Elektromagnetische Kompatibilität (EMC)

Dieses Produkt stimmt mit den EWG-Bestimmungen 89/336/EEC überein, wenn es den jeweiligen Anleitungen gemäß installiert und benutzt wird.

Service und technischer Hilfsdienst

Wenden Sie sich an Ihren nächsten Fachhändler oder an
Fax: + 44 (0) 1453 733322

© Copyright RDS Technology Ltd 2004

Dokument Nummer
S/DC/500-10-343 : Ausgabe 3b : 9/9/04

\GM343-3b.DOC

Benutzerhandbuch

Loadlog 500 Plus / Weighlog 200

Wiegesystem

Installationsanleitung

Inhalt

Überblick 3
Systemkomponenten.....3
Wichtige Sicherheitsvorkehrungen !.....5
Last Sensor..... 7
Wo einbauen 6
Installation des Last Sensors.....7
SAE Flansch Kupplung.....9
T-Stück mit Gewinde.....9
Angebohrter Anschluss 9
Montage des Last Sensors.....10
Entlüften des Last Sensors.....10
Anschluss des Last Sensors 10
Referenz (Ref)- / Richtungssensor (Dir)..... 12
Wahl des Magneten 12
Ref/Dir Sensor Anschluss 15
Eingabetaste (Remote Enter) 16
Anschluss 15
Haupteinheit 16
Montage der Haupteinheit.....16
Anschlussbox 18
Stromversorgung 19
Verpolung 19
Externer Alarm.....21
Test des Systems 22
Drucker Installation 23
Aufrüsten eines Weighlog 100 zum Weighlog 200 23
Dokument Geschichte: 24

Überblick

Der Weighlog 200 / Loadlog 500+ ist für die Nutzung an industriellen und landwirtschaftlichen Ladegeräten, Frontladern, Kippanhängern, Kipplaster und 3-Punkt Anbaugeräte gedacht.
Es misst, zeigt an und speichert das gehobene Nettogewicht normalerweise basierend auf dem Hydraulikdruck des Hebesystems. Die Druckmessung an einigen Maschinentypen ist aufgrund der Konstruktion des hydraulischen Systems problematisch. In diesen Fällen kann stattdessen Dehnungssensor Technologie genutzt werden.

Systemkomponenten

Last Sensor : Dieser ist entweder ein 250 bar Drucksensor, der in den Hydraulikkreislauf des Hubzylinders eingesetzt wird oder, wie in manchen Fällen eingesetzt, ein Dehnungssensor, der auf der Oberseite des Hubarms angebracht wird (z.B. bei einigen Teleskopladern).

Referenzpositions- / Richtungssensor : Der Druck / die Spannung muss in Verbindung mit der Mechanik immer in derselben Position gemessen werden. Der Referenzpositions- und Richtungssensor ist in der Nähe des Drehgelenks des Hubarms anzubringen. Er erkennt, wann der Hubarm in der richtigen Wiegeposition ist und ob die Ladung angehoben oder abgesenkt wird. Die Sensoren werden durch einen Magneten, der auf der Seite des Hubarms angebracht ist, ausgelöst.

Eingabetaste (Remote Enter): Dieser wird neben oder an dem Steuerhebel (Heben / Senken) angebracht und wird zur Speicherung des Schaufelgewichts benötigt.

Steuerungseinheit und Leitungen: Die Steuerungseinheit ist mit einer universellen Befestigungsträgereinheit ausgestattet, die eine Montage in fast allen erdenklichen Lagen ermöglicht. Eine mehradrige Leitung mit In-Linestecker wird mit der kleinen Anschlussbox („Terminator“) verbunden. Sensoren und Stromversorgung werden in der Anschlussbox angeschlossen. Die Anschlussbox hat Montagelöcher falls erforderlich.

Drucker
Es steht ein Druckeranschluss für einzelne Ladungssummen, Kanalsummen (nur beim Weighlog) und die Gesamtsumme zur Verfügung. Der RDS ICP 200 Drucker ist optional. Er wird an der „Terminator“ Anschlussbox mit einem einzelnen Kabel für Daten und Stromversorgung angeschlossen.

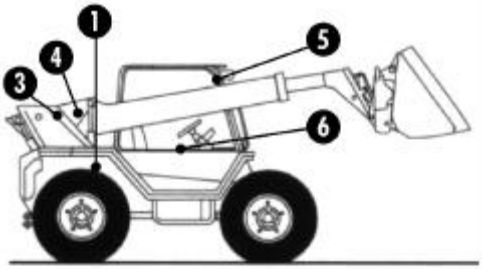
Wichtige Sicherheitsvorkehrungen !

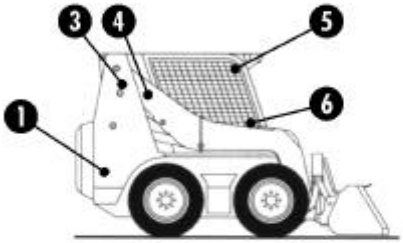
Zusätzlich zu den allgemeinen und ortsspezifischen Sicherheitsbestimmungen, beachten Sie bitte bevor Sie an der Maschine arbeiten immer folgendes:

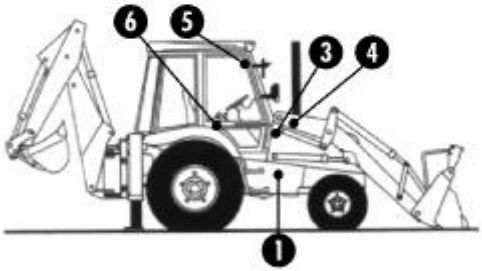
Stellen Sie sicher, dass die Schaufel auf dem Boden abgestellt und der Druck vom Hydrauliksystem abgelassen ist, bevor Sie eine der Hydraulikverbindungen lösen.

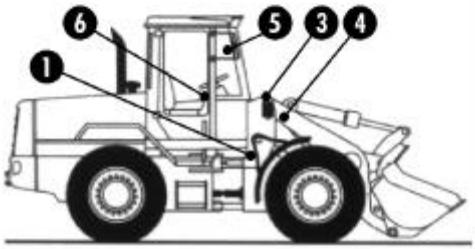
Verhindern Sie unbeabsichtigtes Starten der Maschine während Sie an ihr arbeiten z.B. durch Entfernen des Zündschlüssels, Anbringen einer Warnung in der Kabine etc.

Halten Sie andere Personen in der Nähe der Maschine vollständig auf dem Laufenden darüber, was Sie gerade beabsichtigen während der Installation und der anfänglichen Kalibrierung.









Das **Weighlog-System** ist abgestimmt auf eine Reihe von Standardanbausätzen, welche für eine große Angebotsbreite von Ladern konzipiert wurden.
Anbaupositionen sind sehr vom Typ der Maschine abhängig. Sobald dieses Handbuch aber generelle Anweisungen gibt, sind diese für alle Maschinen gleich.
Die Installation mag einige Modifikationen an der Schwingenhalterung für den Anbau des Referenz- /Richtungssensors erfordern, wobei allerdings nur allgemein gebräuchliches Werkzeug benötigt wird.
Typische Anbaupositionen sind:

1. **Drucksensor**
2. **-**
3. **Referenz-/Richtungssensor**
4. **Magnet**
5. **Steuerungseinheit**
6. **Remote Enter Knopf**
7. **Dehnungssensor (wenn gewünscht)**

Last Sensor

Der Lastsensor (Bild 2 a) wird durch einen Hydraulikschlauch an die Druckseite des Hydraulikkreislaufes, unter Verwendung eines T – Stücks, angeschlossen

In Abhängigkeit von der Maschine können Sie wählen, ob Sie ein T- Stück mit Schraubgewinde oder eine SAE Flanschkupplung verwenden wollen. Sollte keiner dieser Anschlüsse möglich sein, müssen Sie an einer geeigneten Stelle einen neuen Anschluß bohren und ein Gewinde einschneiden.

Die Maschine ist normalerweise spezifiziert, so dass bei der Bestellung des Weighlog Teilesatzes gleich der richtige Hydraulikadapter mitgeliefert wird.

Bild 2a

Wo einbauen

1. Identifizieren Sie an einem der Haupthubzylinder die Druckleitung (Hub). Verfolgen Sie die Leitung zurück bis zum Ventilblock (an einer Stelle der Leitung verbindet sich diese mit der Leitung des anderen Zylinders, zu nur noch einer einzigen Leitung). Suchen Sie ab dieser Stelle einen möglichen Anflanschpunkt, welcher genug Raum für eine Trennung und einen Einbau des T-Stücks erlaubt. Ist kein Flanschanschluß möglich, suchen Sie eine Stelle aus, an der Sie einen neuen Anschluß anbringen können.

Stellen Sie sicher das die Schaufel auf dem Boden abgestellt und der Druck des Hydrauliksystems abgelassen ist, bevor Sie einen Hydraulikanschluß lösen. Öffnen oder lösen Sie immer den Hydrauliktankdeckel um jeglichen Druck abzulassen.

2. Reinigen Sie die Stelle, an der Sie das T-Stück einsetzen wollen, gründlich, um den Eintrag von Schmutz zu verhindern.

Installation des Last Sensors

Der Last Sensor ist mit einem Dämpfer ausgestattet, um ihn vor Schock Belastung zu schützen. Dieser besteht aus einem diagonal gebohrten Loch mit 0,3 mm Durchmesser. Dieses Loch kann von Schmutz blockiert werden und so eine Fehlfunktion des Sensors hervorrufen.

Falls ein Last Sensor an einer Maschine installiert wird, bei der möglicherweise Schmutzpartikel im Öl vorhanden sind oder es dem Einbauenden nicht möglich ist sicherzustellen, dass die installierten Komponenten sauber bleiben, ist es empfehlenswert den Hydraulikschlauch vorab mit sauberem Öl zu füllen.

Wenn ein Last Sensor installiert wird, enthält die erste Ölfüllung auch allen Schmutz und Partikel aus der zuführenden Verrohrung. Ist diese Rohr erst einmal gefüllt, erfolgt kein Ölfluss und daher keine Gefahr von Verschmutzung, die zum Sensor gelangt.

Um dieses Problem zu vermeiden empfehlen wir – falls Sie eine Verschmutzung des Öls für wahrscheinlich halten, den zum Sensor führenden Schlauch vorab mit sauberem Öl zu füllen. Bitte stellen Sie sicher, dass der Sensor mit dem Schlauchanschluss nach oben montiert wird, so dass alle Luft aus dem Sensorgehäuse entweichen kann. Falls Sie den Sensor nicht wie dargestellt montieren kann ein vorzeitiger Ausfall aufgrund von eingeschlossener Luft die Folge sein.

Bild 2b

SAE Flanschkupplung

3. Bei Verwendung der SAE Flanschkupplung schrauben Sie bitte die 1/8" auf 1/4" Verschraubung unter Verwendung des Dichtungsringes in die gewünschte Position. Schrauben Sie den Dichtstopfen mit Dichtring in den noch offen gebliebenen 1/8" BSP Anschluß (Bild 3).
4. Lösen und entfernen Sie die vier Bolzen der Flanschplatten (Bild 4) und trennen Sie die Flansche. Setzen Sie die fertige Anbauflanschplatte dazwischen ein und stellen Sie sicher, dass die entsprechenden 'O'-Ringe eingesetzt sind und der 1/4" Verschraubungsanschluß sich auf der richtigen Seite befindet.
5. Verschrauben Sie, unter Verwendung der mitgelieferten längeren Bolzen, die Flansche wieder. Gehen Sie dabei sicher, daß die 'O' Ringe nicht verrutscht sind. Überprüfen Sie, ob der 1/8" auf 1/4" Verschraubanschluß richtig orientiert und genügend Raum für den Schlauchanschluß bietet (siehe Bild 4).

   Ziehen Sie die Bolzen mit dem entsprechendem Anzugsmoment, wie in der Herstelleranleitung angegeben, an. Sollte dieses unbekannt sein verwenden Sie bitte die folgenden:

¾" Flansch	21-29 lb-ft	2.8-3.9 kgm
1" Flansch	27-35 lb-ft	3.6-4.8 kgm
1¼" Flansch	35-45 lb-ft	4.8-6.2 kgm

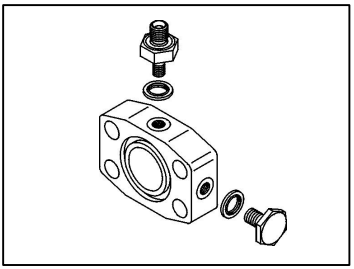


Bild 3

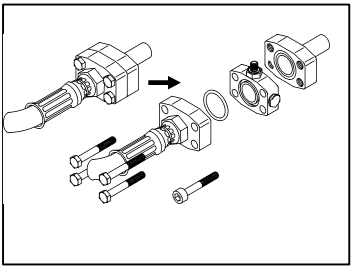


Bild 4

T – Stück mit Gewinde

Es kann zwischen BSP, JIC oder metrischen Schraubverbindungen gewählt werden..

Ein 1/4" BSP männlich - 9/16" JIC männlich Adapter wird als Standard in Teilesätzen für die USA geliefert. Falls dieses Teil erforderlich ist, kontaktieren Sie Ihren RDS Distributor der dies liefern kann ref. RDS Part No. S/HY/500-9-055

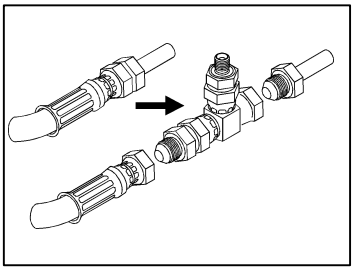


Bild 5

Gewindeanschluss

Gesetzt den Fall, daß kein Flanschanschluß möglich ist, müssen Sie in den dafür am Besten geeigneten Hydraulikblock ein Loch bohren und ein 1/8" BSP Gewinde einschneiden. Wenn möglich bauen Sie den Block zum Bohren vorher aus.
Zentrieren Sie den Körnerpunkt und bohren Sie ein 3mm Loch vor. Bohren Sie dann auf 8,8mm auf und 10mm tief. Schneiden Sie danach ein 1/8" BSP Gewinde ein.

Stellen Sie sicher, daß alle Späne aus dem Block herausgeblasen sind. Schrauben Sie dann eine 1/8" BSPM auf 1/4" BSPM Verschraubung, unter Verwendung eines Dichtungsrings (Bild 6 a), ein.

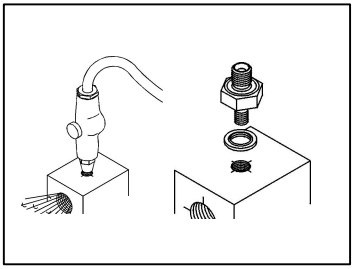


Bild 6a

Montage des Lastsensors

6. Schrauben Sie den Hydraulikschlauch des Lastsensors auf den jeweiligen Verschraubungsanschluß auf und verlegen Sie den Schlauch auf die Rückseite des Laderrahmens. Verbinden Sie ihn mit dem Lastsensor und befestigen Sie diesen dann an einer gut geschützten Stelle, der bei Servicearbeiten leicht zugänglich ist.

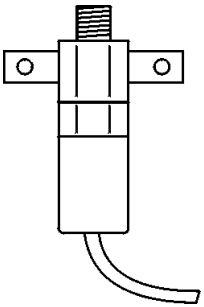


Bild 6b

Bemerk.: Befestigen Sie den Lastsensor in einer gut geschützten Zone, mit der Hydraulikanschlußseite nach **oben** (Bild 6b).

Dies schützt davor, daß Luftblasen zur Sensor Membran gelangen und diesen beschädigen.

Entlüften des Last Sensors

Dies kann jederzeit während der Installation bei passender Gelegenheit erledigt werden.

Heben Sie den Arm, so dass er einige Zentimeter über dem Boden ist. Lassen Sie einen Helfer den Hydraulikanschluss etwas lösen, um die Luftblasen entweichen zu lassen. Möglicherweise müssen Sie den Sensor mehr als einmal entlüften. Es wird empfohlen, die Maschine 5 bis 10 Minuten arbeiten zu lassen und dann den Entlüftungsvorgang zu wiederholen.

Anschliessen des Last Sensors

7. Verbinden Sie das Verlängerungskabel mit dem "Allwetter"-Anschluß am Ende der Sensorleitung und verlegen Sie die Verlängerung nach innen zur Verbindungsbox. Befestigen Sie die Verlängerung mit Kabelbindern an vorhandenen Hydraulikleitungen oder anderen Leitungen sorgfältig.

   Vermeiden Sie das Aufwickeln des überschüssigen Kabels - das Beste ist das Kabel auf die erforderliche Länge abzuschneiden und die Enden neu ab zu isolieren.

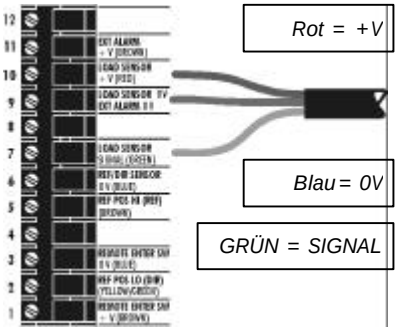


Bild 7

8. Verbinden Sie die Leitungen übereinstimmend mit den Bezeichnungen auf der Verbindungsbox, wie in Bild 7 gezeigt :

9.

Farbe	Funktion	Anschluss Nr.
Rot	+V	10
Blau	0V	9
Grün	Signal	7

BEMERK.:An diesen Anschlüssen ist keine Zugentlastung vorgesehen. Es wird empfohlen, die Kabel mit Kabelbindern nahe der Verbindungsbox zu sichern.

Referenz- / Richtungssensor

Klären Sie zuerst mit dem Bediener die am besten geeignete Wiegeposition für die Beladungsaufgaben ab. Der Sensor und der Magnet müssen so angeordnet werden, daß der Magnet auf der gegenüberliegenden Seite der Frontfläche des Sensors, in der Wiegeposition liegt (Bild 8). Die Sensorkabel sind etikettiert, um die Sensoren zu identifizieren - 'R' für den Referenzsensor und 'D' für den Richtungssensor. Der Referenzsensor 'R' muss sich immer oben befinden.

Achtung: Wenn Sie die Klemmvorrichtung für den Sensor auseinander bauen, muss der Referenzsensor beim Wiederanbau sich immer oben befinden.

1. Heben Sie die Schaufel auf die Höhe, die Sie als Wiegeposition wünschen.
2. Die mitgelieferten Sensor- und Magnet Montageteile können falls erforderlich angepasst werden. Der Sensor kann parallel (Bild 8) oder im rechten Winkel zum Hubarm (Bild 9) angebracht werden. Wenn Sie sich entscheiden wo und wie Sie den Sensor und den Magneten anbringen wollen, achten Sie in allen Fällen darauf, daß :

(a) der Sensor mindestens 300 mm vom Drehpunkt des Hubarms entfernt ist (Bild 8 und 9).

(b) zwischen dem Magnet und dem Sensor ein Abstand von 10 bis 30 mm (Bild 10) eingehalten wird.

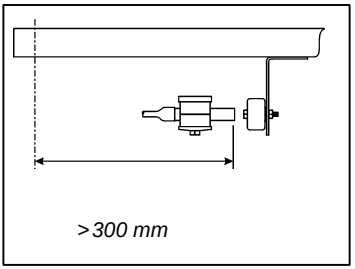


Bild 8

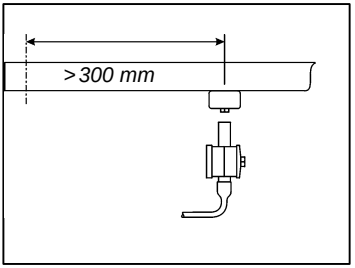


Bild 9

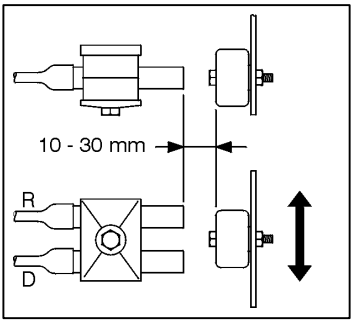


Bild 10

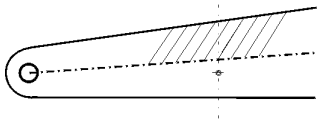
Stellen Sie sicher, daß die Halterungen so positioniert sind, daß sie bei vollem Hub nicht mit dem Hubmechanismus kollidieren!

3. Markieren Sie die Positionen der Löcher. Bohren Sie zuerst die 2 Löcher für die Sensorhalterung und schneiden Sie in diese ein M8 Gewinde ein. Bohren Sie ebenfalls 2 Löcher mit M6 Gewinde in den Hubarm für die Halterung des Magneten*.

* In einigen Fällen kann der Magnet direkt auf dem Hubarm angebracht werden, doch Sie müssen unbedingt die Fiberglas-unterlegscheibe zwischen den Magneten und den Hubarm legen.

Bohren Sie die Löcher nicht oberhalb der Mittellinie (Neutrale Faser) des Hubarms ! (Bild 11)

4. Befestigen Sie die Halterung. Bringen Sie den Magneten unter Verwendung der Edelstahl Positionierungsschraube und der Unterlegscheibe (Fiberglas) zwischen dem Magneten und der Halterungsoberfläche an.



Bohren Sie nicht oberhalb der neutralen Mittellinie !

Bild 11

Wahl des Magneten

Falls der blaue Magnet angebracht wird, kann gelegentlich ein Problem bezüglich der Funktion und der zeitlichen Zuordnung des Referenz- / Richtungs – Sensors auftreten, welches die Kompensation der Hubgeschwindigkeit negativ beeinflusst.

Ein kleinerer roter Magnet (Teilenr. S/MG/193-1-020) ist nun im Teilesatz enthalten. Dieser sollte nun standardmässig mit der hierfür gelieferten selbstschneidenden Schraube 8 x ¾” (Teilenr. S/FR/500-2-039) installiert werden.

Vergessen Sie nicht die Fiberglas Unterlegscheibe zwischen Magnet und Montageteil anzubringen.

Falls Sie Probleme mit der Funktion des Referenz- und Richtungssensor bei Nutzung des roten Magneten haben, sollten Sie ihn durch den blauen ersetzen.

5. Legen Sie die Kabel durch ein Schutzrohr, welches im Set enthalten ist. Befestigen Sie dieses alle 300mm mit Kabelbindern, wenn möglich an existierenden Hydraulik- oder Kabelleitungen. Bei Knicklenkern müssen Sie das Schutzrohr an dem Gelenkbolzen vorbei verlegen (Bild 12). Befestigen Sie die Kabel nicht an dem Fahrzeugkabelbaum.

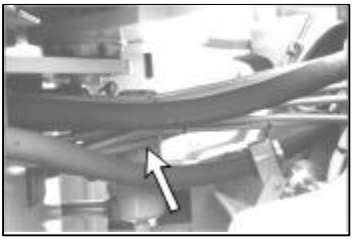


Bild 12

6. Montieren Sie die Referenz- und Richtungssensorhalterung, wie in Bild 13 gezeigt. Die Halterung ist so gestaltet, daß Sie sie auf jede Seite der Maschine anbringen können, indem Sie die Winkelhalterung einfach nur um 90° drehen.

   Lösen Sie die original M8 Schraube der grünen Nylonklemmen und ersetzen Sie diese durch eine mitgelieferte längere M8 x 60 mm Schraube. Ziehen Sie damit, unter Beachtung der korrekten Stellung der Sensoren, diese dann an.

   Setzen Sie die Klemme mit den Sensoren dann in die Klemmenhalterung, in der entsprechenden Position, ein und ziehen Sie, unter Verwendung der mitgelieferten M8 selbstsichernden Mutter, diese an.

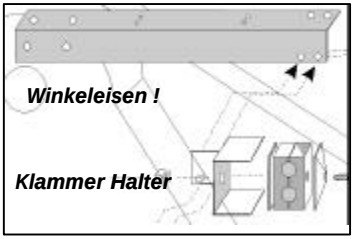
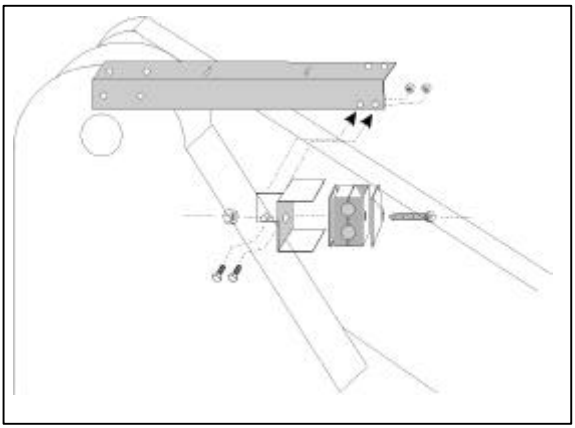


Bild 13

Die gesamte Halterung kann dann auf das Winkeleisen, in der entsprechender Lage angebracht werden. Verwenden Sie hierfür die mitgelieferten M6 x 16 mm Schrauben und Muttern

Montieren Sie das Winkeleisen wie in Bild 14 gezeigt.



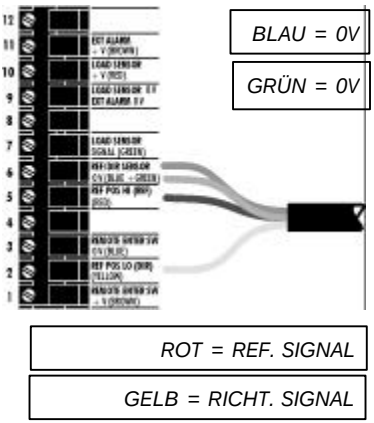
Ref./Richt. Sensor Anschluss

Verbinden Sie das Verlängerungskabel mit dem "Allwetter" Stecker des Sensors. Verlegen Sie die Leitung zusammen mit dem Ladungssensorkabel in die Verbindungsbox.

Schließen Sie die Leitungen entsprechend der Beschriftung (Bild 15) in der Verbindungsbox an.

Farbe	**Funktion**	**Anschluss Nr.**
Blau ┐	Allgemein 0 V	6
Grün ┘		
Rot	Ref. Sig.	5
Gelb	Richt. Sig.	2

Bild 15



Bemerk.: Es ist keine Zugentlastung der Leitungen an diesen Anschlüssen vorgesehen. Deshalb wird empfohlen, die Sensorkabel bis zurück zur Verbindungsbox mit Kabelbindern zu befestigen.

Eingabetaste (Remote Enter)

Montieren Sie die Eingabetaste (Remote Enter Taste) am Steuerhebel (Hub), oder an einer Stelle wo sie vom Steuerhebel aus am bequemsten zu erreichen ist (Bild 16). Verlegen Sie das Kabel bis zurück zur Verbindungsbox.

Bild 16

Anschluss

Schließen Sie die Kabel in Übereinstimmung mit den Beschriftungen auf der Verbindungsbox (Bild 17) an:

Farbe	Funktion	Anschlussnr.
Blue	0V	3
Brown	Signal	1

Bemerk.: Es ist keine Zugentlastung der Leitungen an diesen Anschlüssen vorgesehen. Deshalb wird empfohlen, die Sensorkabel bis zurück zur Verbindungsbox mit Kabelbindern zu befestigen.

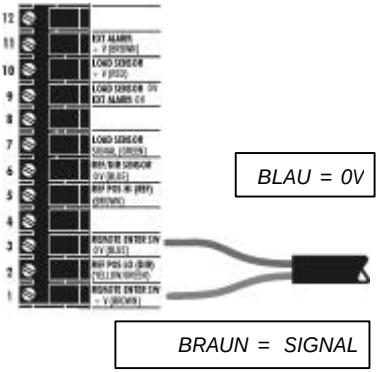


Bild 17

Haupteinheit

Legen Sie zusammen mit dem Bediener fest, wo Sie die Haupteinheit in der Kabine montieren. Die Haupteinheit darf auf keinen Fall den Blick aus der Kabine einschränken, oder die Bedienung der Instrumente behindern.

Eine mehradrige Leitung mit In-Linestecker wird mit der kleinen Anschlussbox („Terminator“) verbunden. Dieser Stecker kann dann an die Verbindungsbox angeschlossen werden.

Montage der Haupteinheit

Die Haupteinheit (Bild 18) wird mit einem separaten Montagesatz, der die folgenden Teile enthält, geliefert :

1 Lange Halterung
1 Kurze Halterung
3 Klemmschrauben
1 Abdeckplatte
1 Fußplatte
2 selbstschneidende Schrauben

1. Drücken Sie die Abdeckplatte in die Aussparung der langen Halterung (sie passt nur in einer Richtung).
2. Die Instrumentenhalterung ist so gestaltet, dass sie ein Maximum an Flexibilität in der Positionierung der Haupteinheit, sei es auf der rechten Seite der Kabine, auf dem Armaturenbrett, oder in der Überkopf-position, erlaubt.

Verbinden Sie die zwei Halterungen und die Fußplatte mit den Klemmschrauben und befestigen Sie dann die Haupteinheit.

Bemerk.: Entweder die lange oder die kurze Halterung kann an die Haupteinheit angeschlossen werden, je nachdem welche die beste Ausrichtung ergibt.

Bild 18

Wie Sie bemerken, können Sie jeden Winkel der Haupteinheit in Bezug zur Montageplatte mit den Drehgelenken einstellen.

3. Wenn Sie die Lage der Halterung bestimmt haben, befestigen Sie die Fußplatte mit Hilfe der mitgelieferten selbstschneidenden Schrauben.

Bohren Sie nicht in den Rahmen des Überrollbügels (ROPS) oder des Seitenschutzbügels (FOPS).

Wenn Sie die Fußplatte auf Plastik befestigen, z.B. auf dem Armaturenbrett oder anderen Kabinenverkleidungen, ist es ratsam M4 Schrauben mit Fächerscheiben zu verwenden, um die Anbauposition zu festigen.

Versuchen Sie nicht den Montagehalterungssatz, ohne ausreichendes, vorheriges Lösen der Klemmverschraubungen, neu zu justieren. Sie werden andernfalls damit nur die Beschädigung der Halterung hervorrufen.

Anschlussbox

Die Anschlussbox oder auch “Terminator” genannt bietet den Anschluss des 18-adrigen Kabels der Haupteinheit, aller Sensoren und der Stromversorgung.

Der "Terminator" ist nicht abgedichtet. Deshalb muss dieser an einer Stelle untergebracht werden, wo er **vor einem Übermaß an Feuchtigkeit und Schmutz** geschützt ist.

1. Das Grundgehäuse kann unter Verwendung der mitgelieferten Schrauben fest montiert, oder zwischen den Kabelsträngen befestigt werden.
2. Schließen Sie das Haupteinheit Kabel auf dem Platinen Anschluss PL2 an.

Bemerk: ***Der rote Draht am 10-adrigen Stecker geht an Pin 1 des Platinen Anschlusses.***

Der blau / rote Draht am 8-adrigen Stecker geht an Pin 11 des Platinen Anschlusses (Bild 19).

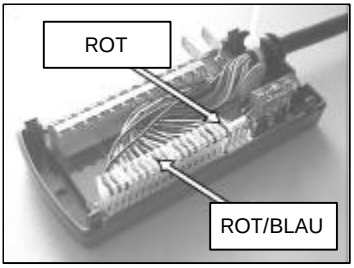


Bild 19

3. Setzen Sie die Gummidichtung für die Leitung der Haupteinheit auf die entsprechende Position in der Gehäuseaussparung und befestigen Sie zur Zugentlastung die Leitung mit einem Kabelbinder an der Halterung.
5. Falls Ihr Gerät mit einem ICP 200 Kabinendrucker arbeitet, schließen Sie das Druckerkabel an den 4-Wege Platinen Anschluss an. Befestigen Sie dieses Kabel ähnlich mit Kabelbindern zur Zugentlastung.
6. Schließen Sie die Sensoren an. Die Kabelanschlüsse sind hierfür auf dem Gehäusedeckel beschriftet und Sie können dann den Anweisungen, in den entsprechenden Abschnitten dieses Handbuches, folgen.

Achtung: Für die Sensorkabel ist keine Zugentlastung vorgesehen. Es wird empfohlen, sie mit Kabelbindern passend zu sichern um Zugbelastung an den Schraubverbindungen zu vermeiden

Stromversorgung

Der "Terminator" ist mit einer 3A Sicherung, Varistoren, die vor Spannungs-spitzen schützen und einer Leuchtdiode, die bei Inbetriebnahme leuchtet, aus-gestattet..

Die Haupteinheit hat keinen eigenen EIN/AUS Schalter und wird normalerweise über die Zündung geschaltet. Ein separater Kippschalter wird mitgeliefert den Sie, falls gewünscht benutzen können.

6. Benutzen Sie die mitgelieferte Spannungsleitung, schließen Sie diese an einer geschalteten Stromverbindungs-stelle (z.B. des Zündungskabelbaums) mit Hilfe der Kabelschuhstecker (0V und +V beschriftet) an.

   Wenn bevorzugt, befestigen Sie den Kippschalter auf einer geeigneten Stelle des Amaturenbretts (hierzu müssen Sie ein 12,5 mm Loch bohren) und verbinden Sie ihn mit einem immer stromführenden Anschluß (z.B. eine mögliche Einspeisestelle im Sicherungskasten).

Verbinden Sie den Stromanschluß <u>nicht</u> mit dem Schraubanschlüssen der Verbindungsbox.

Verpolung

Wenn Sie aus Versehen die Spannungs-anschlüsse vertauscht haben, funktioniert nichts.

Die Haupteinheit bietet einen Verpolungsschutz und wird deshalb nicht beschädigt.

Die Leuchtdiode leuchtet wenn Sie 0V und +V vertauscht haben, ebenfalls nicht.

Wenn das Gerät nicht hochfährt, nachdem Sie die Zündung eingeschaltet haben, dann:

(a) kontrollieren Sie, ob Sie wirklich an einem passenden Punkt in der Fahrzeugelektrik, wie zuvor beschrieben, angeschlossen haben.

(b) Ist (a) in Ordnung, aber die Leuchtdiode leuchtet nicht, kontrollieren Sie, ob die Polarität korrekt ist.

(c) Wenn die Diode leuchtet, die Haupteinheit aber nicht hochfährt, kontrollieren Sie, ob der 18 Wege Stecker richtig angeschlossen ist.

(d) Ist dann alles OK, klicken Sie den Gehäusedeckel auf dem Terminator auf. Um den Deckel wieder zu lösen, drücken Sie die Seiten des Gehäuses nach Innen um die Klips zu lösen.

Externer Alarm

Ein externer Alarm gehört zur optionalen Sonderausstattung. Montieren Sie den Alarmgeber, wo er trocken untergebracht ist.

Schließen Sie ihn, wie in Bild 20 gezeigt, an.

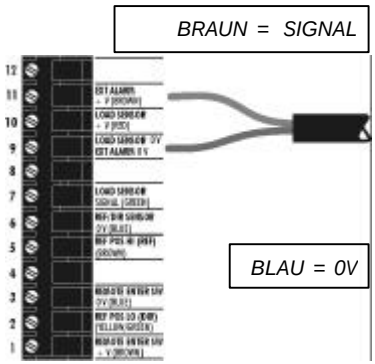


Bild 20

Test des Systems

1. **Schalten Sie die Stromversorgung ein.**

   Der Alarm sollte einmal ertönen und das Display hochfahren.

2. **Heben Sie die Schaufel über die Wiegeposition (Dynamische Mode).**

   Der Alarm ertönt zwei mal. Das Display sollte eine Zahl anzeigen, welche aber bedeutungslos ist, solange das System nicht kalibriert ist. Wenn das Display "Err" anzeigt, geht kein Signal vom Lastsensor ein.

3. **Drücken Sie die Remote Enter Eingabetaste.**

   Mit einem Last auf dem Display angezeigt, sollte der Alarm einmal ertönen

   Dies bestätigt Ihnen die Funktion des Systems und Sie sollten dann mit der Gewichtskalibrierung fortfahren

   .

Drucker Installation

Schliessen Sie das Druckerkabel Teilenr. S/CB/327-1-025 an den 4-Wege Anschluss in der Verbindungsbox (Terminator) wie gezeigt (ild 21) an und den 9-poligen “D” Stecker an die Rückseite des Druckers. Diese Kabel liefert auch die Stromversorgung für den Drucker.

Bringen Sie die Kabeldichtung an dem Gehäuse an und befestigen Sie das Kabel mit Kabelbinder an dem Kabelsattel um eine Zugentlastung herzustellen.

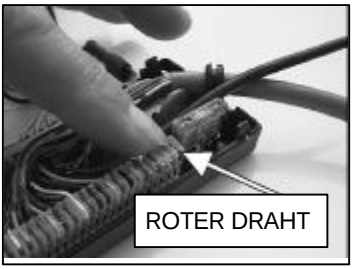
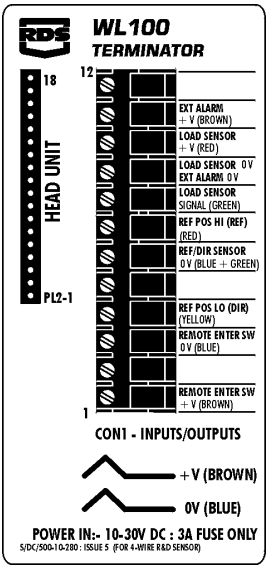
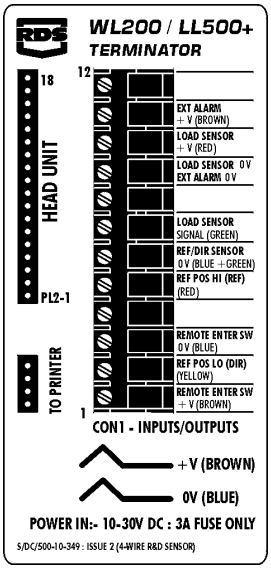


Bild 21

Aufrüstung eines Weighlog 100 zum Weighlog 200

Falls Sie eine Weighlog 100 gegen eine Weighlog 200 Haupteinheit tauschen beachten Sie bitte, dass auch einige Sensoranschlüsse wie folgt geändert werden müssen.





3-draht Referenz-/Richtungs- Sensor:
Ändern Sie den Gelb/Grünen Draht von Anschluss 4 auf Anschluss 2. Ändern Sie den braunen Draht von Anschluss 7 auf Anschluss 5.

4-draht Referenz-/Richtungs- Sensor:
Ändern Sie den Gelb Draht von Anschluss 4 auf Anschluss 2. Ändern Sie den Roten Draht von Anschluss 7 auf Anschluss 5.

Lastsensor:
Ändern Sie den grünen Draht von Anschluss 8 auf Anschluss 7.

Bringen Sie den im Teilesatz gelieferten neuen Aufkleber auf der Anschlussbox an.

Dokument Geschichte

Ausgabe 1 :	07/6/02	Original Ausgabe
		Als UK262-4 + Anhang für Drucker + Verdrahtungsänderungen.
Ausgabe 2 :	23/10/02	Ref. S.10 “Entlüften des Lastsensors”
		Ref. S.12 Hinzugefügter Abschnitt “Wahl des Magneten”.
Ausgabe 3 :	12/3/03	p.14 – 4-draht Referenz/Richtungs- Sensor:, p.21 – Drücken Sie die Remote Enter Eingabetaste. p.22 – 4-draht Referenz/Richtungs- Sensor:, ”.
Ausgabe 3b	9/9/04	p.3, p.17 - In-Linestecker "Qikmate"