

## Synchronmodul SYN-CX für Schiebetransporte CX1024, CX1400 und CX2200 (Art. Nr. 2906178)

### Allgemeine Hinweise

Das Modul wird zum Synchron-Betrieb zweier Schiebetransporte benötigt.

Das Set besteht aus zwei Modulen, welche auf die **ADI**-Schnittstelle der Antriebssteuerungen gesteckt werden.

Ein Antrieb wird zum **MASTER** und einer zum **SLAVE**, dies wird im Menü **P45** eingestellt. Der **MASTER**-Antrieb übernimmt die komplette Logik und steuert mittels 2-adrigiger BUS-Leitung den **SLAVE**-Antrieb.

Alle Befehls- und Sicherheitseinrichtungen müssen am **MASTER** angeschlossen werden.

### Bestimmungsgemäße Verwendung

Das Modul nur in Verbindung mit den Schiebetransporten CX1024, CX1400 und CX2200 verwenden.

Das Modul dient nur zum Synchron-Betrieb zweier Schiebetransporte CX1024, CX1400 und CX2200.

### Betrieb

Alle am **MASTER**-Antrieb eingestellten Parameter, wie z.B. automatischer Zulauf, Funktionen der Befehlseingänge usw. gelten für beide Antriebe.

Ein Befehl am Eingang **START** öffnet bzw. schließt beide Schiebetransporte.

Ein Befehl am Eingang **START P** öffnet bzw. schließt nur das Schiebetransport des **MASTER**-Antriebes für den im Menü **P03** eingestellten Wert (Fußgängeröffnung).

Beim Ansprechen einer Sicherheit werden beide Antriebe angesteuert.

### Installation/Inbetriebnahme

1. Beide Schiebetransporte montieren.
2. Alle Befehlsgeräte und Sicherheitseinrichtungen montieren und am **MASTER**-Antrieb anschließen.
3. Die beiden Module in die jeweilige ADI-Schnittstelle der Antriebssteuerung stecken.

**ACHTUNG: Hierbei unbedingt darauf achten, dass die Netzspannung abgeschaltet ist und das Modul richtig herum eingesteckt wird → Anschlussklemme zeigt zum Display.**

4. Die beiden Module mit einer 2-adrigen Leitung verbinden.

**HINWEIS: Auf die Polarität muss nicht geachtet werden.**

5. Die Netzspannung einschalten, auf den SYNCHRO-Modulen schaltet sich eine rote LED ein und eine grüne LED beginnt zu blinken.
6. Am **MASTER**-Antrieb die Default-Werte laden, die angeschlossenen Sicherheitseinrichtungen aktivieren und die Laufrichtungslogik prüfen ggf. ändern.
7. Am **SLAVE**-Antrieb die Default-Werte laden und nur die Laufrichtungslogik überprüfen ggf. ändern.
8. Die Endschalter montieren und einstellen.
9. Den Lern-Vorgang **Lrn** mit beiden Motoren nacheinander durchführen.
10. An beiden Steuerungen im Menü **P45** den Menüpunkt **SYN** konfigurieren, indem man einen Motor als **MASTER** und einen als **SLAVE** einstellt.
11. Überprüfen, ob sich die rote LED an beiden Modulen ausschaltet. Die grüne LED blinkt weiterhin, um anzuzeigen, dass die Kommunikation zwischen den beiden Modulen aktiviert ist.

