

	Teknisk dokumentation for RCL systemet	Tegning nr: 70 20 218
	RCL 5200	Side: Page: 1
		Seite:
		Dato: Date: 16.03.2006 Datum:

Systembetegnelse:

EVS-1

Alternativ betegnelse
EVS.

Hardware
RCL 5200 Controller..
AIC 5062 (EVS).
Ventilaftaster på sving.

Funktion
Måler køretøjets vinkel på tværs (X) og på langs (Y) i forhold til vandret.

Kalibrerer ved systemstart, samt efter støttebensaktivitet.
Reducerer til HDL hastighed ved 70% af maks. tilladelig vinkel.
Dumper olien når maks. tilladelig vinkel nåes.
begrænses yderligere med Scram, der ved hjælp af datasammenligning forudser en farlig handling.

Features i kranprofil
"EVS".

Parametre
Calibrering af EVS.
"Offset Calibration load" justeres efter last når første udskud er 1 meter ude uden last.
"Margin" og "maks. Margin" er køretøjsafhængige.

Bemærkninger
Se tilhørende diagram.

OBS! Husk at pilen på låget af AIC 5062 (EVS'en) skal vende fremad i kørselsretningen.

Bemærk, at jumper "JP 1" på RCL 5200 skal fjernes. (gælder ved alle CAN-bus applikationer).
Bemærk desuden, at ved denne og alle øvrige CAN-bus applikationer må der kun anvendes kabel med varenr. 28263. I modsat fald vil busforbindelsen blive ustabil.

Bemærk at klemmerne K65 og K66 i AIC 5062 skal være luset (er monteret ved levering). Denne skal dog fjernes, hvis der skal trækkes en ECT 5020 gennem AIC 5062. I så fald monteres CAN-bus kablet fra ECT 5020 i klemmerne K61 – K66 i AIC 5062.

Bemærk i øvrigt også, at hvis CAN-bus forbindelsen føres videre fra AIC 5062, skal jumperen "JP 1" fjernes herfra.