

	Teknisk dokumentation for RCL systemet	Tegning nr: 70 20 215
	RCL 5200	Side: Page: 1
		Seite: Date: 30.02.04
		Datum:

Systembetegnelse

IRC, RC 400

Alternativ betegnelse

CAN-RC

Hardware

RCL 5200

Scanreco IRC-system med Can-communication.
Powerboks med tilhørende ledningsnet.
Omkasterventil for støtteben.

Funktion

Lastmomentbegrænsning ved TCL, med SLM som override og backup sikkerhedssystem. Ved nødkørsel reduceres LMB niveau til 90%.

Ventilaftastning 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 Dig in 1. 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 skitse.

Can Remote Control, parametre.

General

Type: Scanreco v1

Remote Control: Ja

RF address: Nej

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-

Max speed

1-16, A og B: 100

Valve Funktion:

1-10: Ventilrækkefølge

Lever function

Funktionsrækkefølge på manøvreboks

HDL speed

1-16, A og B: 30

OBS: Can Bus terminering er fast monteret og aktiveres ved forsyning til RC. Er derfor ikke målbar.