennt.

Dieses System erlaubt die zuverlässige Erkennung einer Kollision wenn die Kollision die Position der Hubsäuleplatte auch nur geringfügig verändert.



Um eine solche Veränderung der Position erkennen zu können, muss der Controller direkt an die Hubsäuleplatte montiert sein. Wird der Controller nur in die Konsole gelegt, dann ist eine Erfassung nicht möglich!



Achtung: Auch wenn das System zuverlässig auch kleinste Abweichungen in der Bewegung erkennt, kann es nicht zu 100% ausschließen, dass durch die Bewegung des Hubsäules und der Mechanik des Hubsäules Verletzung hervorgerufen werden, bei dem Bediener des Hubsäules oder bei Personen in der Nähe des Hubsäules. Aus diesem Grund kann keine Verantwortung übernommen werden für Verletzungen oder andere Schäden die durch den Betrieb des Hubsäules entstehen. Es ist die alleinige Verantwortung des Hubsäulebenutzers sicherzustellen, dass es beim Betrieb des Hubsäules weder zu Personenschäden noch zu sonstigen Schäden kommt!

Bedienung durch Bedienteile

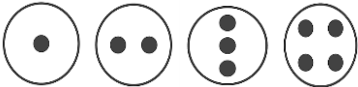
Alle Bedienteile

	Hubsäule bewegt sich aufwärts	Taste gedrückt halten bis die gewünschte Höhe erreicht ist
	Hubsäule bewegt sich abwärts	Taste gedrückt halten bis die gewünschte Höhe erreicht ist

Bedienteile mit Speichertasten

Die Speichertasten ermöglichen es dem Benutzer individuelle Hubsäulehöhen zu speichern und diese dann durch Drücken der jeweiligen Taste abzurufen.

Welche Speicherpositionen in einem neuen Controller gespeichert sind, hängt von der Konfiguration ab die der Hubsäulehersteller festgelegt hat.

	Abrufen von zuvor gespeicherten Positionen	Die Taste so lange gedrückt halten bis die gespeicherte Hubsäulehöhe erreicht ist
---	---	---

Bedienteile mit Höhenanzeige

Bedienteile mit Höhenanzeige zeigen im Display, je nach Konfiguration, die aktuelle Hubsäulehöhe in cm oder Inch an.

Konfiguration des Controllers durch MCP-006/BLE4 Bedienteile (Bedienteile ohne Höhenanzeige)

Speichertasten belegen mit MCP-006/BLE4 Bedienteilen



- Hubsäule mit den Pfeiltasten auf die gewünschte Höhe fahren

- „Auf“ Pfeiltaste 4 Mal kurz hintereinander drücken

- Das Erreichen des Programmiermodus wird durch eine Tonfolge angezeigt

- Die rechte Pfeiltaste einmal kurz drücken



- Das Erreichen des Speichertasten Menüs wird durch eine Tonfolge angezeigt

- Nach der Tonfolge diejenige Speichertaste drücken auf der die gegenwärtige Höhe gespeichert werden soll

- Bei erfolgreiche Speicherung werden zur Bestätigung Tonfolgen ausgegeben wobei die Anzahl der Tonfolgen der Nummer der Speichertaste entspricht



- Von nun an kann der Hubsäule auf die in der Speichertaste gespeicherten Höhe gefahren werden indem die Speichertaste gedrückt gehalten wird bis der Hubsäule die eingespeicherte Höhe erreicht hat.

Einstellung Benutzerhöhen mit den MCP-006/BLE4 Bedienteilen

Einstellen der oberen und unteren Benutzerhöhe

Wenn Fensterbretter oder Schubladencontainer die Bewegung des Hubsäules begrenzen, können die oberen und unteren Benutzerhöhen wie folgt eingestellt werden.



- Hubsäule mit den Pfeiltasten auf die gewünschte obere oder untere Benutzerhöhe fahren

- „Auf“ Pfeiltaste 4 Mal kurz hintereinander drücken

- Das Erreichen des Programmiermodus wird durch eine Tonfolge angezeigt

- Die rechte Pfeiltaste zweimal kurz hintereinander drücken



- Das Erreichen des Speichertasten Menüs wird durch zwei Tonfolgen angezeigt

- Dann



- Soll die obere Benutzerhöhe gespeichert werden, muss die „Auf“- Pfeiltaste gedrückt werden. Die erfolgreiche Speicherung wird durch zwei Tonfolgen bestätigt



- Soll die untere Benutzerhöhe gespeichert werden, muss die „Ab“- Pfeiltaste gedrückt werden. Die erfolgreiche Speicherung wird durch zwei Tonfolgen bestätigt



Achtung: Zwischen der oberen und der unteren Benutzerhöhe muss ein

Mindestabstand bleiben, damit der Hubsäule sich nach der Einstellung noch bewegen kann. Dieser Mindestabstand ist im Parameterset für den jeweiligen Controller

enthalten. Es ist nicht möglich eine untere oder obere Benutzerhöhe abzuspeichern,

wenn dieser Abstand unterschritten wird. Wird versucht einen Wert zu speichern der zu einem zu kleinen Abstand führt dann ist folgende Tonfolge zu hören die anzeigt,

dass der Wert nicht gespeichert wurde. In diesem Fall muss ein größerer Abstand gewählt werden und die Speicherung wiederholt werden.







Löschen Benutzerhöhen






- Hubsäule mit den Pfeiltasten auf die obere oder untere Benutzerhöhe fahren

- (Die „Auf“ oder „Ab“ Pfeiltaste solange gedrückt halten bis der Hubsäule anhält,

- 
 weil die programmierte Benutzerhöhe erreicht wurde)
 - “Auf” Pfeiltaste 4 Mal kurz hintereinander drücken
 - Das Erreichen des Programmiermodus wird durch eine Tonfolge angezeigt
- 
 - Die rechte Pfeiltaste zweimal kurz hintereinander drücken
 - Das Erreichen des Benutzerhöhenmenüs wird durch zwei Tonfolgen Angezeigt
- 
 • Dann
 - Wenn sich der Hubsäule in der oberen Benutzerhöhe befindet und diese gelöscht werden soll muss die “Auf”-Pfeiltaste gedrückt werden. Die erfolgreiche Löschung wird durch einen Tonfolge bestätigt.
- 
 - Wenn sich der Hubsäule in der unteren Benutzerhöhe befindet und diese gelöscht werden soll muss die “Ab”-Pfeiltaste gedrückt werden. Die erfolgreiche Löschung wird durch einen Tonfolge bestätigt.



Ändern der Empfindlichkeit der Kollisionserkennung mit MCP-006/BLE4 Bedienteilen

Mit der Zeit ist es möglich, dass die Bewegung des Hubsäules durch Verschleiß oder Verschmutzung schwergängiger wird. Dies kann dazu führen, dass die Kollisionserkennung anspricht auch wenn keine Kollision vorliegt. In diesem Fall kann die Empfindlichkeit der Kollisionserkennung wie folgt verstellt werden.

- 
 - “Auf” Pfeiltaste 4 Mal kurz hintereinander drücken
 - Das Erreichen des Programmiermodus wird durch eine Tonfolge angezeigt
- 
 - Die rechte Pfeiltaste dreimal kurz hintereinander drücken
 - Das Erreichen des Menüs für die Empfindlichkeit wird durch drei Tonfolgen angezeigt
- 
 - Mit der „Ab“ Pfeiltaste kann die Empfindlichkeit der Kollisionserkennung nun eingestellt werden
 - “Ab” Pfeiltaste einmal drücken, (eine Tonfolge) deaktiviert die Kollisionserkennung
 - „Ab“ Pfeiltaste zweimal drücken (zwei Tonfolgen) die Kollisionserkennung wird auf die Empfindlichkeit im Auslieferungszustand eingestellt
 - „Ab“ Pfeiltaste dreimal drücken (drei Tonfolgen) die Kollisionserkennung wird auf mittlere Empfindlichkeit eingestellt
 - „Ab“ Pfeiltaste viermal drücken (vier Tonfolgen) die Kollisionserkennung wird auf niedrige Empfindlichkeit eingestellt

Referenzfahrt anfordern mit MCP-006/BLE4 Bedienteilen

Sollte der Hubsäule, aus welchem Grund auch immer, die falsche Höhe anzeigen oder schräg stehen so muss eine Referenzfahrt angefordert werden

- 
 - “Auf” Pfeiltaste 4 Mal kurz hintereinander drücken
 - Das Erreichen des Programmiermodus wird durch eine Tonfolge angezeigt
- 
 - Die rechte Pfeiltaste viermal kurz hintereinander drücken
 - Das Erreichen des Referenzmenüs wird durch vier Tonfolgen angezeigt
 - Durch Drücken der “Auf” oder “Ab” Taste wird die Referenzfahrt gestartet. Die Taste muss so lange gedrückt bleiben bis der Hubsäule am Referenzpunkt war und von dort aus wieder

den eingestellten Abstand zurückgefahren ist. Nun zeigt der Hubsäule wieder die richtige Höhe an und steht gerade.





Werkshöhen mit dem MCP-006/BLE4 Bedienteil einstellen


Einstellung des unteren und oberen Limits für die Werkshöhen


In manchen Fällen werden Hubsäule so eingebaut, dass nicht der gesamte Weg des Hubsäule s ausgenutzt werden kann z.B. durch Anbauten oder Verkleidungen an dem Hubsäule. Für solche Fälle ist es möglich obere- und untere Werkshöhen einzustellen wodurch der Weg des Antriebs begrenzt wird. In diesem Fall können die Benutzerhöhen nur innerhalb der durch die Werkshöhen gesetzten Grenzen eingestellt werden. Im Auslieferungszustand sind keine Werkshöhen eingestellt!

Nachdem einmal Werkshöhen eingestellt wurden können diese nur verändert werden indem die Werkshöhen gelöscht werden und dann neu eingestellt werden.



Die Begrenzung des Weges nach oben oder unten ist folgendermaßen möglich:

-  • Den Hubsäule mit den Pfeiltasten auf die gewünschte obere oder untere Position fahren
-  • “Auf“ Pfeiltaste 4 Mal kurz hintereinander drücken
- Das Erreichen des Programmiermodus wird durch eine Tonfolge angezeigt
- Die „Ab“ Pfeiltaste zehn Mal kurz hintereinander drücken
- Das Erreichen des Werkshöhen Menüs wird durch zehn Tonfolgen angezeigt
 -  ○ Soll das obere Limit eingestellt werden muss die „Auf“ Pfeiltaste gedrückt werden. Die erfolgreiche Einstellung wird durch zwei Tonfolgen bestätigt
 -  ○ Soll das untere Limit eingestellt werden muss die „Ab“ Pfeiltaste gedrückt werden. Die erfolgreiche Einstellung wird durch zwei Tonfolgen bestätigt

 **Achtung: Zwischen der oberen und der unteren Werkshöhe muss ein Mindestabstand bleiben, damit der Hubsäule sich nach der Einstellung noch bewegen kann. Dieser Mindestabstand ist im Parameterset für den jeweiligen Controller enthalten. Es ist nicht möglich eine untere oder obere Werkshöhe abzuspeichern, wenn dieser Abstand unterschritten wird. Wird versucht einen Wert zu speichern der zu einem zu kleinen Abstand führt dann ist folgende Tonfolge zu hören die anzeigt, dass der Wert nicht gespeichert wurde. In diesem Fall muss ein größerer Abstand gewählt werden und die Speicherung wiederholt werden.**



Werkshöhen löschen

-  • **Es muss sichergestellt werden, dass keine Benutzerhöhe gespeichert ist. Sollte eine Benutzerhöhe gespeichert sein so ist diese zu löschen bevor die Werkshöhen gelöscht werden können!**
-  • Hubsäule mit den Pfeiltasten auf die obere oder untere Werkshöhe fahren (die „Auf“ oder „Ab“ Pfeiltaste solange gedrückt halten bis der Hubsäule anhält, weil die programmierte Werkshöhe erreicht wurde)



- “Auf” Pfeiltaste 4 Mal kurz hintereinander drücken
- Das Erreichen des Programmiermodus wird durch eine Tonfolge angezeigt
- Die rechte Pfeiltaste zehn Mal kurz hintereinander drücken
- Das Erreichen des Werkshöhen Menüs wird durch zehn Tonfolgen angezeigt
- Dann



- Wenn sich der Hubsäule in der oberen Werkshöhe befindet und diese gelöscht werden soll, muss die “Auf”-Pfeiltaste gedrückt werden. Die erfolgreiche Löschung wird durch eine Tonfolge bestätigt.



- Wenn sich der Hubsäule in der unteren Werkshöhe befindet und diese gelöscht werden soll muss die “Ab”-Pfeiltaste gedrückt werden. Die erfolgreiche Löschung wird durch eine Tonfolge bestätigt.

MOVETEC



True Innovative Moving Technology