

	Teknisk dokumentation for RCL systemet	Tegning nr: 70 20 018
	RCL 5100	Side:
		Page: 1
		Seite:
		Dato: 15.12.2005
		Datum:

Systembetegnelse:
 IRC, BMS-1

Alternativ betegnelse CAN-RC.	Hardware RCL 5100, standardkonfiguration. Hetronic IRC-system med Can-communication. EJB 5080, (powerboks) med tilhørende ledningsnet. Omkasterventil for støtteben. Horisontalføler på knæk-arm.
----------------------------------	--

Funktion Lastmomentbegrænsning ved TCL, med SLM som override og backup sikkerhedssystem. Ved nødkørsel reduceres LMB niveau til 90%. Ventilafastning foregår via RC hvor det analoge signal læses direkte fra manøvreboks HDL og micro fungerer proportionalt ved ind og udkobling. Wire Security Signal på RCL klemme 308. Konstant signal når RC er "klar".	Features i kranprofil "Can RC". "Inverted valve sensing". "Proportional Heavy duty lifting" i tilfælde af HDL 3 via RC.
	Parametre Can Remote Control. Se bemærkninger. Proportional HDL hvis det er en HDL-kran. Invertet Valve Sensing.

Bemærkninger
Se tilhørende diagram.

Can Remote Control, parametre.			
General Type: Hetronic v1/v2/v3* Remote Control: Ja RF address: Radioadresse Display: Nej Valve sensing: Ja Crane min. speed: 20 Crane max. speed: 80	Engine control Start/stop: Ja Auto start/stop: Kundeønske RPM +/-: Ja Full RPM: Ja Auto RPM: Ja RPM time out: 30	Digital Outputs K1: RPM Full K2: Engine start K3: Engine stop K4: RPM+ K5: RPM-	Valve Function 1-10: Ventilrækkefølge
		Lever function Funktionsrækkefølge på manøvreboks	Max speed 1-16, A og B: 100
			HDL speed 1-16, A og B: 30

*v1 = standard, v2 = Emak 8,4 + GL/Nova-XL, v3 = Emak 8,4.