

**Systembetegnelse:****RCL 5100 m. ECT 5020.****Alternativ betegnelse:**

CAN-bus satellit.

Hardware:RCL 5100, standardkonfiguration uden ECT 5010.
ECT 5020.**Funktion:**

Det normale nødstop i standardkonfigurationen erstattes af ECT 5020, som betjeningsmæssigt er identisk med selve controlleren, dvs. med bargraph, trykknapper, etc.

Features i kranprofil:

Ingen.

Parametre:

Ingen.

Bemærkninger:

Se skitse.

Bemærk at jumperen på RCL 5100's bundprint skal fjernes ved montering af ECT 5020. Monteres flere ECT 5020 i serie, så skal jumperen fjernes fra topprintet på de mellemliggende 5020'ere, mens den skal sidde på den sidste i kæden (gælder iøvrigt ved alle CAN-bus applikationer!).

Bemærk desuden, at til denne og alle øvrige CAN- bus applikationer må man kun anvende kabel nr. 28263. I modsat fald vil busforbindelsen blive ustabil.

Programrevisionen bør være minimum 1.15.