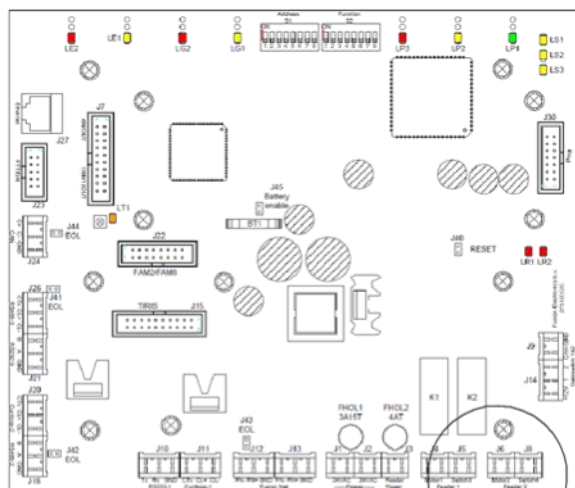


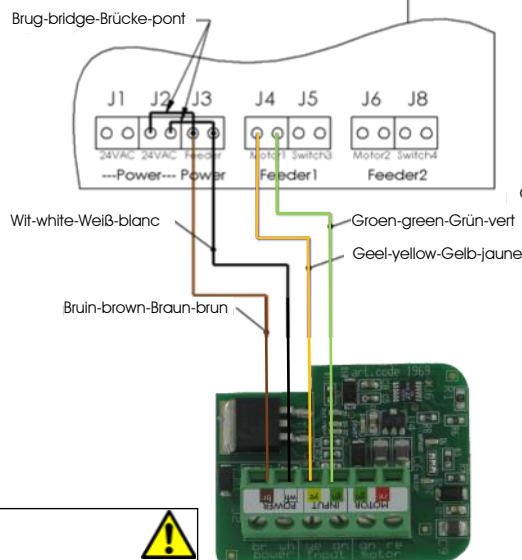
Service info Intelligent Motor 001-652-000

Art.nr.: 010-286-000

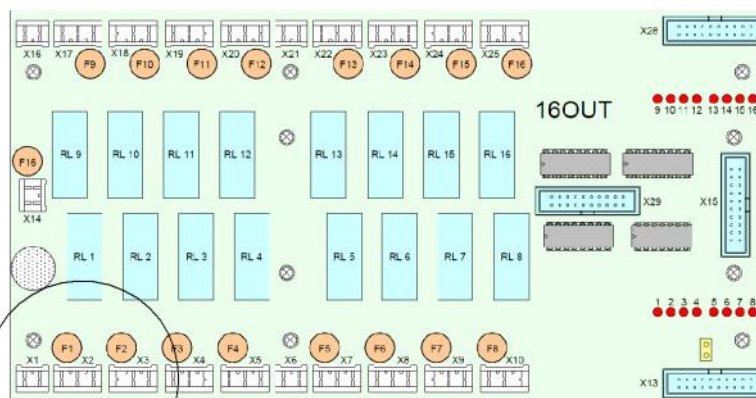
gekoppeld aan Fullwood



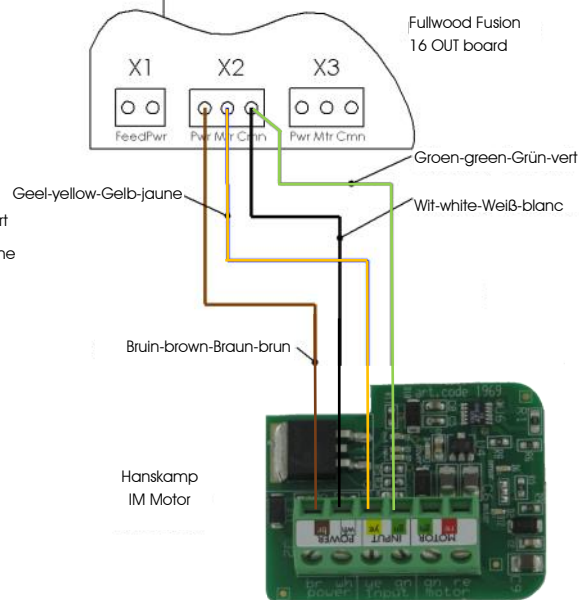
Fullwood Fusion UCC board



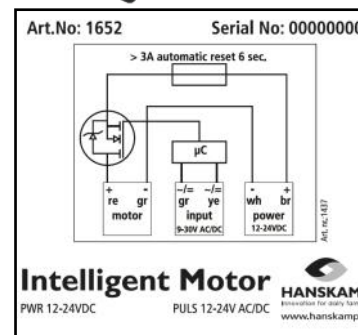
Let op!
Gebruik altijd een gestabiliseerde voeding



Fullwood Fusion 16 OUT board



Hanskamp IM Motor



De 001-652-000 Intelligent Motor van Hanskamp is speciaal ontwikkeld voor Hanskamp dosators die gekoppeld worden aan AC besturing van Fullwood. De motor heeft gestabiliseerde 12-24V AC/DC continue voeding nodig. Neem voor vragen contact op met Hanskamp.

Beveiligingen:

De IM motor is uitgevoerd met een aantal veiligheidsprotocollen. Wanneer de motor te veel stroom vraagt (tot 3A), bijvoorbeeld bij een opstopping in de PipeFeeder, zal de print na 6 seconden automatisch herstarten.

Instellingen Crystal: (16 OUT board):

Open Configurator -> Systeem -> krachtvoerbox -> Engineeringinstellingen: 'Portie motoren?' =Vijzel (verstrekt in porties). 'Voermotor aan tijd #1' = 0,5 sec. Doe dit voor elke voersoort uitgerust met de Intelligent Motor. Kalibreer vervolgens de PipeFeeder.

Kalibreren:

Klik op het weegschaal icoon, kalibreer per voermotor. Laat de voermotor 10 porties uitdraaien, vang dit op, weeg dit af, en deel door 10, je hebt nu de gemiddelde portiegrootte. Vul dit in bij Gebruikersinstellingen.

Instellingen Crystal: (Fullwood Merlin):

Open Configurator (als Engineer) -> Systeem -> kies robot -> Engineeringinstellingen: 'Portie motoren?' = JA. 'Voermotor aan tijd #1' = 0,5 sec. Doe dit voor elke voersoort uitgerust met de Intelligent Motor. Kalibreer vervolgens de PipeFeeder.

Kalibreren:

Klik op het weegschaal icoon, kies 'verstrekt in geselecteerd station'. Laat de voermotor 10 porties uitdraaien, vang dit op, weeg dit af, en deel door 10, je hebt nu de gemiddelde portiegrootte. **Sluit de wizard af!** Vul de gemeten portiegrootte in bij 'Engineersinstellingen.

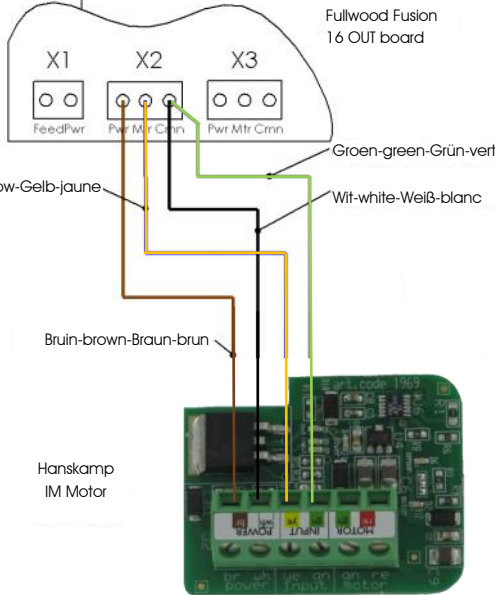
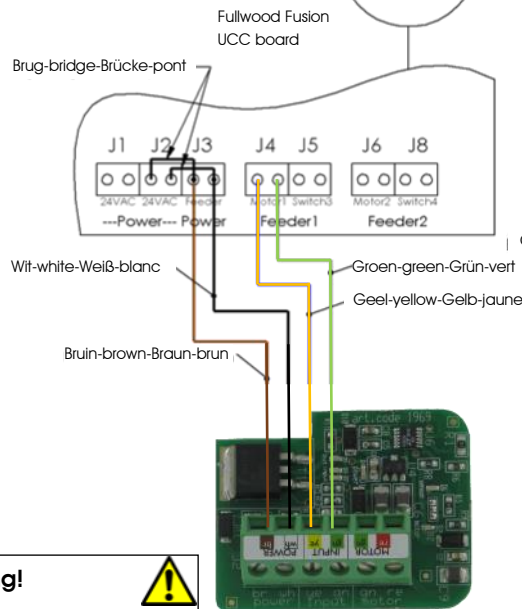
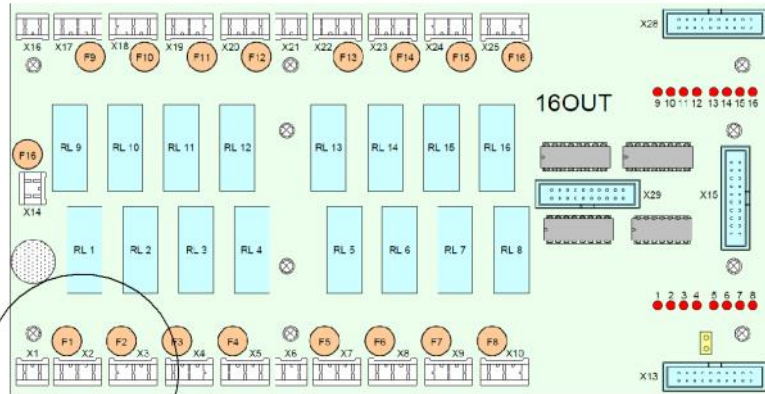
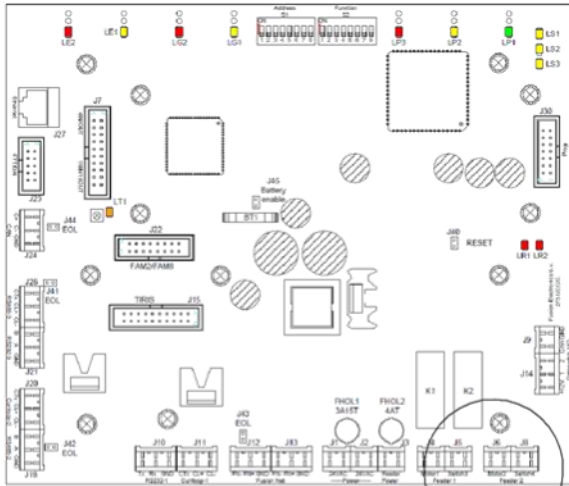
Doetinchem, 16 oktober 2017



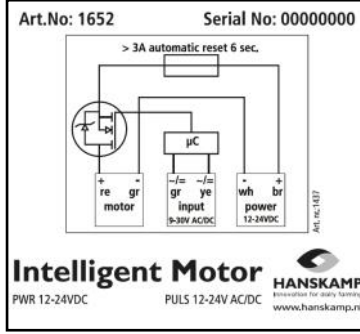
Service info Intelligent Motor 001-652-000

Art.no.: 010-286-000

Connected to Fullwood



Warning!
Only use a stabilized power supply.



The Hanskamp 001-652-000 Intelligent Motor has been specially developed for Hanskamp dosators that are connected to a Fullwood AC control. The motor requires a stabilized continuous 12-24V DC power supply. If you have any questions, please feel free to contact Hanskamp.

Safeguards:
The IM motor comes with a number of safety protocols. When the motor requires too much current (>3.0 A), due to e.g. a blockage in the PipeFeeder, the board will restart after 6 seconds.

Settings Crystal: (16 OUT board):
Open Configurator -> System -> Feed station -> Engineering settings: 'Portion motors?' = Auger (supplied in portions). 'Feed motor on-time #1' = 0,5 sec. Apply this to setting to all feed types equipped with the Intelligent Motor. Next, calibrate the PipeFeeder.

Calibrate:
Click the scale icon. Choose to calibrate per feed motor. Let the feed motor distribute 10 portions, collect and weigh this, and divide this amount by 10, you now have the average portion weight. Fill in this amount at 'User settings'.

Settings Crystal: (Fullwood Merlin):
Open Configurator (as Engineer) -> System -> choose robot -> Engineering settings: 'Portion motors?' = YES. 'feed motor on-time #1' = 0,5 sec. Apply this setting to all feed types equipped with the Intelligent Motor. Next, calibrate the PipeFeeder.

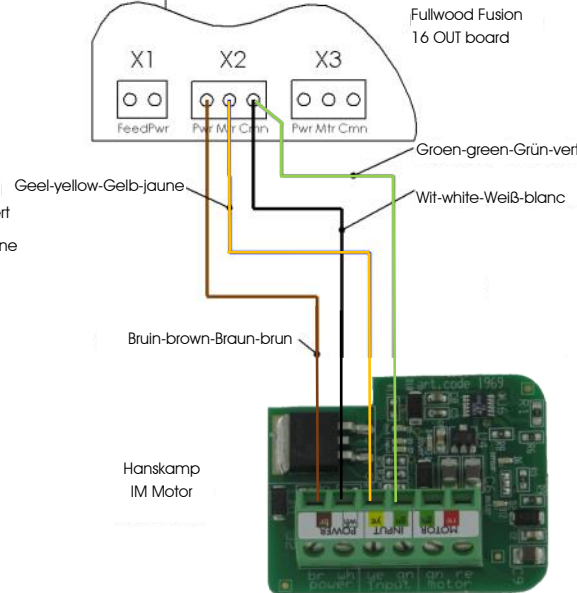
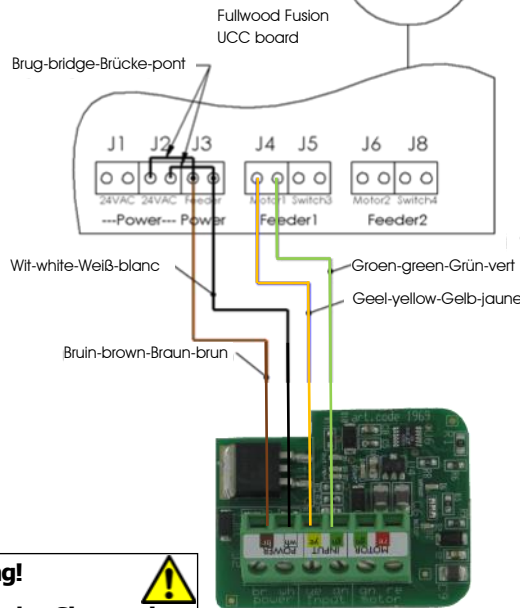
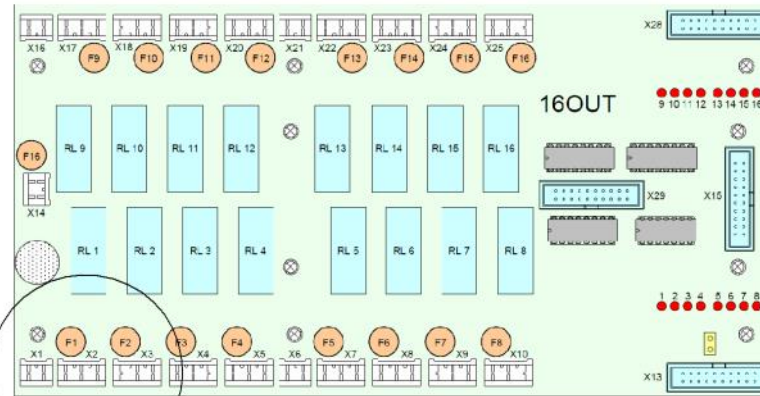
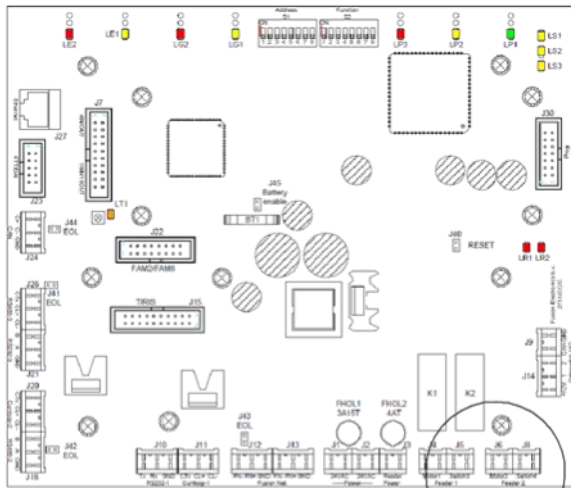
Calibrate:
Click the scale icon, choose 'distribute in selected station'. Let the feed motor distribute 10 portions, collect and weigh this, and divide this amount by 10, you now have the average portion weight. **Close the wizard!** Fill in this amount at 'Engineering settings'.

Doetinchem, 16 October 2017

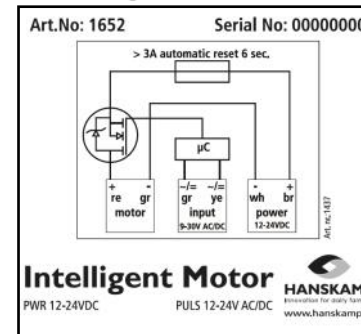
Service info Intelligent Motor 001-652-000

Art.nr.: 010-286-000

Verknüpft an Fullwood



Achtung!
Verwenden Sie nur ein stabilisiertes Stromversorgung



Der 001-652-000 Intelligent Motor von Hanskamp ist speziell für die Hanskamp Dosierer entwickelt werden, die an die AC-Steuerung von Fullwood verknüpft werden. Der Motor benötigt eine stabilisierte permanente 12-24 V DC Stromversorgung. Für Fragen können Sie jederzeit Kontakt zu Hanskamp aufnehmen

Sicherheitsschutz:

Der IM Motor ist mit einige Sicherheitsprotokollen ausgeführt. Wenn der Motor zu viel Strom benötigt (>3A), z.B. bei ein Verstopfung im PipeFeeder, wird der Motor nach 6 Sekunden erneut starten.

Einstellungen Crystal: (16 OUT board):

Konfigurator öffnen -> System -> Fütterstation -> Engineeringeinstellungen: 'Portion Motoren?' =Schnecke (verteilt in Portionen). 'Fütterdosierer ein-Zeit #1' = 0,5 Sek. Bitte machen Sie das für jeder Futtertyp, ausgerüstet mit der Intelligent Motor. Nachdem, bitte kalibrieren Sie der PipeFeeder.

Kalibrierung:

Klicken Sie auf der Waage-Ikone, und kalibrieren Sie pro Fütterdosierer. Lassen Sie der Dosierer 10 Portionen dosieren, sammeln und wiegen Sie das, und teilen Sie es durch 10. Dies ist der Mittelwert, und soll bei Benützer-einstellungen ausgefüllt werden.

Einstellungen Crystal: (Fullwood Merlin):

Konfigurator öffnen (als Engineer) -> System -> Roboter wählen -> Engineeringeinstellungen: 'Portion Dosierer?' = JA. 'Fütterdosierer ein-Zeit #1' = 0,5 Sek. Bitte machen Sie das für jeder Futtertyp, ausgerüstet mit der Intelligent Motor. Nachdem, bitte kalibrieren Sie der PipeFeeder

Kalibrierung:

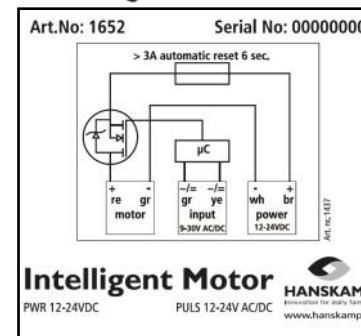
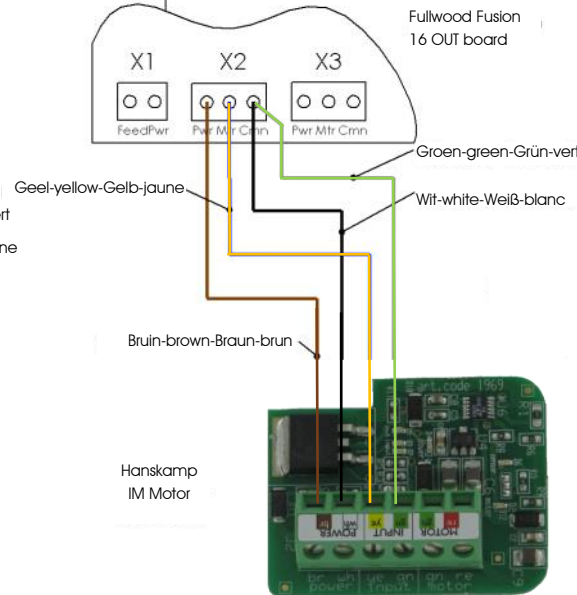
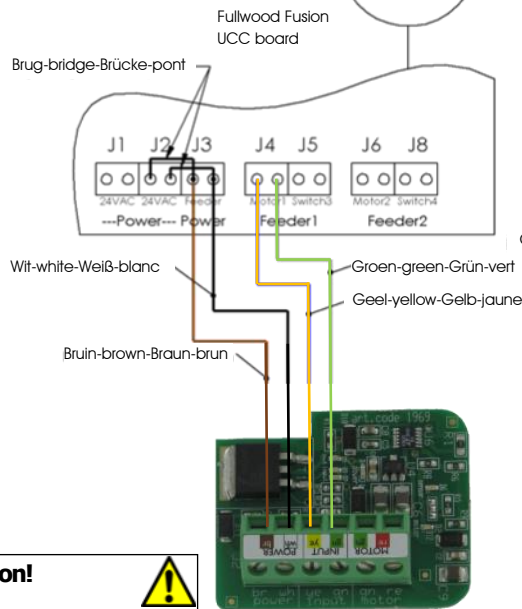
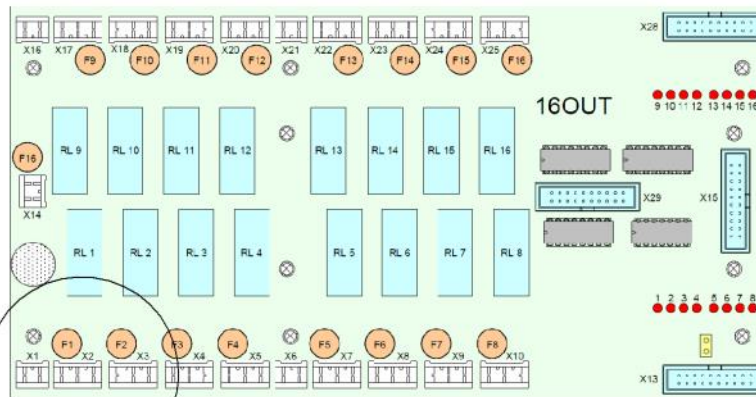
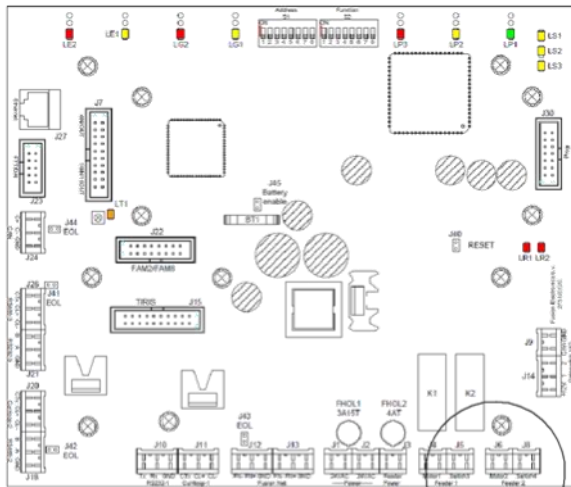
Klicken Sie auf der Waage-Ikone, wählen Sie 'dosieren in gewählter Station'. Lassen Sie der Dosierer 10 Portionen dosieren, sammeln und wiegen Sie das, und teilen Sie es durch 10. Dies ist der Mittelwert. **Schließen Sie der Assistent!** Der Mittelwert soll bei Engineering-einstellungen ausgefüllt werden.

Doetinchem, 16 Oktober 2017

Service info Intelligent Motor 001-652-000

Art.no.: 010-286-000

Connectée à Fullwood



Attention!



Utilisez uniquement une alimentation stabilisée.



Le 001-652-000 Intelligent a été spécialement élaboré pour les doseurs Hanskamp reliés à la commande AC de Fullwood. Le moteur a besoin d'une alimentation stabilisée continue 12-24V AC. Pour toute question, veuillez contacter Hanskamp.

Sécurité :

Le moteur RIM est réalisé avec plusieurs protocoles de sécurité. Lorsque le moteur demande trop de courant (jusqu'à 3,5A), par exemple en cas d'obstruction du PipeFeeder, il recommence après 6 seconds.

Paramètres Crystal: (16 OUT board):

Ouvrir Configurateur -> Système -> Station de fourrage -> Paramètres d'ingénieur: 'Portion moteurs?' = Vis (alimentée dans portions). 'Doseur activée-temps #1' = 0,5 sec. Appliquez ceci à tous les types d'alimentation équipés du moteur intelligent. Ensuite, calibrez le PipeFeeder.

Calibrage:

Cliquez sur l'icône d'échelle. Choisissez d'étalonner par moteur d'alimentation. Laissez le moteur d'alimentation distribuer 10 portions, collectez et pesez ceci et divisez cette quantité par 10, maintenant, vous avez le poids moyen de la portion. Remplissez ce montant dans "Paramètres d'utilisateurs".

Paramètres Crystal: (Fullwood Merlin):

Ouvrir Configurateur (comme ingénieur) -> Système -> choisir robot -> Paramètres d'ingénieurs: 'Portion moteurs?' = OUI. 'Doseur activée-temps #1' = 0,5 sec. Appliquez ceci à tous les types d'alimentation équipés du moteur intelligent. Ensuite, calibrez le PipeFeeder.

Calibrage:

Cliquez sur l'icône d'échelle, choisissez "distribuer dans la station sélectionnée". Laissez le moteur d'alimentation distribuer 10 portions, collectez et pesez ceci et divisez cette quantité par 10, maintenant, vous avez le poids moyen de la portion. **Ferme le Assistant!** Remplissez ce montant à "Paramètres d'ingénierie".

Doetinchem, 16 Octobre 2017