



# SV NG

## SENSOR DE VIGA

Manual do usuário.

---



# INDICE

<b>1. DESCRIÇÃO E CARACTERÍSTICAS PRINCIPAIS .....</b>	<b>3</b>
<b>2. DISPLAY E PAINEL DE CONTROLE .....</b>	<b>3</b>
<b>3. DIMENSÕES E CONEXÕES .....</b>	<b>4</b>
<b>4. MODELOS.....</b>	<b>4</b>
<b>5. ESTRUTURA DO MENU .....</b>	<b>5</b>
<b>6. COMO VISUALIZAR OU MODIFICAR PARÂMETROS .....</b>	<b>5</b>
<b>7. INFORMAÇÃO DO EQUIPAMENTO.....</b>	<b>6</b>
<b>8. CONFIGURAÇÃO DO SISTEMA .....</b>	<b>6</b>
<b>9. CONFIGURAÇÃO DOS ALARMES .....</b>	<b>8</b>
<b>10. CORRENTE DE COMPENSAÇÃO.....</b>	<b>8</b>
10.1. Corrente de compensação .....	8
10.2. Submenu Corrente de compensação .....	9
10.3. Ajuste do Corrente de Compensação .....	9
10.3.1. Compensação via software. ....	9
10.3.2. Compensação via Hardware. ....	10
10.3.3. Compensação Auto-Zero.....	10
<b>11. FUNÇÕES ADICIONAIS .....</b>	<b>11</b>
11.1. Função Hold .....	11
11.2. Display de cabina (Opcional) .....	11
<b>12. SAIDA ANALÓGICA.....</b>	<b>11</b>
<b>13. CANOPEN.....</b>	<b>12</b>
<b>14. CODIGOS DE ERROS E SOLUÇÕES .....</b>	<b>13</b>
<b>15. ESPECIFICAÇÕES ELÉTRICAS .....</b>	<b>13</b>
<b>16. CONEXÃO NG .....</b>	<b>14</b>
16.1. Conexão NG WiFi .....	14
16.2. Atualização do Firmware.....	14
<b>17. INSTALAÇÃO DO SV NG .....</b>	<b>15</b>
17.1. Instalação do SVNG no local apropriado. ....	15
<b>18. GUIA RÁPIDO DE CONFIGURAÇÃO.....</b>	<b>15</b>

## 1. DESCRIÇÃO E CARACTERISTICAS PRINCIPAIS

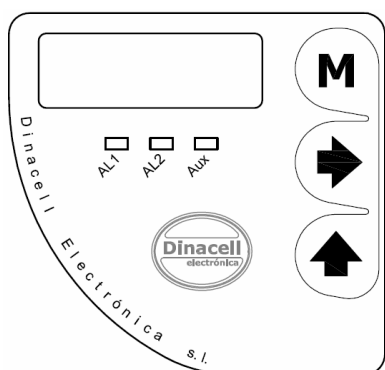
A unidade de controle **SV<sup>NG</sup>** é um dispositivo limitador de carga de Nova Geração (NG) de Dinacell Electrónica. As principais características do controlador são:

- Medida e limitação da carga em um elevador.
- 3 indicadores LED (para Alarmes 1, 2 e 3).
- Entrada de sinal HOLD.
- Três relés para alarmes (**Completa, Sobrecarga**) (*Alarme Auxiliar Opcional*)
- Até 3 relés de saída (*Relé opcional Auxiliar*)
- Saída para display de cabina (*Opcional*)
- Saída analógica ( 0-10v, 4-20mA) (*Opcional*)
- Equilíbrio da corrente de compensação por software.
- Equilíbrio da corrente de compensação por hardware.

As características dos nossos controladore NG:

- Programação remota WiFi ( NG)
- Conexão USB para actualização do firmware.

## 2. DISPLAY E PAINEL DE CONTROLE



### Funções das teclas:

A unidade vem equipada com um mostrador onde todos os parâmetros podem ser modificados ou verificados.



- a. Pulsando durante 2 segundos Entra/Saí do menu.
- b. Pulsando dentro do menu, navegará através dos parâmetros.
- c. Aceite e grave os valores modificados das modificações realizadas.



- a. Durante a navegação: para modificar um parâmetro.
- b. Na modificação do parâmetro: seleção do dígito a modificar.

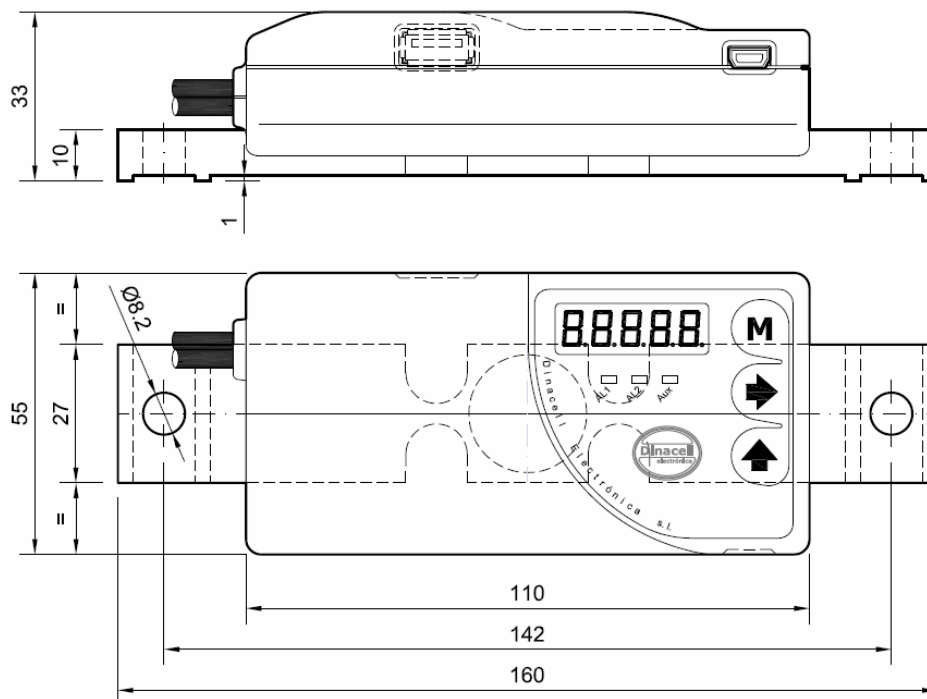


- a. Durante a navegação: Mostra o valor atual do parâmetro..
- b. Na modificação do parâmetro: incrementa o dígito que pisca gradualmente de 0 a 9.

**Nota:** Depois de um minuto sem realizar operações, a unidade automaticamente voltará a mostrar o peso total, independentemente do menu previamente selecionado.

Led	Funciones
AL1	Indicador de Alarme Carga Completa
AL2	Indicador de Alarme Sobrecarga
Aux	SV <sup>NG</sup> Status, Alarme Aux ( <i>Opcional</i> )

### 3. DIMENSÕES E CONEXÕES



Conexões	Modelos				
	SV <sup>NG</sup> -2RM	SV <sup>NG</sup> -2Ra	SV <sup>NG</sup> -3R	SV <sup>NG</sup> -C	SV <sup>NG</sup> -Ca
1 Preto	Gnd				
2 Vermelho	24Vcc				
3 Roxo	Relé 1			Can HIGH	
4 Azul	Relé 1			Can LOW	
5 Rosa	Relé 2			-	-
6 Marron	Relé 2			-	-
7 Branco	Hold +				
8 Cinza	Hold -				
9 Verde	Display de cabine +	Análogica 4-20ma	Relé 3	-	Análogica 4-20ma
10 Amarelo	Display de cabine -	Análogica 0-10V	Relé 3	-	Análogica 0-10V


### 4. MODELOS

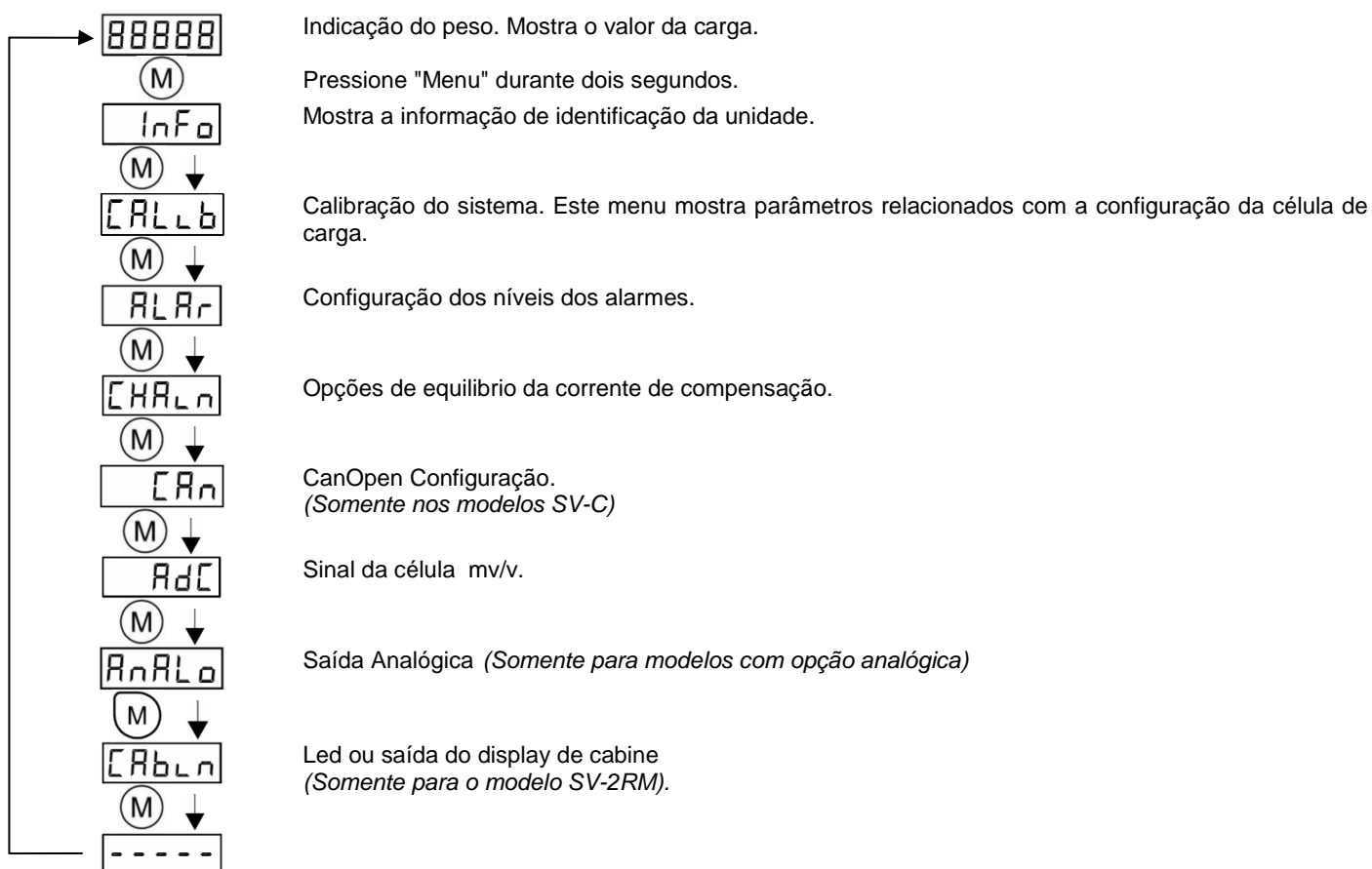
São 5 modelos distintos do SV<sup>NG</sup> dependendo das diferentes necessidades do usuário. O instalador pode escolher entre diferentes números de relés, saídas analógicas, display de cabine e comunicações CanOpen.

Código Referência do Modelo	SV <sup>NG</sup> -2RM	SV <sup>NG</sup> -2Ra	SV <sup>NG</sup> -3R	SV <sup>NG</sup> -C	SV <sup>NG</sup> -Ca
Relés	2	2	3	-	-
Saida analógica 4-20/0-10	-	Sim	-	-	Sim
Sinal Hold (Anulável)	Sim	Sim	Sim	Sim	Sim
Indicador Display de Cabine	Sim	-	-	-	-
CanOpenLift 417	-	-	-	Sim	Sim
Monitoramento via WiFi e update via USB	Sim	Sim	Sim	Sim	Sim

## 5. ESTRUTURA DO MENU

O menu tem uma estrutura cíclica como se indica a seguir.







Pressione a tecla  durante 2 segundos para entrar e pressione para mudar de um parâmetro a outro. Pressione durante 2 segundos para sair.




Pressionando menu durante 2 segundos em qualquer menu de navegação, a navegação finalizará e se mostrará no mostrador o valor da carga atual.

## 6. COMO VISUALIZAR OU MODIFICAR PARÂMETROS

Uma vez dentro de qualquer menu, os parâmetros podem ser visualizados ou modificados:

- Pressione  para mostrar o valor atual.
- Pressione  para selecionar o parâmetro a modificar.
- Pressione  para selecionar o dígito a modificar (Piscando)
- Pressione  para modificar o valor do dígito que pisca (se não há nenhum dígito piscando, mude o valor diretamente pressionando a tecla ).
- Pressione  duas vezes para gravar o valor.



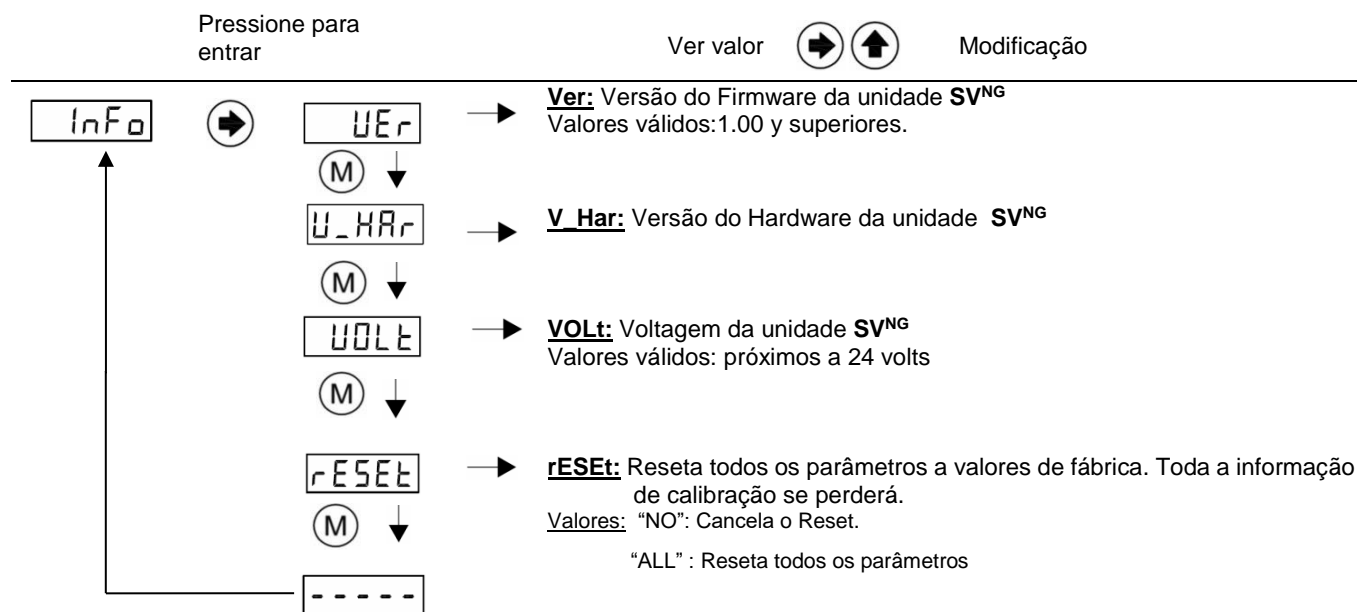
Se a tecla  não for pressionada de novo antes do display parar de piscar (10 segundos) o parâmetro não se modificará

Depois da operação o equipamento mostrará o parâmetro atual.

## 7. INFORMAÇÃO DO EQUIPAMENTO

Todos os controladores NG guardam uma importante informação neste menu para conectar sem fio com qualquer unidade atual da Dinacell ou unidades que serão desenvolvidas no futuro pela Dinacell Electrónica. Todos os parâmetros podem ser vistos neste submenu.

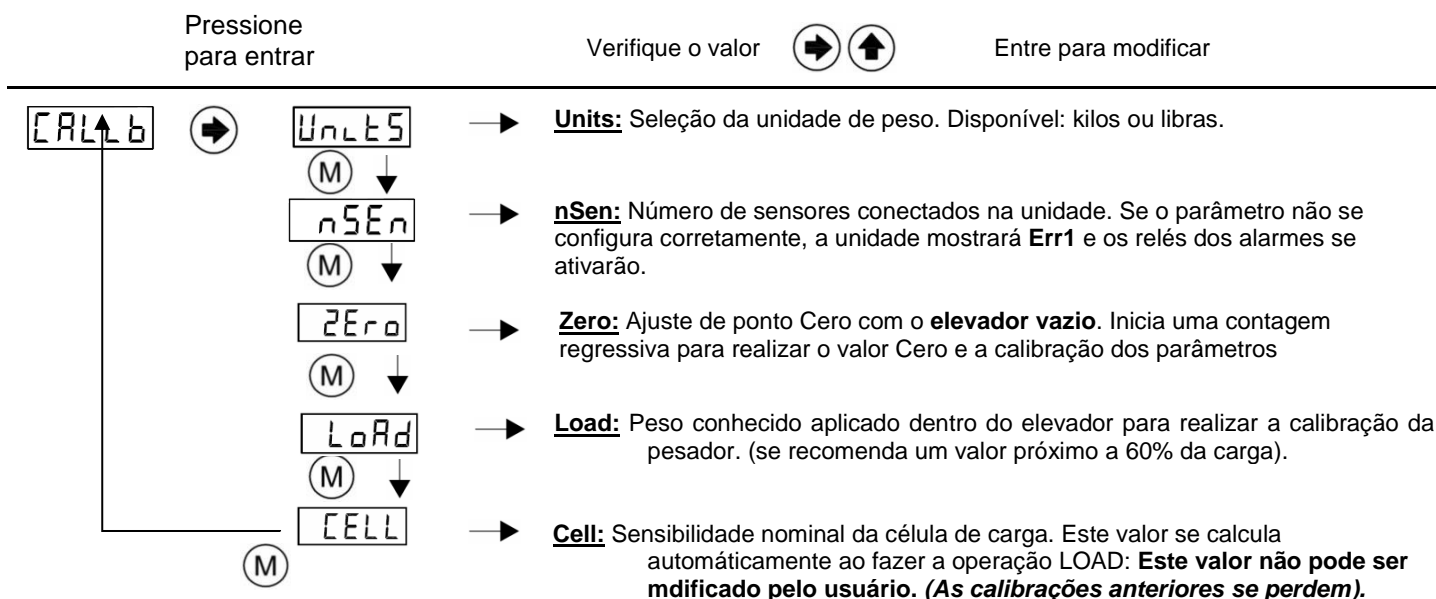
Submenu InFo



## 8. CONFIGURAÇÃO DO SISTEMA

Esta seção explica como configurar a unidade para obter a maior precisão possível. A configuração se realiza no menu

CALCb



**Processo de calibração:**

- 1) Instale a unidade SV<sup>NG</sup> conforme a informação contida no capítulo 17 **INSTALAÇÃO DO SV**.
- 2) Conecte a unidade com a voltagem correta (verifique as especificações no capítulo 15 **ESPECIFICAÇÕES ELÉTRICAS**).
- 3) Vá ao submenu **CALCb**:
- 4) Procedimento detalhado da calibração:

Siga os seguintes passos para configurar com precisão o sistema de medição de carga:

**UnLbS**




5.1) Selecione as unidades: Kilos ou Libra

**nSEn**

5.2 ) Selecione o número de sensores (Normalmente sempre há uma viga).

**ZEro**




5.3 ) **Ajuste do Cero:**

- a) Selecione o Submenu Zero pressionando 
- b) Mude o tempo da contagem regressiva, se desejar.
- c) Pressione menu  e o mostrador começará a piscar.
- d) Assegure-se que o **elevador esteja vazio** e confirme a operação pressionando a tecla  novamente.
- e) A contagem regressiva começará. Durante este lapso de tempo o peso do elevador não pode se alterar.

**LoAd**

5.4 ) **Ajuste do ponto de carga (LOAD):** Com esta função a medida será ajustada com a maior precisão possível.

Introduza um **peso conhecido na cabine**. Se recomenda 60% do peso máximo da carga. Para realizar o ajuste LOAD:

- a) Selecione o submenu LOAD pressionando 
- b) Ajuste o valor da carga total introduzido no elevador.
- c) Pressione menu  e o mostrador começará a piscar.
- d) Confirme a operação pressionando a tecla  novamente.
- e) A contagem regressiva começará. Durante este lapso de tempo o peso dentro do elevador não pode ser modificado.

**CELL**

5.6) Este parâmetro armazena a sensibilidade do Sensor. O valor de Cell se calcula automaticamente depois de realizar o ajuste LOAD. Se o valor de Cell muda, o processo de calibração será sobrescrito e se apagará (**se recomenda não modifica-lo**).

## 9. CONFIGURAÇÃO DOS ALARMES

O valor dos alarmes corresponde ao limite de carga em que cada relé mudará seu estado. Cada relé é configurado individualmente para abrir ou fechar. Os alarmes se ativam quando ultrapassam estes limites. A unidade SV<sup>NG</sup> tem 2 alarmes:

**AL1-F (Full Load, Carga completa, Relé #1):**

Muda o estado do relé quando ultrapassa a carga programada em

**AL2-O (Over Load, Sobrecarga, Relé #2):**


Muda o estado do relé quando ultrapassa a carga programada em

**AL3-E (Empty Load, Carga vacia, Relé #3):**

Muda o estado do relé quando a carga se situa abaixo da carga programada em

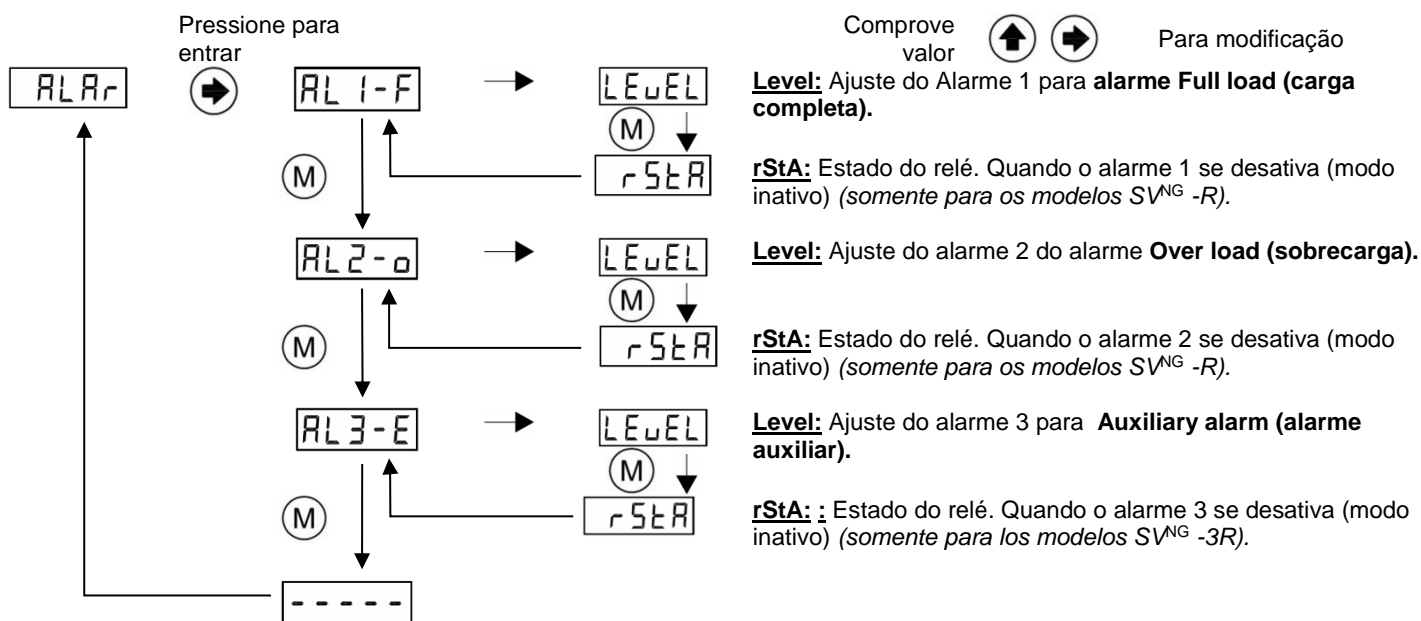
**Nota:** Este alarme se ativa quando se encontra abaixo do limite do Alarme 3 (Somente para o modelo SV-3R e modelos SV\_C).


O procedimento dos relés, de fazer contato ou interromper, se configura no menu do parâmetro . Os valores válidos são: **fechado (Close) para o modo operativo Fazer (fazer contato) e aberto (Open) para o modo operativo Interromper**. Os LEDS dos alarmes se ativarão quando a carga ultrapassar o nível programado do alarme.

 **Nota:** Os Leds não estão vinculados ao estado do relés e sim com os alarmes.

Como configurar os alarmes:

Vá até o Submenu



 Todos os pesos e os ajustes dos alarmes se mostram nas unidades selecionadas. Os cálculos internos se realizam em Kilos, e podem apresentar pequenas diferenças de arredondamento.

## 10. COMPENSAÇÃO DA CORRENTE

### 10.1. Compensação da corrente

A Nova Geração de pesadores de cargas inclui software para o equilíbrio da corrente de compensação. Oferece diferentes opções para melhorar a precisão para compensar o peso da corrente.

Neste Submenu, o usuário pode escolher entre tres opções: no compensation (sem compensação), software compensation (compensação via software) ou hardware compensation (compensação via hardware).



## 10.2. Submenu Chain

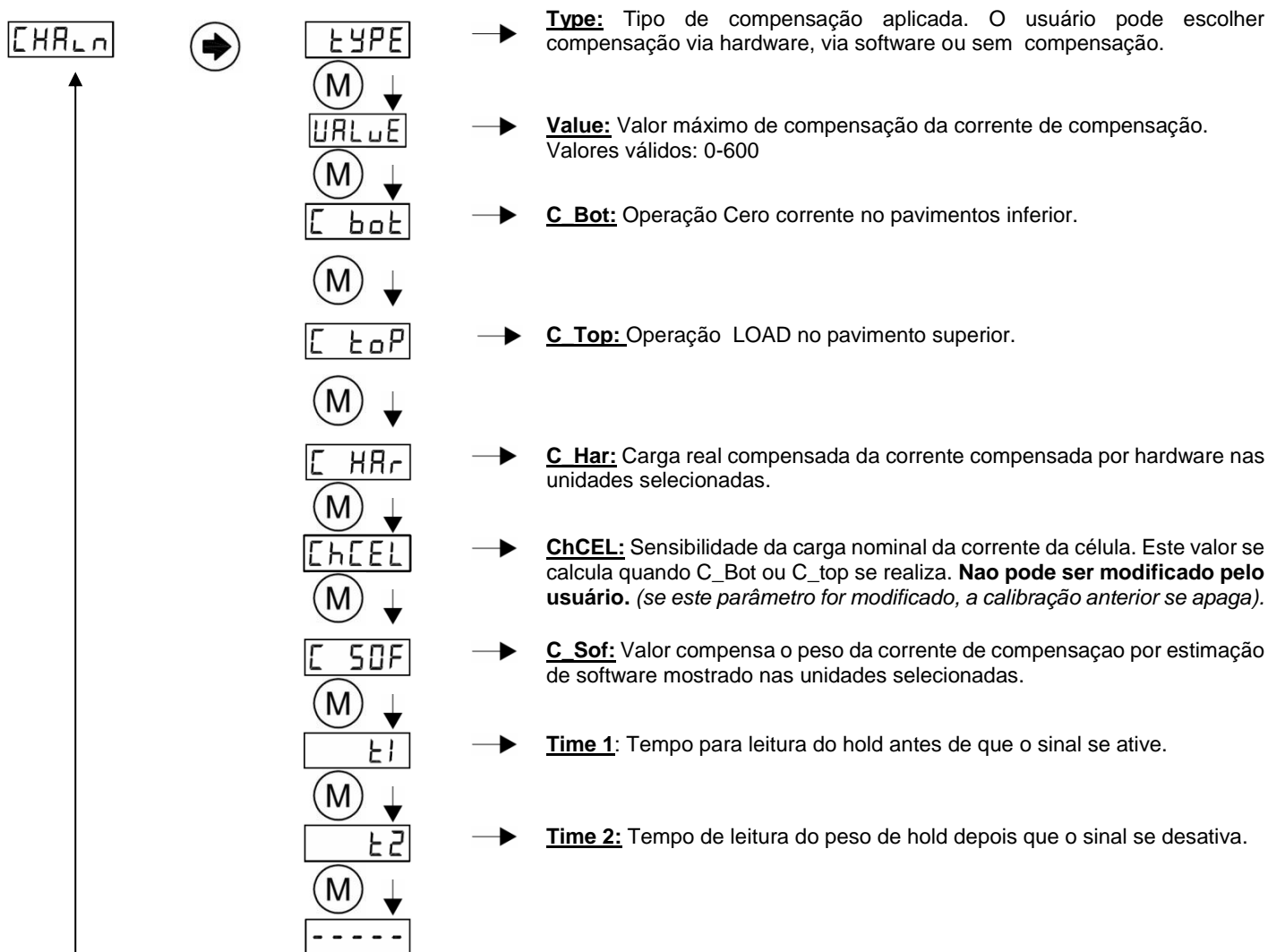
Submenu **CHARn**

Pressione para entrar

Verificar o valor



Modificação



### 10.3. Ajuste de Compensação da Corrente.

A serie NG inova conta com uma nova compensação da corrente. Para usar estas novas características é necessário ajustar alguns parâmetros no meu **CHARn**.

Existem dois tipos de compensação:

- **Compensação de corrente por Software:** Ao selecionar o sinal compensa a corrente com a ativação e desativação do sinal do Hold.
- **Compensação da corrente via Hardware:** Ao selecionar a unidade compensa o peso real em tempo real da corrente. Se pode usar utilizando a entrada auxiliar do sensor de carga para a compensação de corrente, e ajustando os parâmetros do menu **CHARn** no modo compensação via hardware. **CHARn**
- **Nota:** Para desativar a compensação de corrente simplesmente configure o parâmetro **TYPE** como **none (nenhum)**.

#### 10.3.1. Compensação de software.

A função permite compensar a diferença de peso entre os andares produzido pela corrente. A unidade necessita ativar o sinal HOLD quando as portas fecham para compensar o peso durante o movimento do elevador.

Para configurar a compensação via software:

- **TYPE** Configure Type como valor **SoFT**.
- **VALUE** Ajuste o peso estimado da corrente. Este parâmetro será o valor máximo compensado pelo software.
- **C SDF** Neste parâmetro se pode verificar o valor que o SV<sup>NG</sup> compensa via software em cada momento que o sinal HOLD se desativa.

Ao usar a compensação via software, a compensação Auto\_Zero se ativa automaticamente.

### 10.3.2. Compensação via Hardware.

Em algumas instalações (as com muitos andares), a compensação da corrente via software pode não funcionar com a máxima precisão devido a fricção das correções nas guias entre os pavimentos, mudanças de peso entre viagens longas do elevador, ou simplesmente na realização do Auto\_Zero devido a que o elevador nunca pare.

Estes problemas se solucionan com a compensação via Hardware.

É necessário instalar um sensor auxiliar (célula de carga para a compensação de corrente) quando a compensação de corrente via hardware é selecionada. Caso contrario o erro **Err1** aparecerá no mostrador.

A compensação Auto\_Zero se desativará automaticamente.

A configuração do sistema (Ponto 7) deve ser feita previamente para configurar os parâmetros da compensação via Hardware.

- **TYPE** Configure **Hard** no valor Type.
- **C bot** **Baixe o elevador até o piso mais baixo** e configure C-Bot como "YES". Uma contagem regressiva começará.
- **C top** **Suba o elevador até o piso mais alto** e configure C\_Top como "YES". Uma contagem regressiva começará.
- **C HAR** Neste parâmetro se pode verificar o valor que o controlador SV<sup>NG</sup> está compensando.

### 10.3.3. Compensação Auto-Zero.

A compensação Auto-Zero está desenhada para eliminar de maneira automática o pequeno erro que possa aparecer com valor mais baixo que o parâmetro **VALUE**

A função Auto-Zero se ativará sempre que tenha que compensar um valor estático de  $\pm$  **VALUE** por um tempo de pelo menos 120 segundos. Durante este período a carga não deve mudar mais de 20 kg. El SV<sup>NG</sup> aplica uma compensação interna igual ao valor inverso de la carga neste momento.

A compensação Auto\_Zero se armazena em uma memoria interna. Depois do ciclo iniciado a medida mostrada será igual. Para eliminar la compensação Auto\_Zero, simplesmente realize uma operação Zero.

## 11. COMPENSAÇÃO AUTO-ZERO

A compensação Auto\_Zero está desenhada para corrigir automaticamente pequenos erros mais baixos que o parâmetro Value ( **CHARn** → **TYPE** → **VALUE** → ... )

A função Auto-Zero se realiza quando o controlador SV<sup>NG</sup> detecta carga zero no elevador e mede uma compensação estática de  $\pm$  **VALUE** por um periodo de pelo menos 60 segundos. Durante este tempo a carga não pode mudar em uma medida de  $\pm 20$ kg.

Para eliminar a compensação Auto-Zero, basta realizar a operação Auto-Zero.



Se **CHARn** → **VALUE** se configura em "00000" a compensação Auto-Zero se desativa automaticamente.

## 12. FUNÇÕES ADICIONAIS

### 12.1. Função Hold

Durante o transcurso da viagem, a carga pode flutuar em grande medida devido a fricção das guias, movimento da carga, etc. Ao aplicar uma tensão entre 24 e 230V (DC ou AC) na entrada Hold, o controlador armazena a última medida estável do peso.

A tensão deve ser aplicada ao fechar as portas, e deve ser retirada ao abrir as portas. Desta forma, se assegura que o movimento da cabine não afetará o processo de pesagem e, ademais, não se ativam nenhum alarme ou relé durante a viagem.

Para melhorar a retenção da uma medida estável, dois parâmetros foram adicionados ao menú CHAIN,  $\boxed{t1}$  e  $\boxed{t2}$ .

Como em algumas instalações se configura o HOLD quando as portas se fecham, as vezes a última medida não é tão estável como requerido. Este mesmo problema pode acontecer quando o HOLD é liberado ao abrir as portas.

- $\boxed{t1}$  Tempo em décimos de segundo para tomar a medida antes de ativar o Hold.
- $\boxed{t2}$  Tempo em décimos de segundo para atualizar a medida depois de liberar o sinal Hold.

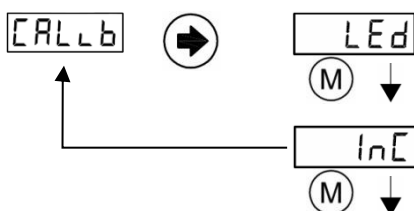
**Nota:** T1 = 10 y T2 = 15:

Se o sinal hold se ativa, o **SV<sup>NG</sup>** tomará como a última medida o último valor estável guardado um segundo antes de que o sinal hold se ative. Uma vez liberado o sinal, o valor tomado como estável permanece na memoria 1.5 segundos até que o sinal hold se desative

Esta opção oferece uma grande flexibilidade para resolver problemas em algunas instalações de corte crítico.

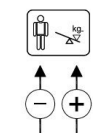
### 12.2. Display de cabina (Opcional)

Existem dois tipos de saída dependendo do parâmetro CDISP:



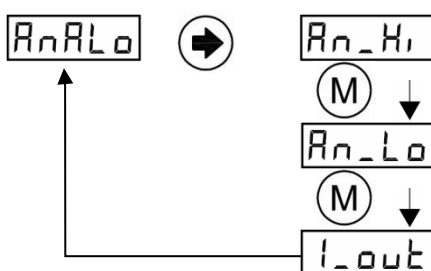
→ **Indicador LED:** Diante de sobrecarga se dá uma tensão de 5V (máx. 75mA) com polaridade tal como se descreve na imagen acima.

→ **LED Incremental:** Display Progressivo MB Series (conexão dos cabos sem polaridade).



## 13. SAIDA ANALÓGICA

A unidaee possui duas saídas analógicas (Voltagem e saída de corrente). As duas saídas estão ativas e operativas ao mesmo tempo.



→ **Analog High:** Carga(kg o Lb) máximo de saída analógica (10V o 20 mA)

→ **Analog Low:** Carga(kg or Lb) mínima de saída analógica (0V, 0mA o 4 mA)

→ **Tipo de saída actual:** Com este parâmetro se configura a saída a 4-20 o 0-20 mA.

Esta função mostra a medida entre os valores de "analog high" e "analog low"

Tensão de saída	An_Low Valor	An_High Valor	Rango	Voltagem tensão saída
0-10 volts (0-5 opcional )	0Kg	100Kg	Peso ≤ 0kg (Elevador vazio)	0 V
			Peso ≥ 100kg	10 V (5V opcional )
	100Kg	0Kg	Peso ≤ 0kg (Elevador vazio)	10 V (5V opcional )
			Peso ≥ 100kg	0 V
Potência	An_Low	An_High	Rango	Voltagem tensão saída
0-20 mA 4-20mA	0Kg	100Kg	Peso ≤ 0kg (Elevador vazio)	0 o 4 mA
			Peso ≥ 100kg	20 mA
	100Kg	0Kg	Peso ≤ 0kg (Elevador vazio)	20 mA
			Peso ≥ 100kg	0 o 4 mA



Quando o Hold (detenção) se ativa, a saída analógica não mudará durante o percursos até que o sinal se desative.

## 14. CanOpen

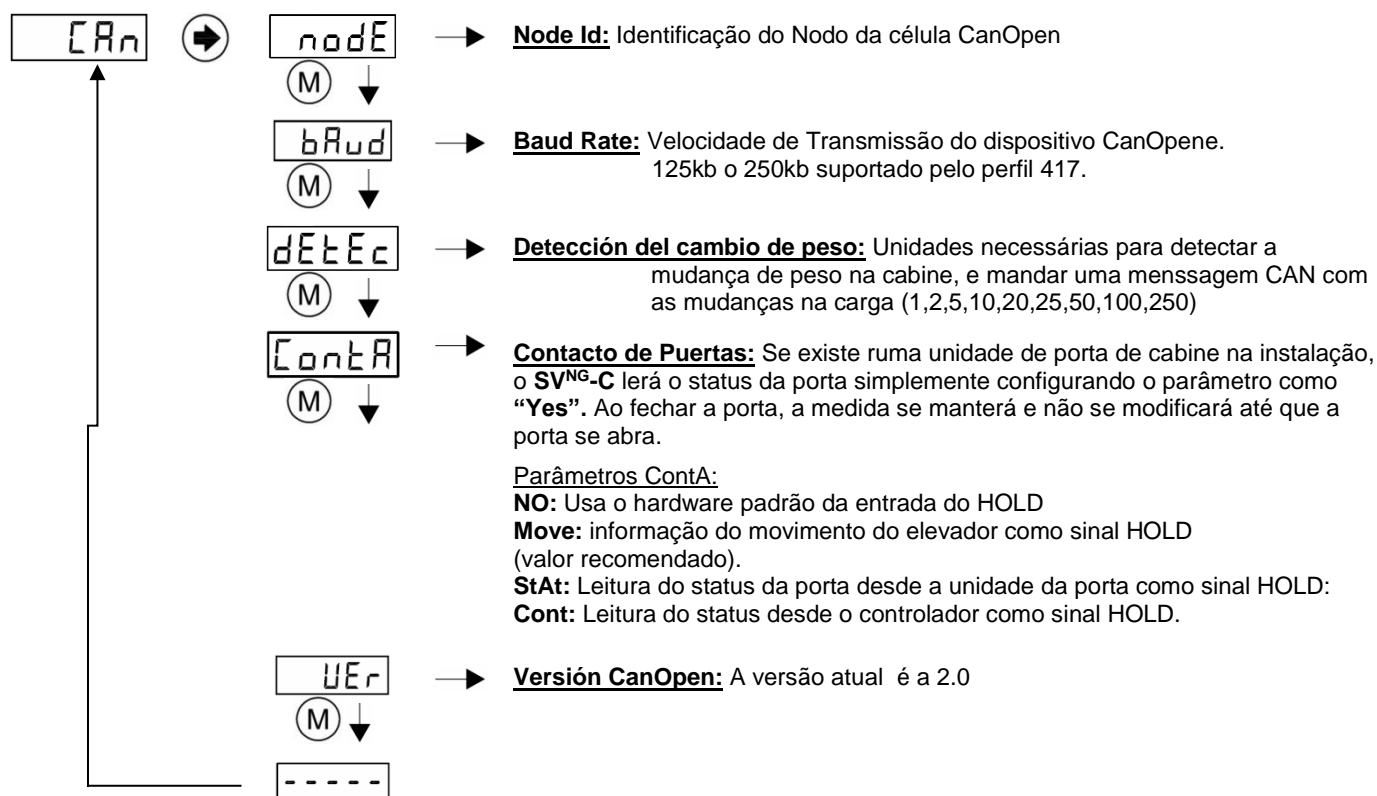
**CANopen LIFT**

(Somente modelos SV<sup>NG</sup>-C) Dinacell Electronica e membro da CiA  
(Can In Automation) - **Vendor-ID 00000361**



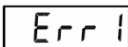
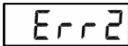
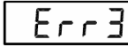
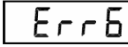
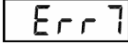
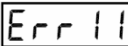
**SV<sup>NG</sup>-C** cumpre com o perfil CANopen-Lift CiA 417.

Alguns parâmetros importantes de CanOpen podem ser modificados neste submenu, como Baud rate (Velocidad de Transmisión) y Node ID (Identificação do nodo). Ao ultrapassar de peso, se manda uma menssagem PDO .



## 15. CÓDIGOS DE ERROS E SOLUÇÕES

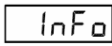
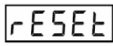
Ao detectar uma anomalia, o controlador mostrará um código de erro da seguinte tabela:

	Descrição do erro	Ação
	A célula de carga não está conectada corretamente, ou seu cabo está quebrado. <b>Err1</b> se mostra alternando com o número do sensor com o problema (Se-1 o Se-2.)	Confirme a instalação do sensor.
	Sobrecarga negativa. A célula manda um sinal negativo.	Confirme a instalação do sensor. Não deveria ter cargas negativas.
	Sobrecarga positiva. A célula está suportando uma carga superior ao seu valor nominal.	A célula pode estar danificada ou pode ser necessária uma célula de maior valor nominal.
	Perda de informação da memória. <b>Nota:</b> Quando este erro aparece, os relés mudam para o estado ABERTO.	Resetar o controlador a seus valores de fábrica.
	Célula com baixa sensibilidade. A unidade não foi ajustada corretamente, ou tem um baixo valor nominal.	Realize novamente as operações Zero e Load. Mude o sensor por outro com um valor nominal mais baixo.
	A compensação da corrente não está ajustada corretamente, ou o cabo está danificado, ou o número de sensores não está configurado corretamente no parâmetro nSens.	Confira a conexão da corrente. Se não deseja ativar a compensação via Hardware, mude o parâmetro "Type" no menu da corrente para "None" ou "Soft"



**Importante:** Ao aparecer um erro, os alarmes se ativam e o elevador permanece bloqueado.

### RESTAURAR OS VALORES DE FÁBRICA (Somente em caso de problemas com a configuração)

Simplemente vá até o menu  e configure a opção  como "yes".

## 16. ESPECIFICAÇÕES ELÉTRICAS

Alimentação	Curtocircuitável. Não é necessário substituir nenhum fusível
Tensão nominal	12-40 Vdc
Corrente máxima	<100mA(*)
Contatos dos Relés (Nominal Switching Capacity)	1A - 30V DC 0.3A - 125V AC
Sinal HOLD	24V-125V AC/DC
Material da caixa	Plástico retardante de fogo IP-50 V0

(\*) aumenta 30mA quando se ativa a conexão NG.

## 17. CONEXÃO NG



Os novos equipamentos da Dinacell dispõem de uma característica especial denominada Conexão NG (New Generation connections). Sua função principal é a conectividade com Smartphones, tablets ou notebooks para calibração do equipamento e leitura da memória e saída USB para atualização do firmware.

### 17.1. Conexão NG WiFi

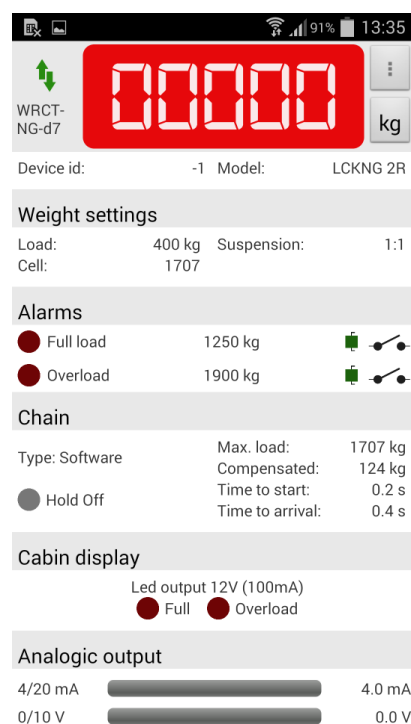
Para poder utilizar as funcionalidades da conectividade NG, o usuário precisa dispor de um adaptador **WRCT<sup>NG</sup>** conectável aos controladores **SV<sup>NG</sup>** e do software **Dinacell TOOLS Application software** instalado em um Smart Phone ou Laptop.

O software “**Tools NG**” pode ser baixado livremente do Google Play Store ou da Apple Store.

Com o adaptador **WRCT<sup>NG</sup>** conectado a um controlador **SV<sup>NG</sup>**, o usuário pode:

- Ler todos os parâmetros em tempo real.
- Calibrar a unidade sem necessidade de usar o teclado.
- Verificar o estado da instalação
- Realizar estudos de dados da instalação e nivelar a tensão dos cabos, guías, detectar problemas de fricção durante o percurso, etc.
- Guardar todos los parâmetros em um relatório com formato PDF, Excel ou Word..
- Enviar os relatórios por email.
- Arquivar todos os ajustes das instalações em seu Smartphone ou notebook
- E muito mais, posto que o software está em contínuo desenvolvimento.

Se pode gravar toda a informação da instalação no seu Smartphone, Tablet ou Notebook, de todas as instalações que se deseje (com o único limite da memória física de cada dispositivo). Também se pode criar relatórios em PDF e arquivá-los, ou enviar via e-mail.



### 17.2. Atualização do Firmware

Se pode atualizar o firmware de qualquer controlador NG utilizando a conexão NG e um pendrive que contenha a atualização. Siga os seguintes passos para carregar automaticamente a atualização do firmware:

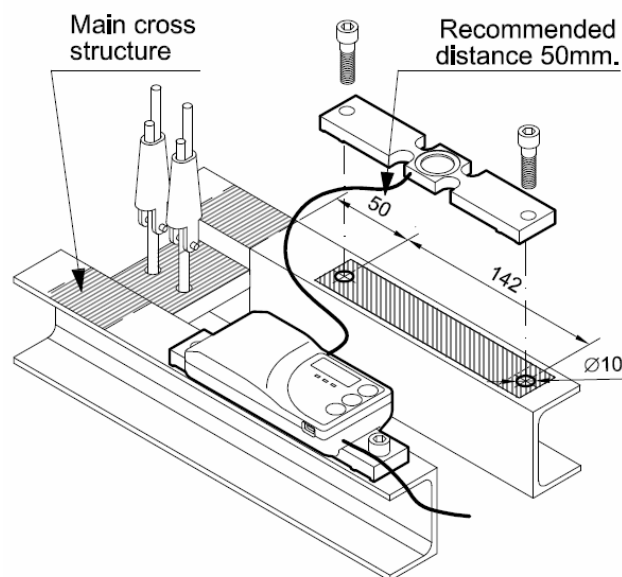
- Copie o novo firmware ( arquivo .CYP) em um pendrive limpo.
- Conecte o pendrive no cabo adaptador com conector mini USB.
- Desligue o controlador **SV<sup>NG</sup>**
- Pressione **(M)** e conecte a **alimentação e mantenha pressionada a mesma tecla**. O Led AL1 piscará a cada segundo, e o display se apagará.
- Conecte o mini USB no controlador NG. O Led AL2 se acenderá, e o Led AL1 piscará mais rápido (cada 0.5 segundos).
- Espere até que o controlador se reinicialize. O processo pode demorar até um minuto.
- Quando terminar a atualização, o controlador reiniciará automaticamente.

## 18. INSTALAÇÃO DO SV<sup>ng</sup>

### 18.1. Instalação do SV<sup>NG</sup> no local apropriado.

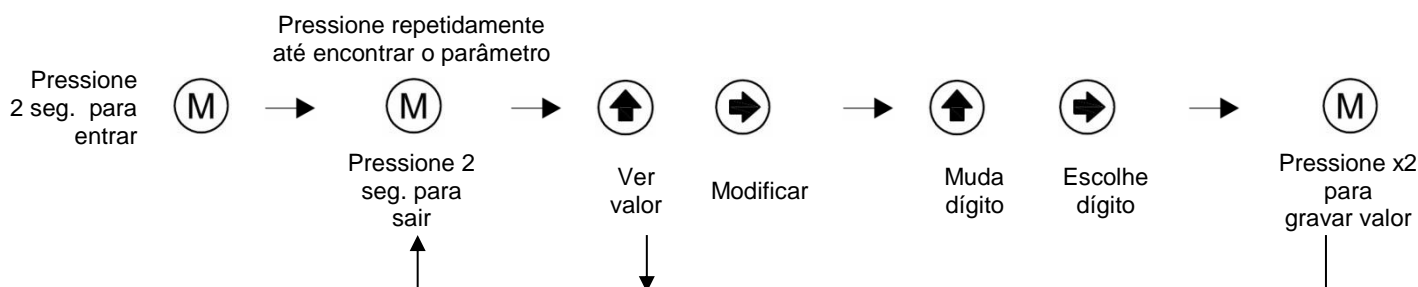
O SV<sup>NGT</sup> não deve tocar qualquer componente mecânico em todo trajeto do elevador.

- Escolha uma localização onde a viga esteja reta e sem sinais de imperfeição.
- Para uma maior precisão, um sensor adicional pode ser conectado a unidade (por exemplo, se existirem 2 vigas.)



## 19. GUIA RÁPIDO DE CONFIGURAÇÃO

### • Verificação ou mudança de parâmetros.



### Configuração rápida do sistema

1. Instale o SV<sup>NG</sup> no local apropriado.
2. Conecte os cabos necessários a alimentação, sinal HOLD e ao relé ou a a saída analógica, segundo requerido.
3. Va até o submenu **CALLb**
4. Configure o número de sensores (por viga) **nSEN** da instalação. Neste caso pode ser apenas um.
5. Configure as unidades **UNITS** a Kilos ou Libras
6. Tire todo peso do elevador e configure o tempo da contagem regressiva para as operações de calibração. Confirme o valor **ZERO** para fazer a Operação Zero. A contagem regressiva começará.
7. Introduza um peso conhecido na cabine, e ajuste esse valor no parâmetro **LOAD**. Uma contagem regressiva começará. Ao final o controlador estará calibrado.
8. Configure os **alarmes** em **LEUEL** e o estado ON/OFF em **rSER** para cada relé.
9. Se for necessário compensar a corrente, selecione o tipo de compensação que deseja usar em **TYPE**.  
Se selecionar **compensação via software**, introduza o valor do peso estimado no Menu Chain, na opção Value **CHARn** → **VALUE**



11 94200-2343