

**CAN-BUS MODE D'EMPLOI**

DESCRIPTION DU SYSTÈME	2.1
PRINCIPAL ÉCRAN DE L'EXPOSITION	2.2
SYSTÈME MENU DIAGNOSTIQUE	2.6
METTRE ET MODE D'EMPLOI	2.10
POUR LES PARAMÈTRES PAR DÉFAUT MIS	2.10
POUR LES VALEURS PAR DÉFAUT MISES	2.10
PARAMÈTRES AVEC ACCÈS DIRECT	2.11
POUR MONTRER RAPIDEMENT (CHARGE) LE PROGRAMME	2.11
RAPPORTS DU MODULE ET IDENTIFICATION DU FIL	2.12
LIMITER ET OVERIDING DÉFAUT VALEURS	2.15
CANALISEZ-EN 3' ÉCRANS DU DÉFAUT	2.15

## DESCRIPTION DU SYSTÈME

Le système de contrôle électro / hydraulique utilisé sur le Standen UNISTAR (de 2007) est un CAN-Bus système où tous les signaux de contrôle sont portés par une paire de fils. Le 12 Volt, la provision de puissance de 30 Ampères est apportée directement de la pile du tracteur à la machine, comme le dans les bouchons de puissance du taxi sur quelques tracteurs ne peut pas être capable de fournir un ampérage adéquat. Les fils supplémentaires sont utilisés pour propulser la boîte de contrôle, une provision de puissance de secours et fournir un circuit de l'arrêt de la sécurité.

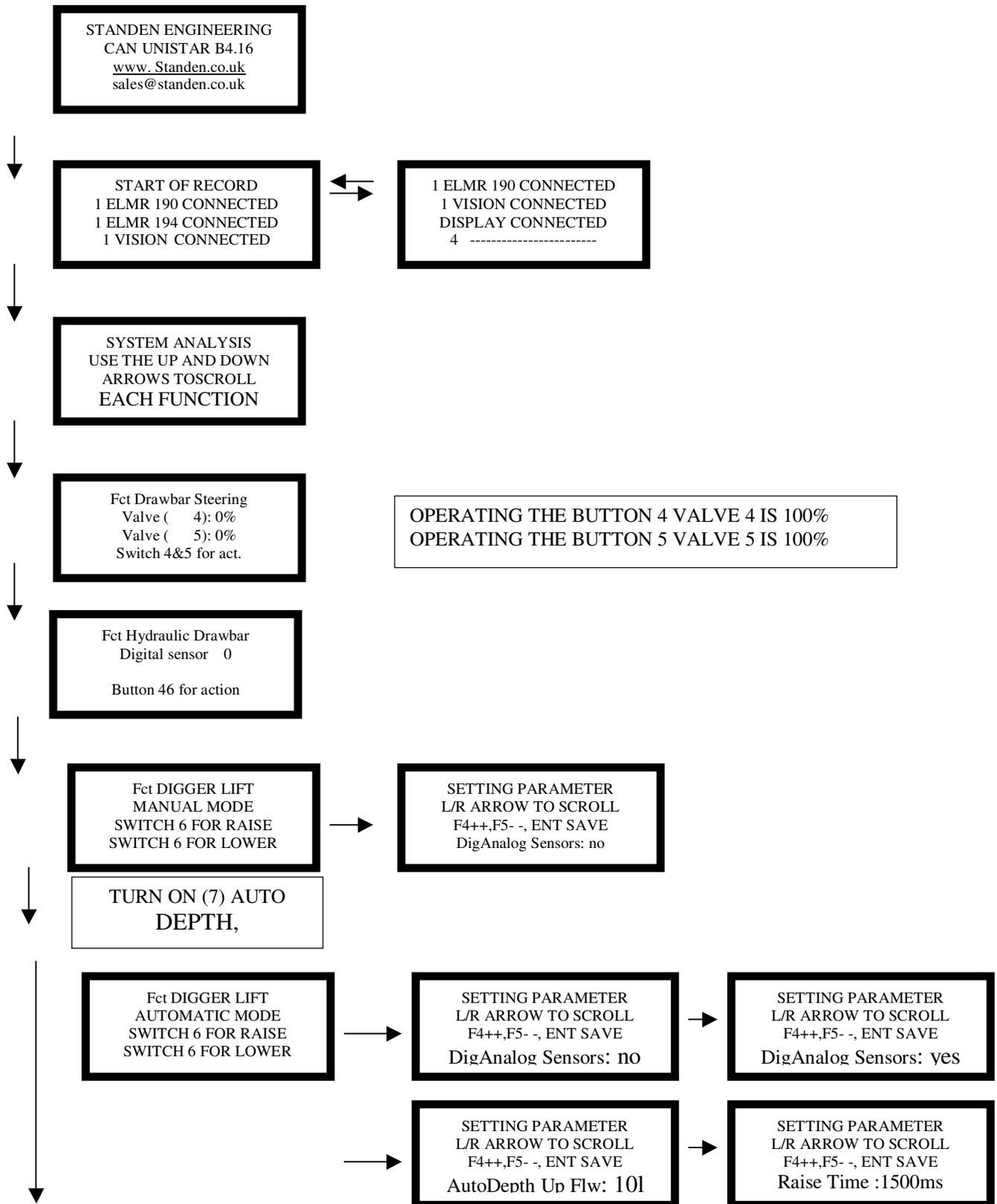
Le système comprend du fascia de contrôle qui est relié au comité du circuit de l'entrée. Aussi dans la boîte de contrôle est le terminal du service qui affiche une illustration totale du système et autorise l'accès pour sélectionner et paramétrer le fonctionnement résolu. L'exposition terminale donne en outre l'accès à un système menu diagnostique qui permettra au statut de chaque fonction d'être affiché.

Sur la machine, le pouvoir et fils de contrôle sont prises sur un panneau de la distribution qui autorise le rapport des plusieurs sondes de contrôle et les fusibles qui couvrent toutes les productions de puissance. Du panneau de la distribution, le processeur maître et modules de l'esclave sont reliés dans le métier à tisser du câblage qui relie toutes les valves individuelles.

L'aiguillage installé sur le tableau de bord est conçu pour couvrir toutes les options de la construction. Par conséquent, certaines fonctions ne seront pas actives selon la spécification de la machine.

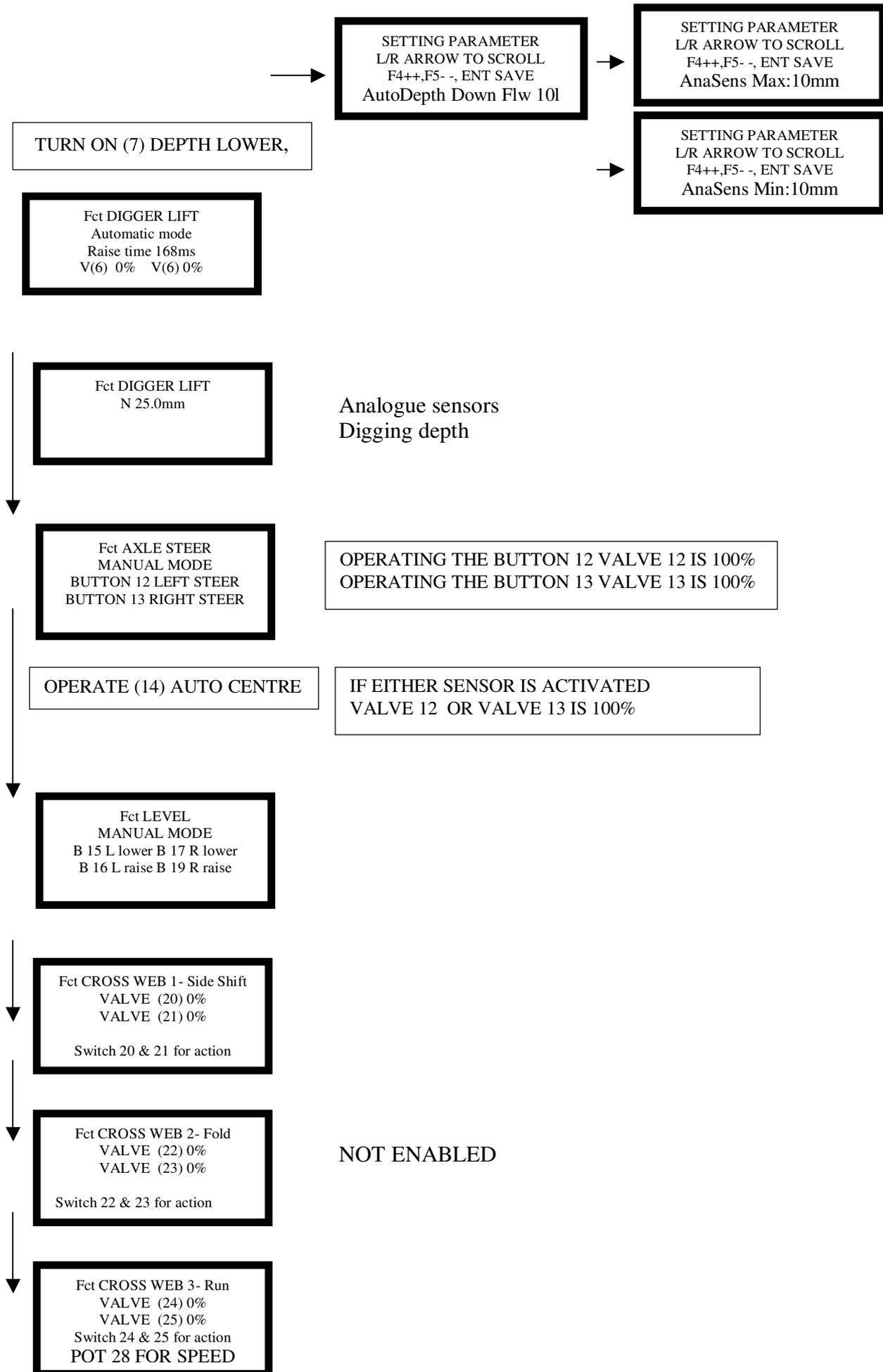
## LE PRINCIPAL ÉCRAN DE L'EXPOSITION

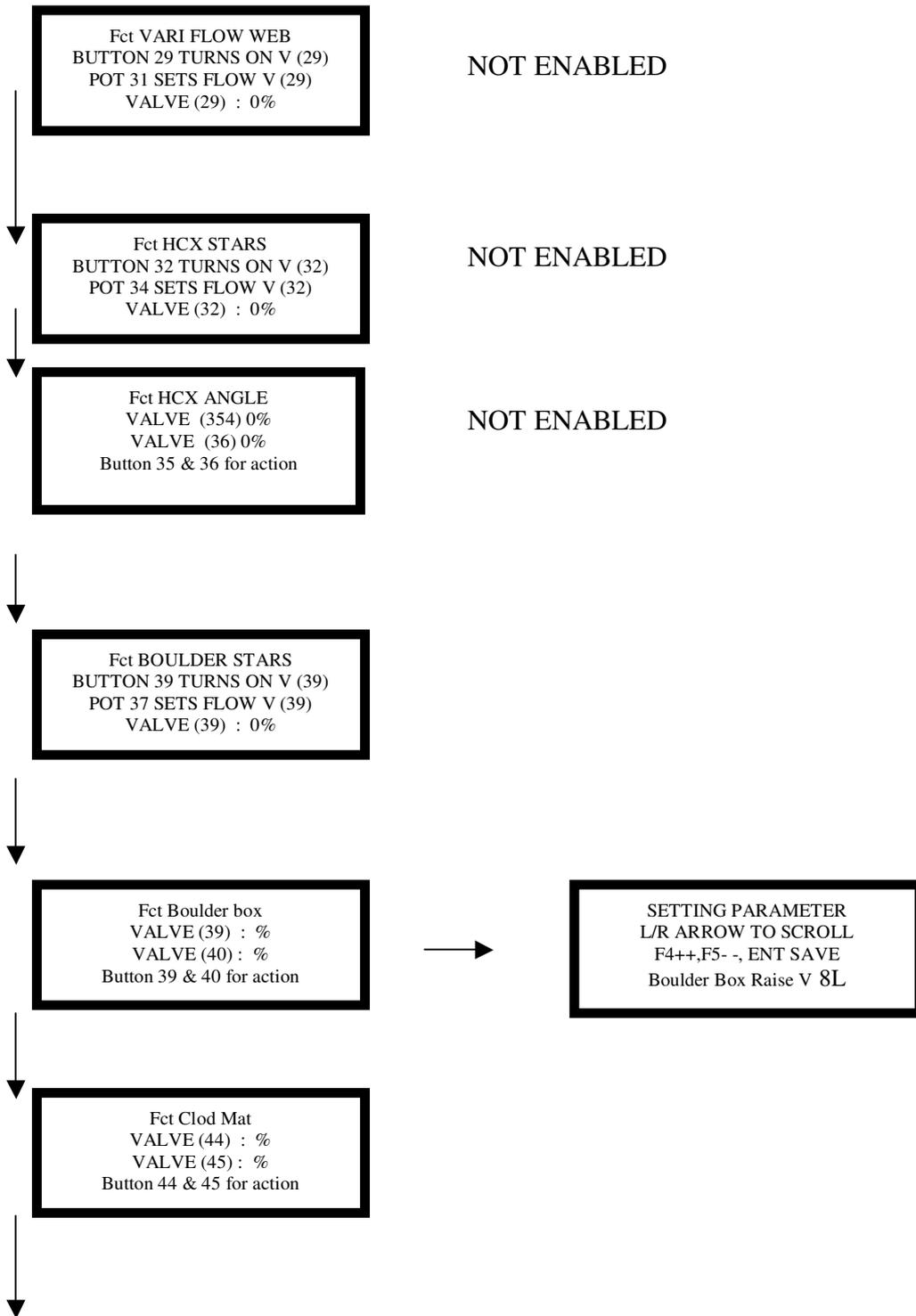
L'écran de l'exposition sur le terminal du service du tableau de bord permet à la machine d'être mis pour opérer avec les options de la construction possibles et plusieurs paramètres mis pour convenir à l'opérateur.



## 2.3

## CAN-BUS MODE D'EMPLOI





```

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

```

NOT ENABLED

Le 'AUTO START' la fonction se souviendra de la séquence de fonctions portée dehors entre F4 pressant, et F5. Presser 'PROGRAM START' répétera cette séquence. Presser 'F4', presser directement alors 'F5' éclaircira la séquence sauvée.

```

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

```

NOT ENABLED

Le 'AUTO STOP' la fonction se souviendra de la séquence de fonctions portée dehors entre F4 pressant, et F5. Presser 'PROGRAM STOP' répétera cette séquence. Presser ', et alors presser 'F5' éclaircira la séquence sauvée.



```

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

```

Les spectacles de l'écran par défaut les cadres de la vitesse des quatre éléments réglables lorsque le système est allumé, en autorisant l'opérateur un chèque facile sur la machine s'est installé.

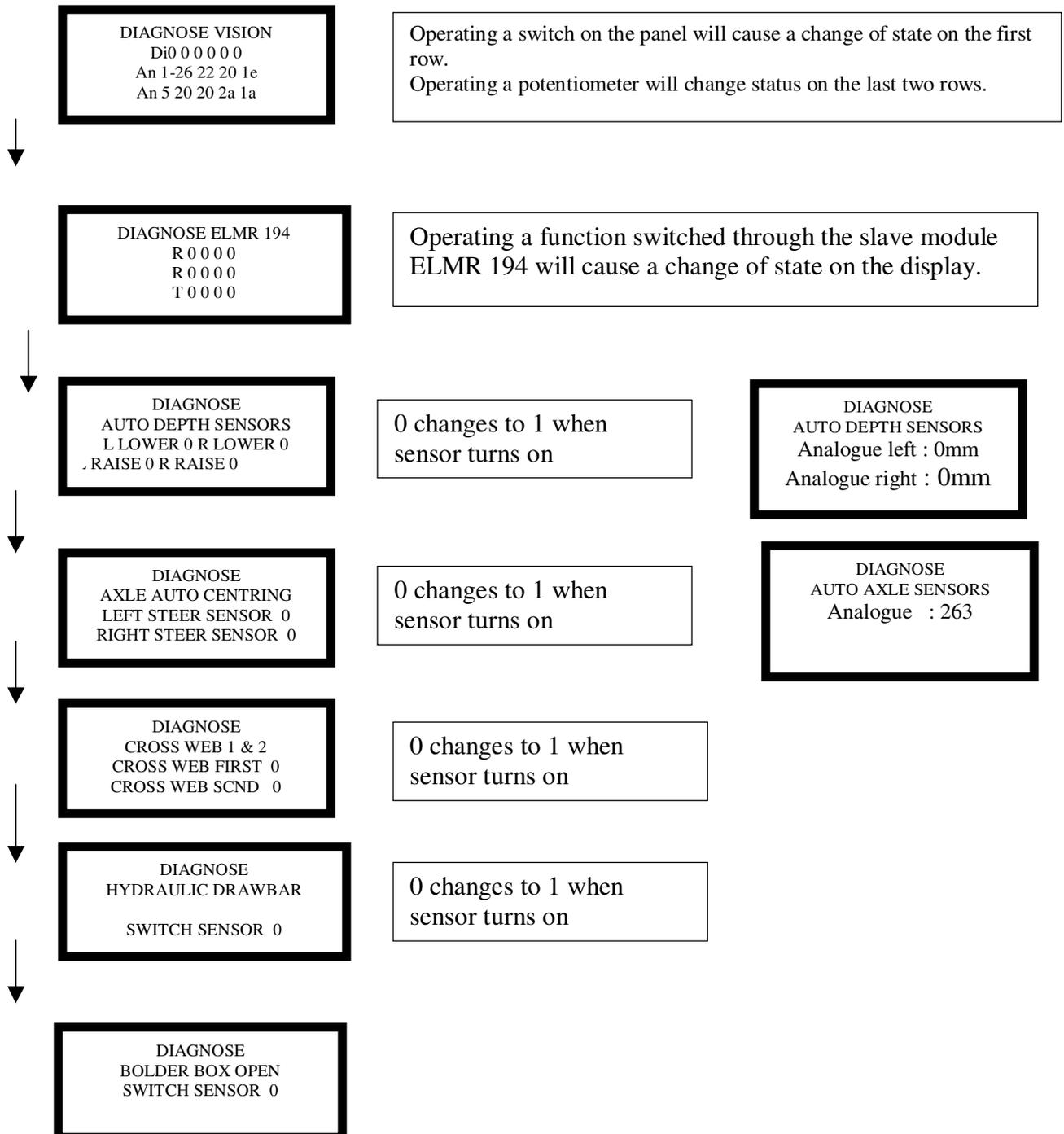
```

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

```

## LE SYSTÈME MENU DIAGNOSTIQUE

L'écran de l'exposition sur le terminal du service du tableau de bord vous permet de regarder et enquête sur chaque entrée, et production vérifier pour les fautes dans le système du contrôle. Pour accéder au canal diagnostique; sur le service presse terminale 'F3' + 'F2'. Les écrans affichés sont comme suit.



```

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



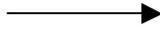
```
CH11VALVE = 0 ERM
***_-----***
***_-----***
OUTPUT V = 0.0V
```

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



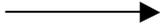
```
CH12VALVE = 0 ERM
***_-----***
***_-----***
OUTPUT V = 0.0V
```

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



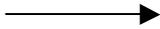
```
CH13VALVE = 0 ERM
***_-----***
***_-----***
OUTPUT I = 0.0A
```

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



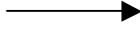
```
CH18VALVE = 0 ERM
***_-----***
***_-----***
OUTPUT I = 0.0A
```

CH18 = BOULDER BOX RAISE.



```
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

**Sortez l'exposition du menu par 'F3' + 'F2'.**

**METTRE ET MODE D'EMPLOI**

Dans l'événement d'une faute qui se produit lequel exige que le principal module du processeur soit remplacé, ou si la version du logiciel du fonctionnement est améliorée, ou a alors rechargé c'est nécessaire à réinitialiser les paramètres par défaut du système. Après avoir réinitialisé les défauts les paramètres adapter aux exigences du fonctionnement peuvent être réinitialisés.

**POUR LES PARAMÈTRES PAR DÉFAUT MIS**

Allumez le système.

Sur le service l'exposition terminale entre en pressant F1 + ENTER.

Marchez vers le bas à travers les niveaux avec la flèche du Duvet à 'STORE DEFAULT GENERAL'.

Définir le mot de passe sur 6', alors presse 'ENTER'.

Sortir le niveau avec 'F1'+ 'ENTER' met les défauts.

Encore entrez l'exposition avec 'F1' + 'ENTER'.

Marchez vers le bas à travers les niveaux avec la flèche du Duvet à 'STORE DEFAULT CHANNEL'.

Définir le mot de passe sur 6', alors presse 'ENTER'.

Sortir le niveau avec 'F1'+ 'ENTER' met les défauts.

Désactivez le système.

Allumez le système, vérifiez et réinitialisez les paramètres du système pour adapter à la machine en faisant défiler l'écran de l'exposition sur la boîte du contrôle qui utilise la flèche du duvet, et les flèches de gauche / droit sélectionner des options comme montré sur la liste du paramètre.

Les paramètres par défaut mis au-dessus configureront le système pour une machine UNISTAR standard qu'utilise l'ELMR194 module de l'esclave de base et est allée avec les sondes de la profondeur analogues.

**METTEZ DES VALEURS DU DÉFAUT**

Ces valeurs sont tout réglables des principaux écrans de l'exposition. Suivez les directives sur l'écran qui utilise 'F4' augmenter des valeurs, et 'F5' diminuer des valeurs. Les valeurs révisées sauvé avec le 'ENTER' accordez pour être efficace.

Quand le 'ENTER' le bouton est pressé et les 4 feux verts au-dessus de l'éclat de l'écran de l'exposition sur la valeur du paramètre révisée montrée sur l'écran sont sauvés comme la valeur active.

**PARAMÈTRES AVEC ACCÈS DIRECT**

Les valeurs pré-réglées auront besoin d'être varié pour adapter à l'opération de chaque machine; avant de réviser des programmes, ou réinitialiser des défauts, notez toutes variations pour leur permettre d'être rentré.

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]

**POUR MONTRER RAPIDEMENT (CHARGE) LE PROGRAMME**

Avec le système du contrôle relié ensemble, désactivez le système à la boîte du contrôle.

Enlevez l'abri de la boîte de jonction et reliez le P.C. au CAN – CPC port sur le panneau de la distribution.

Désactivez le 'changement de l'Éclat' sur le panneau de la distribution.

Allumez le système à la boîte du contrôle.

Choisi 'Éclat' avec CARTE D'IDENTITÉ locale sur le P.C. écran.

Quand a incité sur le tour de l'écran sur le 'changement de l'Éclat'.

Attendez le programme pour recharger.

Désactivez le système, déconnectez le P.C., et remplace la boîte de la distribution abri.

Après avoir chargé le programme il est nécessaire de mettre le 'Paramètres Par défaut'.

## RAPPORTS DU MODULE ET IDENTIFICATION DU FIL

Les rapports du câblage et allocations de canal pour le système sont inscrites dans les tables suivantes. Les nombres de l'épingle font référence aux rapports du multi-bouchon sur les modules. Les nombres du câble font référence aux nombres de la continuité sur les câbles dans le métier à tisser. Les nombres du canal de la production pour le 190 module sont en rapport avec les nombres de l'identification affichés sur les écrans Diagnostiques.

**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	

	CABLE	CABLE	FUNCTION	OUTPUT	SENSOR	FASCIA	DIST.
--	-------	-------	----------	--------	--------	--------	-------

PIN No	COLOUR	No		CHANNEL	INPUT	SWITCH	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	HCX STARS RUN	CH 16		32	
22	RED	22	BOULDER BOX RAISE	CH 18		40	
23	BROWN	23	REFERANCE 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	
<b>CAN-BUS MODE D'EMPLOI</b>							<b>2.14</b>
45	BLACK	45	CROSS WEB LOWER	CH 19		22	
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

**LIMITER ET OVERIDING DÉFAUT VALEURS**

Pendant opération ce peut être nécessaire de varier a fait défaut par exemple paramètres pour limiter la vitesse maximale d'un circuit du moteur. Être capable de sélectionner le canal pertinent c'est nécessaire à faire référence à la liste de fonctions pour trouver le nombre de canal alloué.

Sur le service l'exposition terminale entre en pressant F1 + ENTER.

Descendez à travers les niveaux avec la flèche du Duvet pour en niveler 3.'

Définir le mot de passe sur 6', alors presse 'ENTER'

Sélectionnez le canal exigé avec les flèches de gauche / droit.

Défilez au paramètre avec l'en haut / en bas flèches

e.g. le maximum, et bobine minimum que les limites courantes sont montrées comme suit; Imin = 750Ma (courant de la bobine minimum)

I<sub>max</sub> = 1650Ma (courant de la bobine maximal)

Si la presse est changée à ces valeurs 'ENTER' pour sauver la valeur révisée.

Presser 'ESC' sorties sans changements économes.

Sortir le niveau avec 'F1'+ 'ENTER' met les défauts.

**CANALISEZ-EN 3' ÉCRANS DU DÉFAUT**