

	Technische Kundeninformation	KI0103d1
	Erweiterte Parameterliste DSV 5445 LIFT für Standard (40 MHz) und Gearless (50 MHz)	28.05.02
		Seite: 1 von 7

Einleitung 'Erweiterte Parameterliste':

a) Bedeutung der Firmware (Mai 2002)

Die Liftsoftware (also die 'Kommandoprogramme') in den **DSV 5444/5445**-Lift-Geräten hängt von der verwendeten Firmware ('**40 MHz**' oder '**50 MHz**') ab. Alle Standardwinden mit Asynchronmotoren und Getriebe arbeiten in der Regel mit der '**40 MHz**'-Version, alle Gearless-Antriebe und Synchronmotoren arbeiten dagegen mit der '**50 MHz**'-Version. Die Unterscheidung der Version ist aus der Kennung des EPROMs zu ersehen, hierbei bedeuten:

AUDYxxN-Eproms wurden bis 31.05.2002 in den '**40 MHz**'-Geräten verwendet und unterstützen alle normalen Getriebewinden mit Asynchronmotoren.

TUDYxxN-Eproms werden ab 01.06.2002 in den '**40 MHz**'-Geräten verwendet und unterstützen alle normalen Getriebewinden mit Asynchronmotoren. Der Unterschied zu '**AUDYxxN**' besteht in erster Linie in der Behandlung des Ausgangs 'A0'. Mit Kommandoprogrammen ab 23.05.2002 (ab **WinDietz 1.17b** – Update) kann über den neuen Parameter 'F29' entschieden werden, ob der Ausgang 'A0' die bekannte Funktion 'Regelung läuft' haben soll (F29=242), oder aber ob der Ausgang zur Steuerung der Motorschütze herangezogen werden soll (F29=3862). Diese neue Funktion erspart das Einhalten von Schütznachlaufzeiten in der Steuerung, da 'A0' den Fahrschutz stets optimal ein- und ausschaltet.

AUDZxxN-Eproms wurden bis 31.05.2002 in den '**50 MHz**'-Geräten verwendet und unterstützen alle Gearlesswinden mit Synchron- und Asynchronmotoren, sowie Synchronmotoren mit Planetengetriebe.

TUDZxxN-Eproms werden ab 01.06.2002 in den '**50 MHz**'-Geräten verwendet und unterstützen alle Gearlesswinden mit Synchron- und Asynchronmotoren, sowie Synchronmotoren mit Planetengetriebe. Der Unterschied zu '**AUDZxxN**' besteht in erster Linie hier in der Behandlung des Ausgangs 'A0'. Mit Kommandoprogrammen ab 23.05.2002 (ab **WinDietz 1.17b** – Update) kann jetzt über den neuen Parameter 'F29' entschieden werden, ob der Ausgang 'A0' die bekannte Funktion 'Regelung läuft' haben soll (F29=242), oder aber ob der Ausgang zur Steuerung der Motorschütze herangezogen werden soll (F29=3862). Diese neue Funktion erspart das Einhalten von Schütznachlaufzeiten in der Steuerung, da 'A0' den Fahrschutz stets optimal ein- und ausschaltet. 'A0' wird gesetzt, sobald eine Fahrstufe ausgewählt wird. Durch Schließen der Fahrschütze wird nun 'E0' und 'ISP' gegeben und die Fahrt sofort begonnen. 'A0' wird vom Umrichter wieder weggenommen, wenn kein Strom mehr fließt.

b) Bedeutung der Software (Mai 2002)

Die Software basierte in der Vergangenheit auf den Anschlussvarianten '3SZ', '**7SZ**', '9SZ', '**10SZ**', sowie kundenspezifischer Sondervarianten. Ab Juni 2002 werden neue Features nur noch in '**7SZ**'-basierten Programmen gemacht (wie z. B. die Umschaltmöglichkeit für Ausgang 'A0'). Ebenfalls weitergepflegt werden bestimmte Varianten auf Basis '**10SZ**', sowie weitere zukünftige Programme. Folgende wichtige Stammprogramme (Werkseinstellungen) stellt '**WinDietz 1.17b**' zur Verfügung:

LIFT7SZ.KOM/LIFT7SZ.UPD empf. Datum 23.05.2002, unterstützt alle '**40 MHz**'-Geräte ab der MNr.: 193000 (**AUDYxxN** und **TUDYxxN**) der Baureihen DSV 544x-Lift. Sie genügt stets für alle 'normalen' Getriebe-Winden (z. B. Schnecken). Die Belegliste ist entspricht dem Bild '**7SZ**' in der Anleitung. **LIFT7SZ.KOM** (bzw. die Update-Datei **LIFT7SZ.UPD**) ab 23.05.2002 stehen 'default' auf der alten Funktion hinsichtlich des Ausgangs 'A0'. Ab MNr.: 217000 (**TUDYxxN**) kann nun auch auf die neue Funktion umgeschaltet werden. Wird Parameter 'F29' bei älterer Firmware umgeschaltet, funktioniert der Ausgang 'A0' nicht (er bleibt in Verbindung mit '**AUDYxxN**' dann stets 'low'). Für die Einstellung von Anlagen unter **LIFT7SZ.KOM** genügt das '**Quickmenü**' (internes FU-Control ab März 2002) bzw. die **LIFT_D.CNF** ('Default'-Applikation von **WinDietz**). Notevakuierung (Eingang 'E1') wird unterstützt.

LIFT7TZ.KOM/LIFT7TZ.UPD empf. Datum 23.05.2002, unterstützt alle '**40 MHz**'-Geräte ab der MNr.: 193000 (**AUDYxxN** und **TUDYxxN**) der Baureihen **DSV 544x-Lift**. Sie wird für alle eher hochwertigen Getriebewinden empfohlen. Zu diesen Winden gehören alle Planetenradgetriebe oder Hypoidgetriebe mit Asynchronmotoren, sowie Riemengetriebe und Schnecken mit hoher Gangzahl (alles Getriebe mit hohen Wirkungsgraden). Im Gegensatz zu **LIFT7SZ.KOM/LIFT7SZ.UPD** sind hier getrennte I-Anteile

	Technische Kundeninformation	KI0103d1
	Erweiterte Parameterliste DSV 5445 LIFT für Standard (40 MHz) und Gearless (50 MHz)	28.05.02
		Seite: 2 von 7

(wie bei den Gearless-Antrieben) möglich, was den Fahrkomfort beim 'Anfahren' und 'Anhalten' sehr steigert. Ansonsten entspricht die Belegung und Funktion der [LIFT7SZ.KOM/LIFT7SZ.UPD](#). Die neue Funktion des Signals 'A0' ist hier ab Werk für [TUDYxxN](#) eingestellt (bei Verwendung unter [AUDYxxN](#) müssen Sie den Parameter 'F29' also auf '242' zurücksetzen, damit 'A0' wieder 'normal' funktioniert).

[LAST7TZ.KOM/LAST7TZ.UPD](#) setzt auf die eben erklärte Version [LIFT7TZ.KOM/LIFT7TZ.UPD](#) auf, dieses Programm ist ab 22.05.2002 in einer Testversion auf bzw. ab der [WinDietz 1.17b](#)-Installation auf Ihrem Rechner abgelegt. Um nähere Informationen hierzu zu bekommen, rufen Sie statt [LIFT_D](#) die Applikation [LAST7TZ.CNF](#) im Startfenster von [WinDietz](#) auf und suchen dann im Hilfe-Menü von [WinDietz](#) den Punkt 'Applikationshilfe' auf. Es erscheint eine Erklärung zur integrierten Lastmessung und wie diese neue Funktion genutzt werden kann. Das patentierte Verfahren erspart in einigen Fällen die externe Verwendung von Wiegevorrichtungen (Feststellen von Überladung der Kabine vor Fahrt). Wenn Sie die Vollversion dieses Programms verwenden möchten, können Sie eine [Lizenz](#) erwerben.

Stammprogramme für die '50 MHz'-Geräte sind alle kundenspezifisch, zu diesen Lift-Programmen gehören z. B. [GAF58NEU.KOM/GAF58NEU.UPD](#) (eine Werkseinstellung für asynchrone Gearless vom Typ 'Klose'), [GAXx2567.KOM/GAXx2567.UPD](#) (Werkseinstellungen für alle Blocher-Gearless), [SMxxx7TZ.KOM](#) (Werkseinstellungen für Ziehl-Abegg-Gearless), [WSGxxxxx.KOM](#) (Werkseinstellung für Wittur-SAD-Gearlesswinden), [EPM7-xxx.KOM](#) (Werkseinstellung für Alpha-Synchronmotoren), sowie z. B. noch [NINGB256.KOM/NINGB256.UPD](#) (Werkseinstellung für Ningbo-Motoren China). Alle diese Files haben die Belegung '7SZ', wobei mittels der '50 MHz'-Firmware die für Gearlesstechnik notwendige hohe Interpolation (typisch 256 x 4 x 2048 = 2097152) sichergestellt wird (alte Versionen hatten typisch 524288 Inkremente pro Motorumdrehung). Wird im Namen des Programms der Zusatz DCP, ACP oder 10SZ verwendet (z. B. [NINGBDGP.KOM](#) oder [GAF58DCP.KOM](#)), so ist die Belegung '10SZ' gültig (es handelt sich dann um Gearless-Antriebe mit einem Bus-System (z. B. DCP_01 usw). Gearless-Antriebe sind in der Regel voreingestellt, bevor Sie bestimmte Parameter verändern, sollten Sie mit unserem Haus Kontakt aufnehmen. In der Regel sind nur Geschwindigkeiten, Rampen und in einigen Fällen die Verstärkungen 'k' und 'F7' (siehe Parameterliste) zu korrigieren. Beachten Sie in Verbindung mit Synchronmotoren, dass u. U. 'Erstinitialisierungen' zur Ermittlung der Rotorlage 'E6E' durchgeführt werden müssen. Die 'ersten Schritte' bei Synchronmotoren werden später noch erklärt.

Neue Parameter / Variablen im FU-Control bzw. in Konfiguration LIFT_D / LIFT1SX:

Folgende Parameter und Variablen sind im Menü dazugekommen bzw. sind in ihrer Wirkung verändert worden. Bitte beachten sie außerdem, dass alle FU-Controls (also internes und externes Bedienteil für System DSV 5445) ab März 2001 über einen Passwortschutz verfügen, welcher ab Werk auf „0“ steht (0 = keine Passwortabfrage). Wird das Passwort durch Eingabe einer Zahl zwischen ± 2.000.000.000 aktiviert, verlangt das Bedienteil diese Zahl, bevor Parameter oder Variablen geändert werden können. Achtung: Ein verlorenes Passwort kann nur über WinDietz gelöscht werden! In diesem Falle rufen Sie unsere Hotline an, um die Code-Adressen zu löschen.

Für die virtuelle Lastmessung (nur bei [LIFT7TZ](#), [LAST7TZ](#) und allen '50 MHz'-Versionen aktiv) haben sich die Bedeutung der P- und I-Anteile leicht geändert (sogenannte getrennt 'I-Anteile' zur Erhöhung des Fahrkomforts im Moment des Lastwechsels von Bremse auf Motordrehmoment und umgekehrt):

F3	P-Anteil im Halt	wirkt jetzt nur im Stillstand bei Fahrtende (vor Abfall der Bremse)
F6	I-Anteil Einfahren	wirkt jetzt nur während der Strecke „F26“ (also im Bündigbereich)
F7	P-Anteil Einfahren	wirkt jetzt nur während der Strecke „F26“ (also im Bündigbereich)
I	I-Anteil Fahren normal	wirkt nur bei der 40 MHz – Normalversion auf die Konstantfahrt
K	P-Anteil fahren	wirkt über alle Bereiche, außer in der Bündigzone (also „F26“)
0E1C	I-Anteil im Halt	wirkt im Stillstand bzw. nach Unterschreiten der Schwelle 0E12
0E1E	I-Anteil Fahren neu	wirkt nur bei virtueller Lastmessung (statt K) bei Asyn.-Gearless

Für Winden mit Synchronmotoren gibt es zur Anpassung der SSI- bzw. Resolveroption zusätzlich:

0E5E	RHO_SHIFT	justiert den Leerlaufstrom bei voller Drehzahl auf 0 („7“ bei 50 MHz)
0E6A	Resolver-U	Abgleich der Resolverspannung (Alpha-EPM), typisch „80“ = 6,3V
0E6E	RHO_0	justiert die Symmetrie des Leerlaufstroms (normalerweise auf „0“)

Die Tabelle zeigt typische Werkseinstellungen bei '40 MHz' bzw. '50 MHz' (Gearless):



Technische Kundeninformation

KI0103d1

Erweiterte Parameterliste DSV 5445 LIFT für Standard (40 MHz) und Gearless (50 MHz)

28.05.02

Seite: 3 von 7

Adr.	Parameter FU-Control	Bemerkung	40 MHz	50 MHz
F0	f0 Rotorfluß	P Siehe Lifтанleitung ① (Erläuterung zu Parametern)! Die Werte 25-30 sind für Synchronmotoren vor-behalten, daher niemals in Verbindung mit Asynchronmotoren einstellen! Beim „geberlosem“ Betrieb bestimmt „f0“ den Motorstrom (nur als Notbetrieb gedacht). Der Wert ist in diesem Fall typisch 1200 und Service-Flag E60 ist 255. Der Wertebereich von 'Rotorfluß' liegt bei: 25 - 2500	225... 500 bei 'neuen' Motoren bzw. 500...750 bei 'alten' Motoren	650 bei asynchr. bzw. 25...30 bei synchron Gearless
F1	Neendrehzahl	P Drehzahl Motortypenschild (bezogen auf 400V) z. B. 1450 (4-poliger Motor), 960 (6-polig), 700 (8-polig) Hz-Zahl mit beachten ! Bei en Synchron-Motoren wird dieser Wert hier automatisch berechnet. Wertebereich typisch 25-4495/min	1450	95
F2	Synchrondrehzahl	P Motorsynchrondrehzahl 1500 (4-poliger Motor), 1000 (6-polig), 750 (8-polig) Hz-Zahl dabei mit beachten. Bei den Synchron-Motoren wird der Wert automatisch berechnet.	1500	100
F3	P-Anteil im Halt	P Die P-Halterverstärkung (Lageregelung) ist die Haltekraft im Stillstand unter der Bremse, die ein Gegendrehen verhindert. Der Wert liegt zwischen 12 und bis zu 400.	12	20
F6	I-Anteil Einfahren	P I-Anteil in der Lageregelung; je höher der Wert, desto weicher wird der Einfahrübergang (Weg mit „f26“). Bei '50 MHz'-Programmen wird empfohlen, diesen Wert gleich dem 'I-Anteil im Halt' (also Variable E1C) zu setzen.	20	10
F7	P-Anteil Einfahren	P P-Anteil in der Lageregelung; so hoch wie möglich. Antrieb darf jedoch beim Einfahren nicht 'brummen'. Der P-Werte sollte immer vor I-Werten einstellen. Bei Gearless kann der Wert u. U. unter 100 liegen, bei den 'normalen' Motoren sollte er mindestens 200 sein. Typische Werte liegen zwischen 300 und 1200 (selten höher).	600	200
F9	Normierung analoge Lastmesser (Option)	P Bewertung, Verstärkung vorhandenes Lastmess-Signal 0 – 10 V auf Klemme X1 17 – Signal, X1 19 + Signal Diese Funktion wurde Ende 2001 jedoch durch das neue Verfahren der 'virtuellen Lastmessung' völlig ersetzt.	1	1
F10	Geschwindigkeitsnormierung	P Diese Parameter müssen nicht beachtet werden, wenn die Variable 0E48 auf 255 steht. Die Daten sind zur Kontrolle von Zahlenüberläufen offengelegt. Wenn z. B. F10 plötzlich von 5-stellig auf 4-stellig springt, ist die Treibscheibe zu groß vorgegeben. In dem Fall Übersetzung oder Aufhängung ändern, bis ein Treibscheibenmaß ohne Zahlenüberlauf passt. Kann auch bei Aufhängung 4:1 sein.	2001	20010
F21	Streckennormierung	P	800	400
F22	Geschwindigkeitsfaktor	P	6994	13988
F23	Inkrementzahlfaktor	P Diese Zellen dienen nur zu Diagnosezwecken. 'F23' ist bei '40 MHz' normalerweise Geberstrichzahl / 4, bzw. bei der '50 MHz'-Version Geberstrichzahl * 4. Bei älteren Lift-Programmen unter '50 MHz' ist 'F23' = Geberstrichzahl. Mit Parameter 'F24' = 1 kann bei 'Parameterfehler' nach Vorgaben mittels 'FU-Control' eine Neuberechnung durchgeführt werden (u. U. ist der 'Fehler' dann behoben).	256	8192
F24	Umschaltung auf F23	P	2	2
F25	Firmwarekopf F25=0	P Diese Zelle hat mehrer Funktionen, dient aber in erster Linie nur Diagnosezwecken: Wird 'F25' auf '0' gesetzt, erscheint im Terminalfenster von WinDietz nach Eingabe von 'b3 <enter>' Information über die Geräte-Firmware.	1	1
F26	Halteweg EH Buendig	P Anhalteweg ab Bündigmagnet. Dieser Wert muss mit den Bündig-Werten der Aufzugssteuerung abgeglichen sein Wertebereich: 0 - 250 mm, empf. Startwert z. B. 40 mm	40	20
F29	A0-alt=242 A0-neu=3862	P Wahlmöglichkeit nur in Verbindung mit TUDYxxN oder TUDZxxN (bei AUDYxxN- oder AUDZxxN-Firmware darf nur 'F29' = '242' gewählt werden, sonst funktioniert Ausgang 'A0' nicht). Bei den Geräten ab MNr. 217000 und mit Kommando-programmen ab 22.05.2002 kann gewählt werden, ob 'A0' nur – wie bisher – 'Regelung läuft' anzeigt, oder aber 'A0' als Signal zum korrekten Schalten der Motorschütze herangezogen werden kann (in diesem Fall muss 'F29' = '3862' sein). Dies ermöglicht eine bessere Kompatibilität zu einigen Wettbewerbsprodukten).	242	3862



Technische Kundeninformation

KI0103d1

Erweiterte Parameterliste DSV 5445 LIFT für Standard (40 MHz) und Gearless (50 MHz)

28.05.02

Seite: 4 von 7

<i>Adr.</i>	<i>Parameter FU-Control</i>	<i>Bemerkung</i>	<i>40 MHz</i>	<i>50 MHz</i>
F30	PWM-Adjustage	P Dieser Wert darf nicht ohne Rücksprache mit dem Werk verändert werden. Die PWM ist auf die Motoren bereits abgestimmt. SM225-Winden laufen z. B. mit 15kHz (F30 = 85), sehr große Asynchron-Gearless u. U. aber nur mit 2,5kHz, da zudem ein interner Jumper den Bereich 2,5kHz-5kHz und 10kHz-20kHz regelt, führt ein Verstellen von Parameter 'F30' u. U. zu unerwarteten Ergebnissen und schadet dem Antrieb oder Umrichter durch Überhitzung.	124	124
F31	Polzahl Motor	P Typenschild bzw. Herstellerangabe! ($F31=120 \times f_n/n_n$, Runden Sie die errechnete Zahl auf die nächste gerade ganze Zahl ab) Wertebereich: 2 - 64	4...8	8...128
I	I-Anteil fahren (normal)	P I-Anteil der Drehzahlregelung während der Fahrt; je höher der Wert, desto weicher wird das Fahren. Startwert = '40'. Bitte beachten Sie, dass dies er Parameter nur bei den Basisprogrammen für 'normale' Getriebeanlagen verwendet wird (z. B. bei LIFT7SZ.KOM), alle anderen Programme – insbesondere bei '50 MHz' – nehme den Wert für due Konstantfahrt aus der Variablen '0E1E'! Die Programme für hochwertige Antriebe wechseln den Parameter 'I' beim Start gegen '0E1C' und bei der Fahrt gegen '0E1E' aus und schalten erst mit der Schwelle '0E12' zurück auf '0E1C'. Diese 'adaptive Umschaltung der I-Anteile' wird zur Ausführung der 'virtuellen Lastmessung' benötigt.	40 wird nur noch von LIFT7SZ, 3SZ, 9SZ und 10SZ direkt verwendet (nicht mehr bei 7TZ-basiertem Programm)	40 bei Gearless bestimmt Variable 0E1C und 0E1E den Inhalt von Parameter 'I' (wechselt stets um)
K	P-Anteil fahren	P P-Anteil der Drehzahlregelung während der Fahrt. Startwert siehe F7, Wertebereich: 50 – 4000 möglich	600	200
t	t Rotorzeitkonstante	P Siehe Lifthanleitung ① (Erläuterung zu Parametern)! Altmotoren zwischen 40 und 250, bei Neuanlagen 125...600, Wertebereich: 25 – 1000, Startwert ist '250' bei '40 MHz' bzw. '600' bei '50 MHz' bei neuen Motoren. Bei alten Motoren (nur '40 MHz') ist der Startwert '50'.	250 (bei 'alten': Motoren wird '50' empfohlen)	600 (der Wert bewegt sich von 300-900)
<i>Adr.</i>	<i>Variable im FU-Control</i>	<i>Bemerkung</i>	<i>40 MHz</i>	<i>50 MHz</i>
B30	code LW (Kundenschlüssel)	V Vorsicht: Ändern des Wertes blockiert Programm / FUC!	0	0
B32	code HW (Kundenschlüssel)	V Vorsicht: Ändern des Wertes blockiert Programm / FUC!	0	0
B34	Änderungsindex Software	V TUDY / Z...-fähige Software hat einen Index von min. 60!	min. 60	min. 65
B36	Aktuelles Haltemoment	V Diagnosezelle zur Ermittlung der Kabinenbelastung in %!	0...100	0...100
D2A	Soll-Haltemoment	V Diagnose 's-Wert': Erklärung siehe LAST7TZ.TXT / HTM	0...2500	0...2500
D2C	Ist-Haltemoment	V Diagnose 's-Wert': Erklärung siehe LAST7TZ.TXT / HTM	0...2500	0...2500
D2E	Max-Haltemoment	V Diagnose 's-Wert': Erklärung siehe LAST7TZ.TXT / HTM	max. 2750	max. 2750
E00	Vi Inspektionsfahrt	V Geschwindigkeit in m/s eintragen; siehe E2 (FU-Control in mm/s) Wertebereich: 0.0010 - 1.0000	0,30	0,30
E02	V3 Schnellstufe	V Geschwindigkeit in m/s eintragen; siehe E3 (FU-Control in mm/s) Wertebereich: 0.3000 - 6.0000	1,60	1,60
E04	V2 Zwischenstufe	V Geschwindigkeit in m/s eintragen; siehe E4 (FU-Control in mm/s) Wertebereich: 0.1000 - 5.0000	0,80	0,80
E06	V1 Kleinstufe	V Geschwindigkeit in m/s eintragen; siehe E5 (FU-Control in mm/s) Wertebereich: 0.0100 - 4.0000	0,60	0,60
E08	Ve Einfahrstufe	V Geschwindigkeit in m/s eintragen; siehe E6 (FU-Control in mm/s) Wertebereich: 0.0050 - 0.5000	0,05	0,025
E0A	Vn Nachregulieren	V Geschwindigkeit in m/s eintragen; siehe E7 (FU-Control in mm/s) Wertebereich: 0.0010 - 0.2000	0,005	0,002
E0C	Drehrichtung (bzw. Bus)	V Bei E0C = 0 → 24 V-Pegel = AUF und 0 V-Pegel = AB. Bei E0C = 255 → 0 V-Pegel = AUF und 24 V-Pegel = AB. Bei DCP-10SZ, ACP-Varianten und LIFT9SZ immer auf 255 belassen (ein feste Wahl der Richtung ist dort über 'low'=0V oder 'high'=24V an Eingang 'E8' fest möglich).	255	255



Technische Kundeninformation

KI0103d1

Erweiterte Parameterliste DSV 5445 LIFT für Standard (40 MHz) und Gearless (50 MHz)

28.05.02

Seite: 5 von 7

Adr.	Variable im FU-Control		Bemerkung	40 MHz	50 MHz
E0E	max. Beschl. Vi		linearer Anteil der Rampe in Inspektion (ab Werk fest).	30	30
E10	lin. Rampe Normalhalt		linearer Anteil der Rampe bei Nothalt (ab Werk fest).	60	200
E12	Einleitung Bündigfahrt	V	Wenn die Geschwindigkeit kleiner ist als der eingestellte Wert (m/s), dann wird Ausgang A1 gesetzt. Bei einer Geschwindigkeiten kleiner als der eingestellte Wert, hält Aufzug am nächsten Bündigimpuls an (nur LIFT7SZ). (FU-Control in mm/s), Wertebereich: 0.003 - 7.000. Hinweis: Bei Gearless/EPM steuert Zelle 0E12 den Umschaltpunkt von 'I-Anteil-im-Halt' (0E1C) und dem 'I-Anteil-Fahren-neu' (0E1E) für virtuellen Lastmessung. Nur beim Gearless ist es erlaubt, 0E12 kleiner als die 'Ve' einzustellen (verhindert Rückschaltung auf Wert 0E1C)	0,70 (Wert dient hier zum maskieren des Bündigsignals nur bei Progr.: LIFT7SZ, 3SZ, 9SZ und 10SZ)	0,020 (Wert dient zur Rückschaltung auf den I-Anteil im Halt) Bei DCP: 0,50
E14	Tür auf bei V kleiner	V	wenn die Geschwindigkeit kleiner ist als der eingestellte Wert (m/s), dann wird der Ausgang A2 gesetzt. Bei Geschwindigkeiten kleiner als der eingestellte Wert erfolgt Freigabe für die Lift-Funktion: „Frühöffnende Türen“. Hinweis: Bei DCP unter 50MHz übernimmt 0E14 aus technischen Gründen die unter 0E12 beschriebene Umschaltung der i-Anteile (Grund: 0E12 darf unter DCP nicht unter 0,5m/s stehen). Wertebereich: 0.003 - 3.000	0,30	0,30 (Bei DCP auf ist die Funktion E12 und E14 getauscht) 0,020
E16	Überdrehzahl	V	wenn Geschwindigkeit kleiner als der eingestellte Wert (m/s), dann ist Ausgang A3 gesetzt. V3 muss kleiner E16 sein; die Standardeinstellung $1,15 \times V3 = \text{Wert für } 0E16$ wird in Verbindung mit gesetztem Flag für Spitzbogen (0E1A) empfohlen (die Feinjustage von Fernfahrt zu Stockwerksfahrt wird hier mittels Wert 0E16 gemacht). Wertebereich: 0.300 - 8.000 m/s (FUC=300...8000 mm/s) Das Erreichen der Überdrehzahl führt hier zu keiner selbstständigen Störabschaltung (A3 geht auf low), wird das gewünscht, muss A3 als Betriebsspannung für die Erzeugung der Signale ISP und/oder E0 herangezogen werden. A3 schaltet dann das DSV ab (Bremseinfall).	1,68 (ca. 1,05 x 'V3' bei neuer TUD-Firmware, ca. 1.15 x 'V3' bei alter AUD-Firmware)	1,68 (ca. 1,05 x 'V3' bei neuer TUD-Firmware, ca. 1.15 x 'V3' bei alter AUD-Firmware)
E18	Bremsrampe B	V	je größer der Wert, desto weicher und länger ist der Bremsweg. Sonderfall „0“ → B = HL siehe Punkt ☉ in normaler Liftanleitung, Wertebereich: 0 – 1000. Hinweis: Bei 50MHz steckt circa der Faktor 10 in dem Wert der Rampe (Grund: Die Auflösung ist besser).	21	200
E1A	Spitzbogen	V	die Funktion Spitzbogen wird durch den Wert 0E1A='255' aktiviert. Es wird nur mit V3 gefahren (V1, V2 machen ab 22.05.2002 keinen Spitzbogen mehr, können also getrennt auch verwendet werden, da nur V3 Spitzbogen ausführt). Zusammenhang mit 0E02 (V3) und 0E16 (Überdrehzahl)!	0	0
E1C	I-Anteil im Halt	V	Option! nur bei Gearless/EPM 50MHz verfügbar. Virtuelle Lastmessung; verhindert Rücklauf beim Öffnen der Bremse. Wirksam innerhalb der Drehzahlschwelle 0E12 und im Stillstand, Startwert: 8 Wertebereich: 2 - 400	20	10
E1E	I-Anhalt fahren	V	Option! nur bei Gearless/EPM 50MHz verfügbar. Startwert: 40, Wertebereich: 2 – 400, Variable ersetzt Funktion von Parameter i (I-Anteil-Fahren normal)!	40	40
E20	Rampensteilheit	V	nur kleiner wählen, bei Aufzügen, die mehr als 2m/s laufen Standardwert = 300; siehe Punkt ☉ in der normalen Liftanleitung, Wertebereich: 10 - 1000	300	300
E22	Hochlauframpe HL	V	je größer der Wert, desto weicher und länger ist die Beschleunigung; siehe auch Punkt ☉ in Anleitung, Wertebereich: 10 – 1000 (wie bei Brems-Rampe 'B') Hinweis: Bei 50MHz steckt circa der Faktor 10 in dem Wert der Rampe (Grund: Auflösung ist hier besser).	45	300
E24	Bremsverzögerung	V	Zeit nach dem Anhalten $V = 0$ m/s, der Motor wird weiter magnetisiert bis die Bremse mechanisch schließt, Wertebereich: 1 - 4000 ms	625	250



Technische Kundeninformation

KI0103d1

Erweiterte Parameterliste DSV 5445 LIFT für Standard (40 MHz) und Gearless (50 MHz)

28.05.02

Seite: 6 von 7

Adr.	Variable im FU-Control	Bemerkung	40 MHz	50 MHz
E26	Aus-Verzögerung	V Zeit nach dem Schließen der Bremse bis der Umrichter sich ausschaltet und Signal A7 setzt. Wertebereich: 1 - 4000 ms	125	1
E28	Startverzögerung	V Zeit für das mechanische Öffnen der Bremse bis zum Anfahren. Wertebereich: 1 - 4000 ms, bei Gearless hier einen kleinstmöglichen Wert nehmen, wobei jedoch nicht gegen die Bremse gefahren werden soll.	250	125
E2A	Vorwarnung Überlast	V Wert in '%', bei dem die Kabine 'Überlast' melden soll. Diese Funktion ist nur gegen Lizenzgebühr freigeschaltet!	60	60
E2C	Offset Ueberlast	V Diese Funktion wird zur Zeit nicht mehr benötigt. Sie ist vollkommen durch 'virtuelle Lastmessung' ersetzt worden.	0	0
E2E	Hysterese Ueberlast	V	0	0
E3C	Schmitt-Flag	V Bremse öffnet bereits, sobald Signal an E0 anliegt. Diese Funktion sollte stets eingeschaltet sein (beschleunigt das Handchake zwischen Umrichter und Liftsteuerung sehr).	255	255
E3E	JP3-Flag TTL	V Gebertyp einstellen (Sinus= 0, TTL oder HTL= 255)	0	0
E40	Aufhängung	V Anzahl der Umlenkrollen, 1 bei 1:1, 2 bei 2:1 Wertebereich: 1 - 4	2	2
E42	Übersetzung	V Getriebeübersetzung laut Getriebe-Typenschildangabe für Gearless geben Sie jeweils "1" ein, in der typischen Werkseinstellung bedeutet z. B.: 54 : 4 = 18.88 : 1 (im DSV-System können Übersetzungen nur durch einen Bruch dargestellt werden). Wertebereich: 1 - 500 (bzw. 1 - 10).	51	1
E44	Gangzahl	V	4	1
E46	Treibscheiben Ø	V effektiver Treibscheibendurchmesser in 'mm'. Wertebereich: 25 – 1000 mm (bei Gearless max. 625)	600	500
E48	Berechnen?	V ja = 255, nein = 0. Wird hier eine 255 eingetragen, so erfolgt die automatische Berechnung der Parameter F10, F21 und F22 und somit die Fahrgeschwindigkeiten und Einfahrwege aus Ihren Anlagendaten. E48 = '255' wird dringend empfohlen (Vorsicht: Die Vorgabe von '0' führt u. U. zu unerwarteten Geschwindigkeiten und Strecken!).	255	255
E4A	Geberstrichzahl	V Geberstrichzahl einstellen (siehe auch Variable 0E3E), erlaubt sind: 500, 1024, 2048, 2500, 4096 Striche bei '40 MHz' und 1024 und 2048 bei '50 MHz' Geberstrichzahlen. FU-Control: Eingabe 2500, 4096 kann die Störung Parameterfehler verursachen. Bitte in diesem Fall den Parameter F24 von 2 auf 1 setzen und abspeichern.	1024	2048
E4C	Anfahrruck-Geschwindigkeit	V Anfahrruckgeschwindigkeit zur Überwindung der Haftreibung beim Start. Die Geschwindigkeit ist von der gewählten Anfahrruckzeit abhängig. Eine große Zeit verlangt auch einen höheren Wert von 0E4C. TTL-Geber besitzen u. U. eine zu kleine Auflösung; stellen Sie eine größere Geschwindigkeit z. B. min. 0.005m/s ein, Wertebereich: 0,001 - 0.020m/s (Gearless unter 0,001).	0,003	0,001
E4E	Anfahrruckzeit	V Zeit bis zur Überwindung der Haftreibung. Werden Rollen eingesetzt, kann der Wert auf unter 100ms gesetzt werden. Bei Gleitführungen ist der Wert u. U. '1000 ms' (bei einer gleichzeitigen Rucksackaufhängung kann die Zeit über 1,5s liegen, wobei dann die Anfahrruck-Geschwindigkeit 0,003 bis 0,005 ist). Wertebereich typisch: 1 – 2500 ms.	750	125
E50	Findili-Flag	V Gleichzeitiges Signal an V1 und V2 ergibt V3 Wertebereich: 0 / 255 (nicht bei allen Versionen)	0	0
E52	N_IST_FILTER ALLE	V Der Istwert des Drehgebers wird gefiltert wenn E52 = 255. Bei 0 ist die Regelung zwar steifer, es treten – je nach der Qualität des Gebersignals – aber leichte Geräusche auf.	255	255
E54	ISQ_IST_FILTER ALLE	V Die Drehmomentausgabe wird gefiltert wenn E52 = 255. Bei 0 ist die Regelung zwar steifer, es treten – je nach der Qualität des Gebersignals – aber starke Geräusche auf.	255	255
E56	64 256 FLAG 50 MHz	V Nur lebares Flag: Es zeigt an, ob Vervielfachung = '256'	0	255
E58	STOP NACH BB-FEHLER	V Bei '0' wird der Umrichter nach einem Fehler selbstständig zurückgesetzt. Bei '255' wartet er mit dem aktuellen Fehler.	0	255



Technische Kundeninformation

KI0103d1

Erweiterte Parameterliste DSV 5445 LIFT für Standard (40 MHz) und Gearless (50 MHz)

28.05.02

Seite: 7 von 7

Adr.	Variable im FU-Control	Bemerkung	40 MHz	50 MHz
E5A	WERT Z5 IHD-TIMER	V Unzulässig hohe Ströme, falsche Drehfelder und Phasenlagen, sowie lose Drehgeber führen nach der Zeit in E5A zur Abschaltung des Umrichters (Fehler I ² dt aufgetreten).	5000	2500
E5C	Auto-RHO-Suche ATB	V 'Erst-Initialisierung' für Synchron-Gearless automatisch starten (bei Wert 255)! Wichtig: ISP (Stecker X1 Pin 5) muss 'high', Bremse offen und Schütze angezogen sein!	0	0
E5E	Rho_Shift Synchronmotor	V Nur für Synchronmotoren wichtig ('50 MHz') Mit steigender Drehzahl ändert sich der Pohlradwinkel RHO, voreingestellt gemäß Motortyp ab Werk.	7...21	7...84
E60	Service-Flag	V Geberloser Notbetrieb (F0 auf mindestens 1200 stellen). Wenn 0E60 = '255', und 'JP3'-Jumper in Mittelstellung ist (Geber fehlt also), fährt das System auch ohne Drehgeber. Achtung: Der Motorstrom kann bei kleinen Drehzahlen sehr groß werden, so dass die Maschine verbrennt. Eine Motortemperaturüberwachung muss unbedingt aktiv sein, bei Synchronmotoren ist diese Funktion nicht möglich bzw. erlaubt (Unfallgefahr).	0	0
E62	Notevakuierung	V Nur bei 3SZ-, 9SZ- und 10SZ-Versionen setzbar, 0 bedeutet hier, dass Notevakuierung aktiviert ist. 7SZ-Versionen schalten die Notevakuierung über ein 'high'-Signal an Eingang 'E1' automatisch frei (der Zustand von Flag 0E62 ist bei 7SZ/7TZ-Basis also unerheblich). Hinweis: Die Hardware muss für Notevakuierung vorbereitet sein (Klemmen 24/25 müssen vorhanden sein).	255	255
E64	DCP=90, CAN= 165, ACP=85	V Auswahl des Busbetriebs, dieser Betrieb benötigt die Optionskarte „DCP-CAN“ (für Böhnke bzw. Newlift) und ein Programm auf Basis 10SZ bzw. Kennung DCP.	90	90
E66	Baudrate	V Auswahl Baudrate DCP, CAN, ACP 1=19200 baud, die weiteren Baudraten entnehmen Sie der Dokumentation DCP-10SZ.TXT (bei ACP werden hohe baud's gefahren).	1	1
E68	SG18-LG18-Flag	V Bei 0 werden im Fehlerspeicher alle Statusinfos gespeichert, bei 255 nur die Fehlermeldungen. Bei '50 MHz'-Programmen ab dem 23.05.2002 wird mit diesem Flag auch die Geberfehlerüberwachung des 2. Gebers ein- bzw. ausgeschaltet (0 = aus). Bei Verdacht auf Störungen des 2. Gebers (SSI usw.) kann das Flag auf 255 gestellt werden. Der Fehler wird dann nicht nur im Stillstand, sondern auch während der Fahrt angezeigt. Diese Funktion benötigt allerdings erhebliche Rechenzeit.	0	0
E6A	Resolver - Spg.	V Resolver-Spannung Wert 85 = 6,3 V (korrekt für die EPM-Serie von Alpha-Wittenstein sind hier min. 70 bis max. 90)	85	85
E6C	Bremsweg	V Bremsweg für Direkteinfahrt ab Kopierpunkt in mm, dieser Parameter ist nur lesbar (Wert dient zum Eintrag des Kopierweges in der Steuerung und wird nur ermittelt, wenn Variable 0E1A auf 255 steht und mindestens eine Fernfahrt erfolgreich durchgeführt worden ist). Wenn 0E1A auf 0 ist, erscheint hier der Wert aus Parameter F26 (Bündigweg)!	2500 (nur lesbar)	2500 (nur lesbar)
E6E	RHO-0	V Pohlradwinkel des Synchronmotors (normal auf 0). Dieser Wert darf nicht willkürlich verstellt werden. Eine Verstellung schadet Motor oder Aufzug. Die genaue Erfassung erfolgt über bestimmte Suchroutinen (siehe Inbetriebnahmeanleitung). Der Pohlradwinkel ist bei Auslieferung der Synchronmotoren durch Justieren des Resolvers oder des SSI-Absolutwertgebers festgelegt. Nur bei Demontage des Gebers müssen die Einstellroutinen neu ausgeführt werden. Hierzu Kontakt mit unserem Hause suchen (siehe auch Schulungsvideo).	0	0

Wichtig: Der Parameter 't' ist bei Asynchronmotoren unter '50 MHz' doppelt so hoch wie in der Tabelle der Inbetriebnahme. Die Tabelle gilt so nur für die '40 MHz'-Versionen. Bei Synchronmotor ist 't' fest. Weitere Hinweise zu den Parametern finden Sie in der Inbetriebnahmeanleitung. Diese Kunden-Info ergänzt ältere Anleitungen vor Juni 2002 hinsichtlich der dort abgedruckten Tabelle der Parameter und Variablen und ersetzt die vorherige Kundeninfo ki0103d0.doc bzw. ki0103d0.pdf vom März 2001.