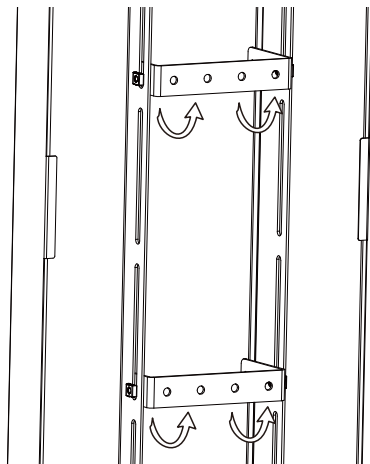


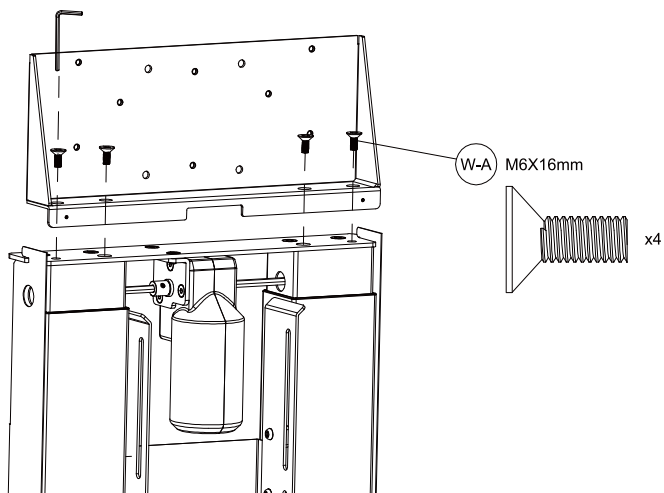
VFM-F50
vav.link/vfm-f50/

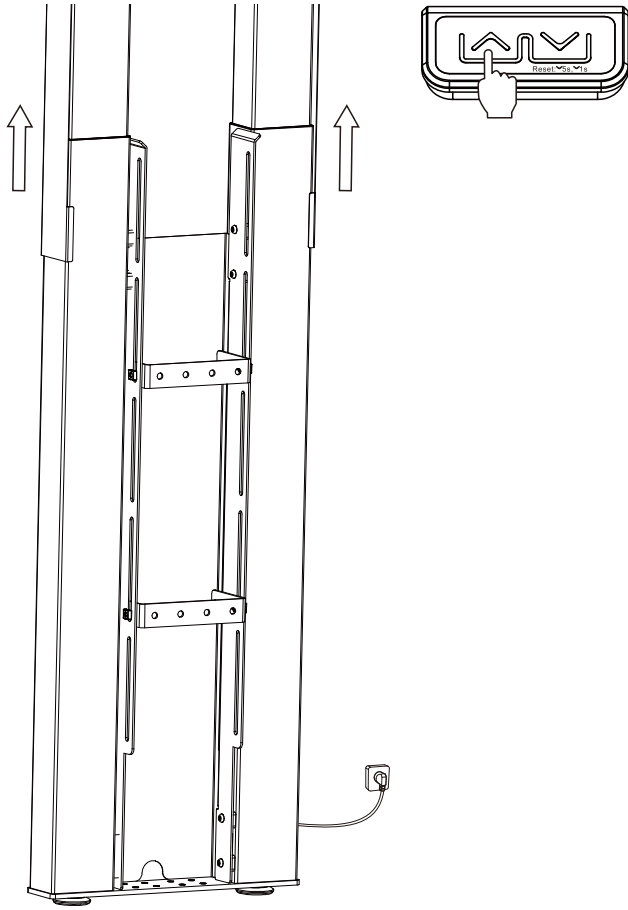
VISION

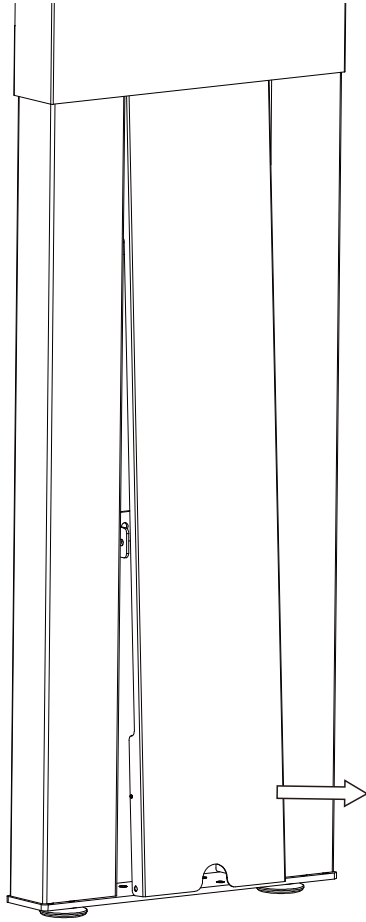
1

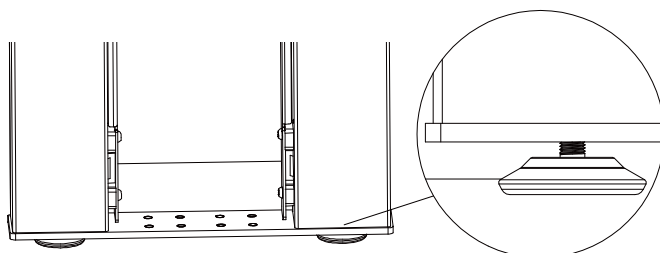


2

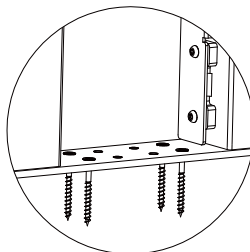




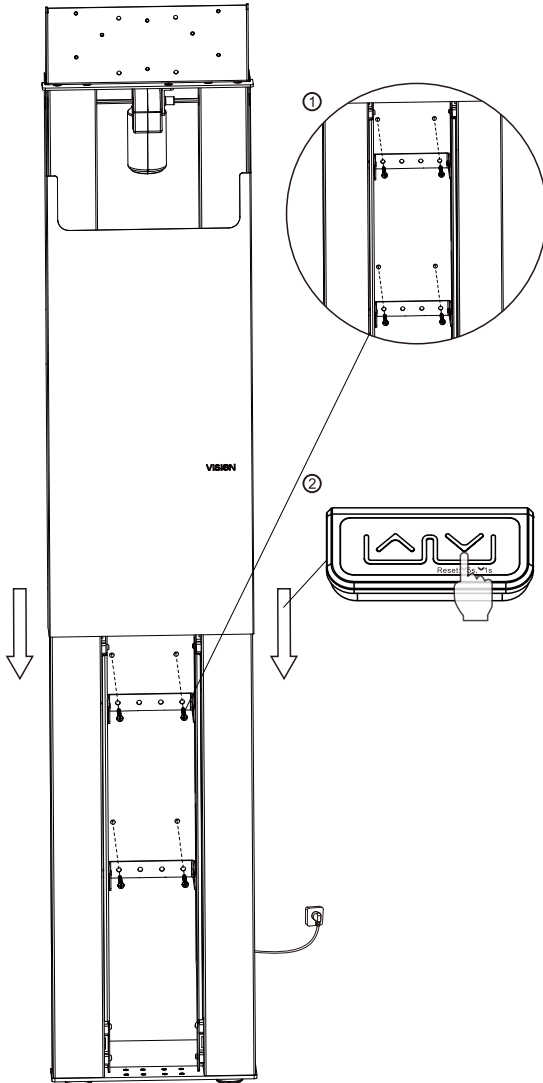




or



| | |
|----|--|
| EN | For extra stability fix to floor using appropriate fixtures REMEMBER be careful of underfloor heating |
| DA | Fastgøres til gulvet ved hjælp af passende skruer for ekstra stabilitet HUSK, at være opmærksom på gulvvarme |
| DE | Für zusätzliche Stabilität mit geeignetem Befestigungsmaterial am Boden befestigen VORSICHT! Achten Sie darauf, ob eine Fußbodenheizung vorhanden ist. |
| ES | Para mayor estabilidad, fijelo al suelo con los elementos de fijación correspondientes PROCEDA con precaución en caso de calefacción por suelo radiante |
| FR | Pour plus de stabilité, le fixer au sol à l'aide de fixations appropriées ATTENTION au chauffage par le sol |
| IT | Per una maggiore stabilità, fissare al pavimento utilizzando dispositivi di fissaggio adeguati Fare ATTENZIONE in caso di riscaldamento a pavimento |
| NL | Voor extra stabiliteit aan de vloer bevestigen met behulp van het juiste materiaal DENK ERAAN pas op voor vloerverwarming |
| PL | Aby zapewnić dodatkową stabilność, przymocować do podłogi za pomocą odpowiednich mocowań NALEŻY uważać na ogrzewanie podłogowe |
| PT | Para uma estabilidade extra, fixe ao chão, utilizando elementos de fixação adequados LEMBRE-SE Tenha cuidado em caso de pavimento irradiante |



EN Screws not included.
Use appropriate fixtures for wall type.
Use at least two fixtures per bracket.
MUST be fixed to load-bearing structure.

DA Skruer medfølger ikke.
Brug passende skruer til vægtype.
Brug mindst to skruer pr. beslag.
SKAL fastgøres til den bærende konstruktion.

DE Schrauben nicht im Lieferumfang enthalten.
Verwenden Sie für den Wandtyp geeignetes Befestigungsmaterial.
Verwenden Sie pro Halterung mindestens zwei Befestigungspunkte.
MUSS an einer tragenden Wand befestigt werden.

ES Tornillos no incluidos.
Utilice los elementos de fijación adecuados según el tipo de pared.
Utilice al menos dos elementos de fijación en cada pieza de soporte.
DEBERÁN fijarse a la estructura portante.

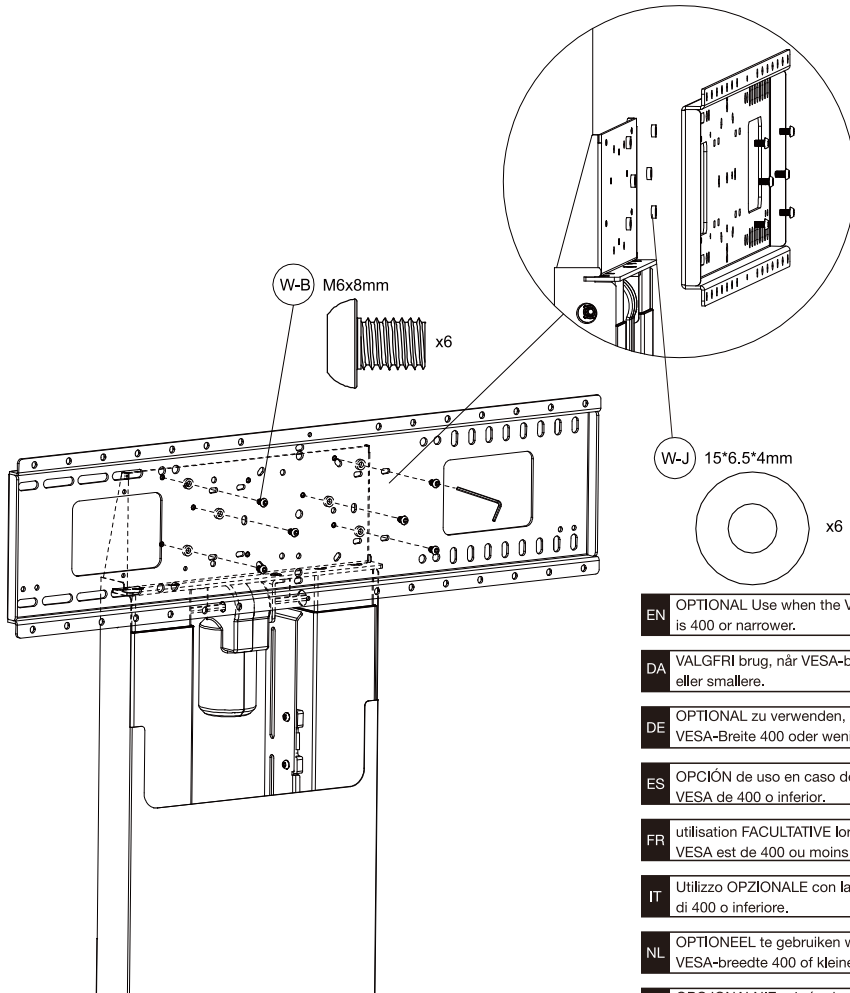
FR Vis non fournies.
Utiliser des fixations adaptées au type de mur.
Utiliser au moins deux fixations par support.
DOIT être fixé à une structure porteuse.

IT Viti non incluse.
Utilizzare dispositivi di fissaggio adatti al tipo di parete.
Utilizzare almeno due dispositivi di fissaggio per staffa.
Il prodotto DEVE essere fissato a una struttura portante.

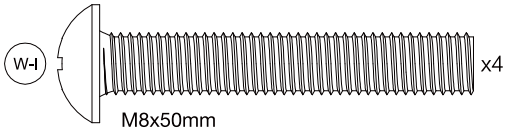
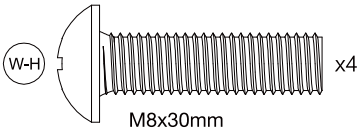
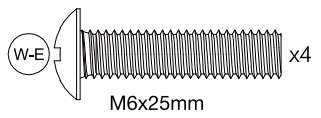
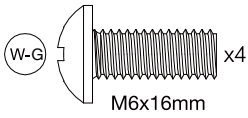
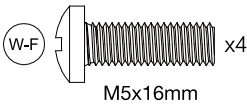
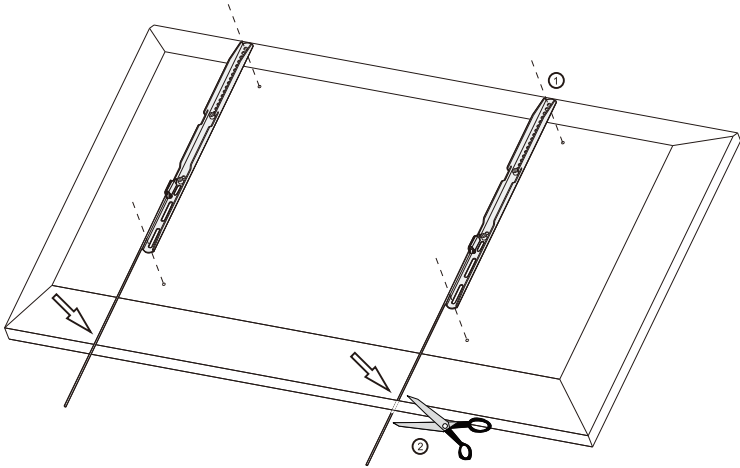
NL Schroeven niet meegeleverd.
Gebruik de juiste armaturen voor het type wand.
Gebruik per beugel minimaal twee armaturen.
MOET aan de draagconstructie bevestigd worden.

PL Śruby nie występują w zestawie.
Należy użyć kołków odpowiednich dla typu ściany.
Stosować co najmniej dwa kołki na uchwyt.
KONIECZNIE przymocować do struktury, która utrzyma obciążenie.

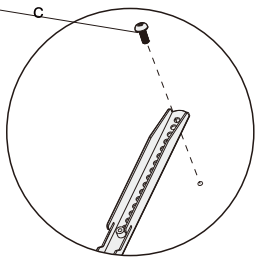
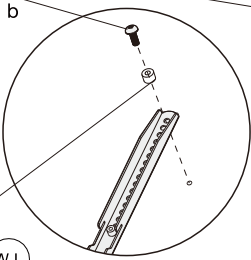
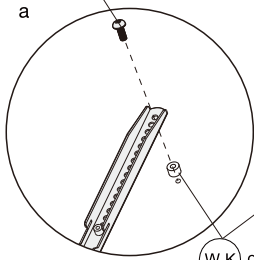
PT Parafusos não incluídos.
Utilize elementos de fixação adequados para o tipo de parede.
Utilize, pelo menos, dois elementos de fixação por suporte.
DEVE ser fixado a um elemento estrutural resistente.



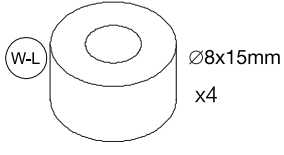
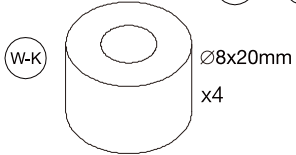
| | |
|----|---|
| EN | OPTIONAL Use when the VESA width is 400 or narrower. |
| DA | VALGFRI brug, når VESA-bredden er 400 eller smallere. |
| DE | OPTIONAL zu verwenden, wenn die VESA-Breite 400 oder weniger beträgt. |
| ES | OPCIÓN de uso en caso de un ancho VESA de 400 o inferior. |
| FR | utilisation FACULTATIVE lorsque la largeur VESA est de 400 ou moins. |
| IT | Utilizzo OPZIONALE con larghezza VESA di 400 o inferiore. |
| NL | OPTIONEEL te gebruiken wanneer de VESA-breedte 400 of kleiner is. |
| PL | OPCJONALNIE, użyć gdy szerokość uchwyty VESA wynosi 400 lub mniej. |
| PT | OPCIONAL Utilizar se a largura VESA for 400 ou inferior. |

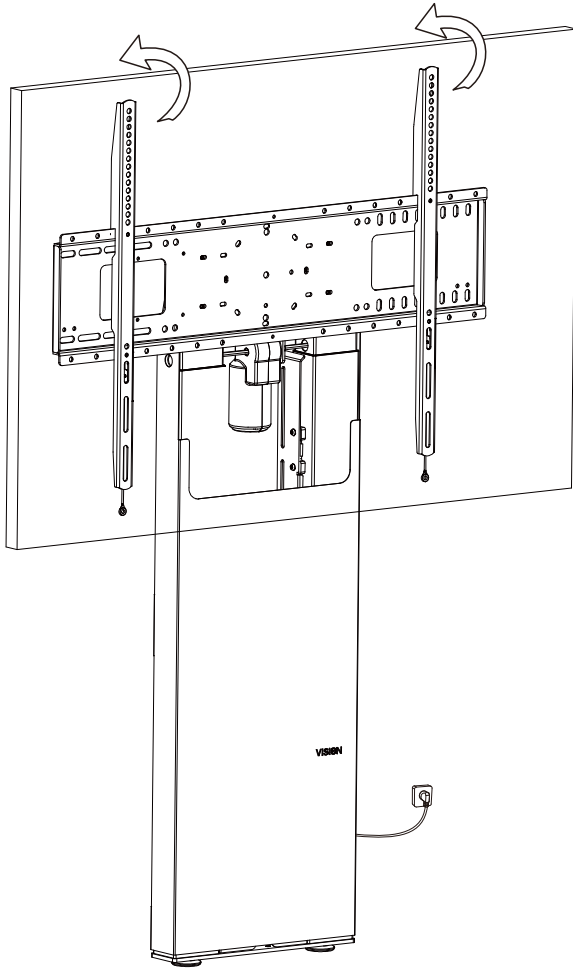


W-E or W-G or W-F or W-H or W-I

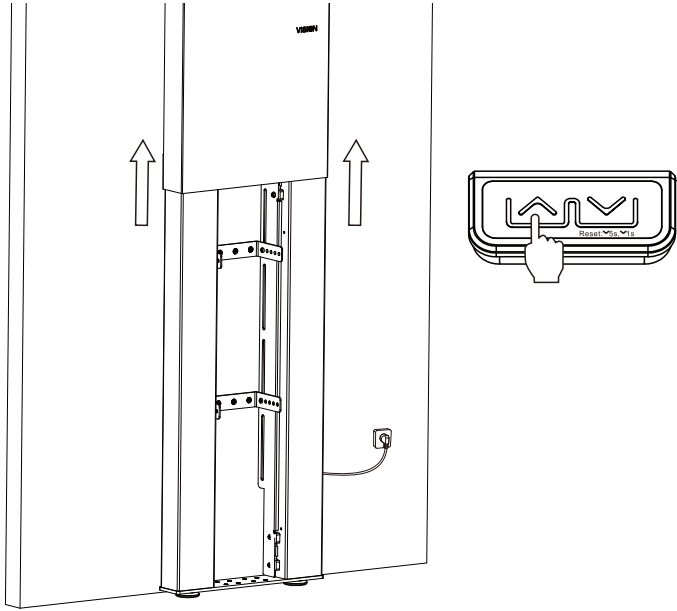


W-K or W-L

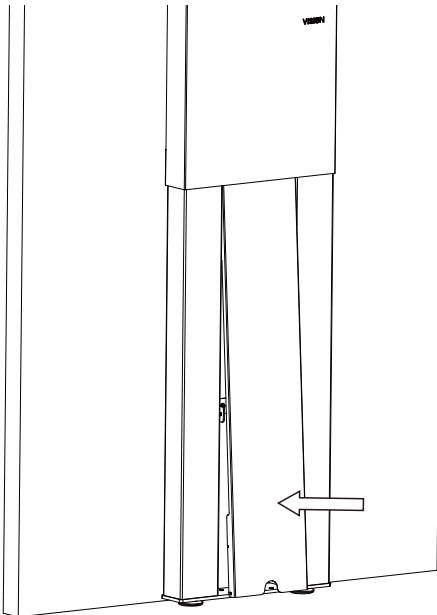




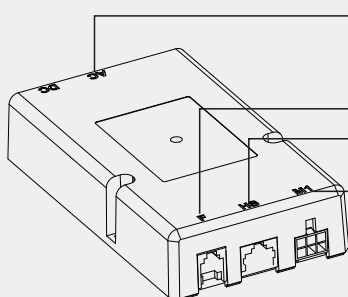
10



11



CONTROL SYSTEM

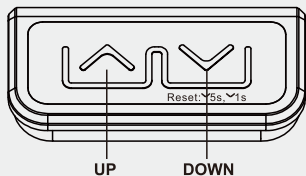


AC: POWER CABLE / STROMKABLER / NETZKABEL /
CABLE DE ALIMENTACIÓ / CÂBLE D'ALIMENTATION /
CAVO DI ALIMENTAZIONE / STROOMKABEL /
KABEL ZASILANIA / CABO DE ALIMENTAÇÃO

F: RS232

HS: CONTROL PANEL / KONTROLPANEL / BEDIENFELD /
PANEL DE CONTROL / PANNEAU DE COMMANDE /
PANNELLO DI CONTROLLO / BEDIENINGSPANEEL /
PANEL STEROWANIA / PAINEL DE CONTROLLO

M: MOTOR / MOTEUR / MOTORE / SILNIK



UP

DOWN

Reset: 5s. 1s

EN **RESET:** Press ∇ until it reaches lowest position,
Press and hold ∇ for 5 seconds, then press ∇ for 1 second.

DA **NULSTILLING:** Tryk på ∇ , indtil den når den laveste position.
Tryk og hold på ∇ i 5 sekunder, og tryk derefter på ∇ i 1 sekund.

DE **ZURÜCKSETZEN:** Drücken Sie ∇ , bis die niedrigste Position erreicht
ist.
Halten Sie ∇ 5 Sekunden lang gedrückt. Drücken Sie dann ∇ 1
Sekunde lang.

ES **RESTABLECER:** Pulse ∇ hasta que alcance la posición más baja.
Pulse y mantenga pulsado ∇ durante 5 segundos y, a continuación,
pulse ∇ durante 1 segundo.

FR **RÉINITIALISATION:** appuyer sur ∇ jusqu'à ce qu'il atteigne la
position la plus basse.
Appuyer sur ∇ et maintenir la pression pendant 5 secondes, puis
appuyer sur ∇ pendant 1 seconde.

IT **RESET:** premere ∇ fino al raggiungimento della posizione più bassa.
Tenere premuto ∇ per 5 secondi, quindi premere ∇ per 1 secondo.

NL **RESETTEN:** Druk op ∇ totdat de laagste positie is bereikt.
Houd ∇ 5 seconden ingedrukt en druk vervolgens 1 seconde op ∇ .

PL **RESETOWANIE:** Naciskać ∇ aż do osiągnięcia najniższej pozycji.
Nacisnąć i przytrzymać ∇ przez 5 sekund, a następnie naciskać ∇
przez 1 sekundę.

PT **REINICIALIZAR:** Prima ∇ até atingir a posição mais baixa.
Prima e mantenha premido ∇ durante 5 segundos e, em seguida,
prima ∇ durante 1 segundo.

WARNINGS

- A powerful motor is in action on this product. Beware of pinch hazards.
- Do not allow children under 16 to operate.
- Risk of fire and electric shock. Use only SJT type 18 AWG power cord.
- This product takes displays up to 130 kg / 286 lbs. Heavier displays may cause failure resulting in death or serious injury.
- Motor may overheat with non-stop use for over 2:30 minutes. Allow 18 minutes to cool.

ADVARSLER

- Der anvendes en kraftig motor på dette produkt. Pas på ikke at få fingrene i klemme.
- Børn under 16 år må ikke betjene produktet.
- Risiko for brand og elektrisk stød. Brug kun SJT-strømkabel af type 18 AWG.
- Dette produkt kan bære skærme på op til 130 kg. Tungere skærme kan forårsage fejl, der kan resultere i dødsfald eller alvorlig personskade.
- Motoren kan blive overophedet ved nonstop brug i mere end 2 timer og 30 minutter. Lad produktet afkøle i 18 minutter.

WARNHINWEISE

- Dieses Produkt verfügt über einen leistungsstarken Motor. Achten Sie auf Quetschgefahren.
- Erlauben Sie Kindern unter 16 Jahren nicht, das Gerät zu bedienen.
- Brand- und Stromschlaggefahr. Verwenden Sie nur Netzkabel vom Typ SJT, AWG 18.
- Dieses Produkt ist für Bildschirme mit bis zu 130 kg geeignet. Schwerere Bildschirme können zu technischem Versagen führen, das Tod oder ernsthafte Verletzungen zur Folge haben kann.
- Der Motor kann bei Dauerbetrieb von mehr als 2:30 Minuten überhitzen. Lassen Sie ihn 18 Minuten lang abkühlen.

ADVERTENCIAS

- Este producto utiliza un potente motor para su funcionamiento. Tenga mucha precaución para evitar posibles enganches.
- No debe permitir su uso por parte de menores de 16 años.
- Riesgo de incendio y descarga eléctrica. Utilice exclusivamente un cable de alimentación SJT de 18 AWG.
- Este producto soporta pantallas de hasta 130 kg / 286 lb. Si intenta usarlo con pantallas más pesadas, podría producirse un mal funcionamiento y lesiones graves o incluso la muerte del usuario.
- El motor podría recalentarse en caso de un uso continuo y sin interrupción que supere los 2,5 minutos. Antes del siguiente uso deberá dejar que se enfríe durante 18 minutos.

AVERTISSEMENTS

- Le moteur dans ce produit est puissant. Attention aux risques de pincement.
- Ne pas laisser des enfants de moins de 16 ans l'utiliser.
- Risque d'incendie et de décharge électrique. Utiliser uniquement un câble d'alimentation de type SJT 18 AWG.
- Ce produit accepte des écrans pesant jusqu'à 130 kg / 286 lb. Des écrans plus lourds peuvent provoquer des pannes entraînant des accidents graves ou la mort.
- Le moteur peut surchauffer s'il est utilisé sans interruption pendant plus de 2h30. Attendre 18 minutes pour qu'il refroidisse.

AVVERTENZE

- Questo prodotto utilizza un potente motore. Attenzione: pericolo di schiacciamento.
- Non consentire l'uso del prodotto a bambini di età inferiore a 16 anni.
- Pericolo di incendio e scosse elettriche. Utilizzare solo un cavo di alimentazione SJT da 18 AWG.
- Questo prodotto è compatibile con schermi fino a 130 kg / 286 lb. Schermi più pesanti possono causare incidenti e provocare morte o lesioni gravi.
- Il motore può surriscaldarsi se utilizzato ininterrottamente per più di 2:30 minuti. Lasciarlo raffreddare per 18 minuti.

WAARSCHUWINGEN

- Dit product is voorzien van een krachtige motor. Pas op voor beknellingsgevaar.
- Laat kinderen onder de 16 jaar het product niet bedienen.
- Kans op brand en elektrische schok. Gebruik alleen een SJT-stroomkabel van type 18 AWG.
- Dit product is geschikt voor monitoren tot 130 kg (286 lb). Zwaardere monitoren kunnen defect raken met de dood of ernstig letsel tot gevolg.
- De motor kan oververhit raken bij continu gebruik gedurende meer dan 2:30 minuten. Laat het product 18 minuten afkoelen.

OSTRZEŻENIA

- W tym urządzeniu używany jest mocny silnik. Należy uważać, aby nie dopuścić do przyskrzynienia.
- Nie zezwalać na obsługę dzieciom w wieku poniżej 16 lat.
- Występuje ryzyko pożaru i porażenia prądem elektrycznym. Należy używać wyłącznie kabla zasilania SJT typu 18 AWG.
- Ten produkt utrzymuje wyświetlacze o wadze do 130 kg / 286 lbs. Cięższe wyświetlacze mogą spowodować wypadek prowadzący do śmierci lub poważnych obrażeń.
- Silnik może ulec przegrzaniu w przypadku ciągłego użytkowania przez ponad 2:30 minuty. Należy odczekać 18 minut, aż się ochłodzi.

AVISOS

- Este produto possui um motor potente. Cuidado com os riscos de entalamento.
- Não permita a utilização por crianças com menos de 16 anos.
- Risco de incêndio e choque elétrico. Utilize apenas um cabo de alimentação SJT tipo 18 AWG.
- Este produto suporta ecrãs de até 130 kg (286 lb). Ecrãs mais pesados podem causar avarias, resultando em morte ou ferimentos graves.
- Se a utilização for ininterrupta durante mais de 2h30, o motor pode sobreaquecer. Deixe arrefecer durante 18 minutos.

RS-232**Baud Rate: 9600****Data Mode: 8****Stop Bit: 1****Parity Type: None****Command Structure:**

| Start | Function | Data Length | Data | Checksum | End |
|-------|----------|-------------|-------------|-------------------------------|-----|
| F1F1 | XX | XX | XX.....XXXX | Function + Data Length + Data | 7E |

Commands:

| Function | Description |
|---|--|
| 0xf1 0xf1 0x01 0x00 0x01 0x7e | Up (send every 200ms for continuous movement) |
| 0xf1 0xf1 0x02 0x00 0x02 0x7e | Down (send every 200ms for continuous movement) |
| 0xf1 0xf1 0x0a 0x00 0x0a 0x7e | Stop Action |
| 0xf1 0xf1 0x1b 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Go to x (mm) height e.g. to go to 900mm, convert 900 to hex = 0x0384 0xf1 0xf1 0x1b 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x03 0x00 0x03 0x7e | Set memory location 1 |
| 0xf1 0xf1 0x04 0x00 0x04 0x7e | Set memory location 2 |
| 0xf1 0xf1 0x25 0x00 0x25 0x7e | Set memory location 3 |
| 0xf1 0xf1 0x26 0x00 0x26 0x7e | Set memory location 4 |
| 0xf1 0xf1 0x05 0x00 0x05 0x7e | Move to memory location 1 |
| 0xf1 0xf1 0x06 0x00 0x06 0x7e | Move to memory location 2 |
| 0xf1 0xf1 0x27 0x00 0x27 0x7e | Move to memory location 3 |
| 0xf1 0xf1 0x28 0x00 0x28 0x7e | Move to memory location 4 |
| 0xf1 0xf1 0x21 0x00 0x21 0x7e | Make current height upper limit |
| 0xf1 0xf1 0x22 0x00 0x22 0x7e | Make current height lower limit |
| 0xf1 0xf1 0x21 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Set upper limit by height (mm) e.g. 900mm, convert 900 to hex = 0x0384 0xf1 0xf1 0x21 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x22 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Set lower limit by height (mm) e.g. 900mm, convert 900 to hex = 0x0384 0xf1 0xf1 0x22 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x01 0x01 0x25 0x7e | Cancel the upper limit settings |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x01 0x01 0x26 0x7e | Cancel the lower limit settings |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x00 0x23 0x7e | Cancel the upper and lower limit settings |
| 0xf1 0xf1 0x1c 0x00 0x1c 0x7e | Query software version |
| 0xf1 0xf1 0x20 0x00 0x20 0x7e | Query upper and lower limits set (mm) |
| 0xf1 0xf1 0x0c 0x00 0x0c 0x7e | Query maximum possible upper and lower limits (mm) |
| 0xf1 0xf1 0x07 0x00 0x07 0x7e | Query status (Normal Mode/Reset Mode/Error code) |
| 0xf1 0xf1 0x0e 0x00 0x0e 0x7e | Query current height |
| 0xf1 0xf1 0x1f 0x01 0x00 0x20 0x7e | Query lock status |
| 0xf1 0xf1 0x1f 0x01 0x01 0x21 0x7e | Lock control panel |
| 0xf1 0xf1 0x2b 0x00 0x2b 0x7e | Emergency stop |

Notes:

- Error State: To protect it may enter the error state. Send DOWN command for 5 seconds to enter reset mode.
- Controller has sleep function to save power. You may need to send code again after wake up.

Reply Structure:

| Function | Description |
|---|--------------------------------------|
| 0xf2 0xf2 0x01 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Current height (mm) |
| 0xf2 0xf2 0x01 0x03 data_h data_l memory_flag sum 0x7e | Current height (mm) of memory flag |
| 0xf2 0xf2 0x02 0x01 data sum 0x7e | Error (E01-E13) |
| 0xf2 0xf2 0x04 0x00 0x04 0x7e | Reset |
| 0xf2 0xf2 0x02 0x00 data sum 0x7e | Abnormal Status |
| 0xf2 0xf2 0x07 0x04 h_h l_l h_l sum 0x7e | Max and Minimum possible height |
| 0xf2 0xf2 0x1b 0x02 goal_h goal_l sum 0x7e | External Controller specified height |
| 0xf2 0xf2 0x1c 0x00 0x1c 0x7e | Software version |
| 0xf2 0xf2 0x1f 0x01 data sum 0x7e | Lock 0 - not locked 1 - locked |
| 0xf2 0xf2 0x20 0x01 data sum 0x7e | Upper and lower limit settings |
| 0xf2 0xf2 0x21 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Upper limit setting |
| 0xf2 0xf2 0x22 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Lower limit setting |
| 0xf2 0xf2 0x25 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Memory 1 setting |
| 0xf2 0xf2 0x26 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Memory 2 setting |
| 0xf2 0xf2 0x27 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Memory 3 setting |
| 0xf2 0xf2 0x28 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Memory 4 setting |

Structure Example:

CURRENT HEIGHT: 1000mm (0x03E8)

Command: 0xf2 0xf2 0x01 0x02 0x03 0xe8 0xee 0x7e

Note:

Data Length = there are two bytes in data, so Data Length is 0x02

Checksum = 0x01 + 0x02 + 0x03 + 0xe8 = 0xee

Limit reply notes:

data=0x0 upper and lower limit are not set

data=0x01 upper limit is set

data=0x10 lower limit is set

data=0x11 upper limit and the lower limit is set

Memory slot notes:

0x01- Memory 1 set

0x02- Memory 2 set

0x04- Memory 3 set

0x08- Memory 4 set

e.g. if both memory 1 and memory 2 are set, then the reply is 0x03 (0x01 and 0x02 summed).

Error Table:

| Data | Description |
|-------------|---|
| 0x01 | e01, m1 overcurrent |
| 0x02 | e02, m2 overcurrent |
| 0x03 | e03, m3 overcurrent |
| 0x04 | e04, m4 overcurrent |
| 0x05 | e05, m5 overcurrent |
| 0x06 | e06, m6 overcurrent |
| 0x07 | e07, m1 hall signal off |
| 0x08 | e08, m2 hall signal off |
| 0x09 | e09, m3 hall signal off |
| 0x0a | e10, m4 hall signal off |
| 0x0b | e11, m5 hall signal off |
| 0x0c | e12, m6 hall signal off |
| 0x0d | e13, ab control box communication interrupt |
| 0x0e | h01, working system protection |
| 0x0f | h01, overheat protection |
| 0x10 | loc, handset button lock display |

RS-232**Baudhastighed: 9600****Datatilstand: 8****Stopbit: 1****Paritetstype: Ingen****Kommandostruktur:**

| Start | Funktion | Datalængde | Data | Kontrolsum | Afslut |
|-------|----------|------------|------------|------------------------------|--------|
| F1F1 | XX | XX | XX....XXXX | Funktion + Datalængde + Data | 7E |

Kommandoer:

| Funktion | Beskrivelse |
|---|--|
| 0xf1 0xf1 0x01 0x00 0x01 0x7e | Op (send for hver 200 ms for kontinuert bevægelse) |
| 0xf1 0xf1 0x02 0x00 0x02 0x7e | Ned (send for hver 200 ms for kontinuert bevægelse) |
| 0xf1 0xf1 0x0a 0x00 0x0a 0x7e | Stophandling |
| 0xf1 0xf1 0x1b 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Gå til x (mm) højde f.eks. for at gå til 900 mm, konverter 900 til hex = 0x0384 0xf1 0xf1 0x1b 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x03 0x00 0x03 0x7e | Indstil hukommelsesplacering 1 |
| 0xf1 0xf1 0x04 0x00 0x04 0x7e | Indstil hukommelsesplacering 2 |
| 0xf1 0xf1 0x25 0x00 0x25 0x7e | Indstil hukommelsesplacering 3 |
| 0xf1 0xf1 0x26 0x00 0x26 0x7e | Indstil hukommelsesplacering 4 |
| 0xf1 0xf1 0x05 0x00 0x05 0x7e | Flyt til hukommelsesplacering 1 |
| 0xf1 0xf1 0x06 0x00 0x06 0x7e | Flyt til hukommelsesplacering 2 |
| 0xf1 0xf1 0x27 0x00 0x27 0x7e | Flyt til hukommelsesplacering 3 |
| 0xf1 0xf1 0x28 0x00 0x28 0x7e | Flyt til hukommelsesplacering 4 |
| 0xf1 0xf1 0x21 0x00 0x21 0x7e | Angiv den aktuelle højdes øvre grænse |
| 0xf1 0xf1 0x22 0x00 0x22 0x7e | Angiv den aktuelle højdes nedre grænse |
| 0xf1 0xf1 0x21 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Indstil den øvre grænse efter højde (mm) f.eks. 900 mm, konverter 900 til hex = 0x0384 0xf1 0xf1 0x21 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x22 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Indstil den nedre grænse efter højden (mm) f.eks. 900 mm, konverter 900 til hex = 0x0384 0xf1 0xf1 0x22 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x01 0x01 0x25 0x7e | Annuler indstillingerne for den øvre grænse |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x01 0x01 0x26 0x7e | Annuler indstillingerne for den nedre grænse |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x00 0x23 0x7e | Annuler indstillingerne for den øvre og nedre grænse |
| 0xf1 0xf1 0x1c 0x00 0x1c 0x7e | Forespørgsel om softwareversion |
| 0xf1 0xf1 0x20 0x00 0x20 0x7e | Forespørgsel om indstilling af øvre og nedre grænse (mm) |
| 0xf1 0xf1 0x0c 0x00 0x0c 0x7e | Forespørgsel om den maksimalt mulige øvre og nedre grænse (mm) |
| 0xf1 0xf1 0x07 0x00 0x07 0x7e | Forespørgselsstatus (Normal tilstand / Nulstillingstilstand / Fejlkode) |
| 0xf1 0xf1 0x0e 0x00 0x0e 0x7e | Forespørgsel om den aktuelle højde |
| 0xf1 0xf1 0x1f 0x01 0x00 0x20 0x7e | Forespørgsel om låsestatus |
| 0xf1 0xf1 0x1f 0x01 0x01 0x21 0x7e | Lås kontrolpanel |
| 0xf1 0xf1 0x2b 0x00 0x2b 0x7e | Nødstop |

Bemærkninger:

- Fejltilstand: Der kan angives fejltilstand for at beskytte den. Send NED-kommando i 5 sekunder for at gå til nulstillingstilstand.
- Controller har dvalefunktion for at spare på strømmen. Du skal muligvis sende koden igen efter aktivering.

Svarstruktur:

| Funktion | Beskrivelse |
|---|--|
| 0xf2 0xf2 0x01 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Aktuel højde (mm) |
| 0xf2 0xf2 0x01 0x03 data_h data_l memory_flag sum 0x7e | Aktuel højde (mm) på hukommelsesflaget |
| 0xf2 0xf2 0x02 0x01 data sum 0x7e | Fejl (E01-E13) |
| 0xf2 0xf2 0x04 0x00 0x04 0x7e | Nulstil |
| 0xf2 0xf2 0x02 0x00 data sum 0x7e | Unormal status |
| 0xf2 0xf2 0x07 0x04 h_h l_l h_l sum 0x7e | Maks. og minimum mulig højde |
| 0xf2 0xf2 0x1b 0x02 goal_h goal_l sum 0x7e | Angivet højde af eksternt controller |
| 0xf2 0xf2 0x1c 0x00 0x1c 0x7e | Softwareversion |
| 0xf2 0xf2 0x1f 0x01 data sum 0x7e | Lås 0 – ikke låst 1 – låst |
| 0xf2 0xf2 0x20 0x01 data sum 0x7e | Indstillinger for øvre og nedre grænse |
| 0xf2 0xf2 0x21 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Indstilling af øvre grænse |
| 0xf2 0xf2 0x22 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Indstilling af nedre grænse |
| 0xf2 0xf2 0x25 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Indstilling af hukommelse 1 |
| 0xf2 0xf2 0x26 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Indstilling af hukommelse 2 |
| 0xf2 0xf2 0x27 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Indstilling af hukommelse 3 |
| 0xf2 0xf2 0x28 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Indstilling af hukommelse 4 |

Struktureksempel:

AKTUEL HØJDE: 1000 mm (0x03E8)

Kommando: 0xf2 0xf2 0x01 0x02 0x03 0xe8 0Xee 0x7e

Bemærk:

Data-længde = der er to bytes i data, så data-længden er 0x02

Kontrolsum = 0x01 + 0x02 + 0x03 + 0xe8 = 0xee

Svarnoter om begrænsninger:

data=0x0 øvre og nedre grænse er ikke indstillet

data=0x01 øvre grænse er indstillet

data=0x10 nedre grænse er indstillet

data=0x11 øvre grænse og nedre grænse er indstillet

Bemærkninger til hukommelsespladser:

0x01- Indstilling af hukommelse 1

0x02- Indstilling af hukommelse 2

0x04- Indstilling af hukommelse 3

0x08- Indstilling af hukommelse 4

f.eks. hvis både hukommelse 1 og hukommelse 2 er indstillet, er svaret 0x03 (0x01 og 0x02 sammenlagt).

Fejltabel:

| Data | Beskrivelse |
|-------------|--|
| 0x01 | e01, m1 overstrøm |
| 0x02 | e02, m2 overstrøm |
| 0x03 | e03, m3 overstrøm |
| 0x04 | e04, m4 overstrøm |
| 0x05 | e05, m5 overstrøm |
| 0x06 | e06, m6 overstrøm |
| 0x07 | e07, m1 hall signal deaktiveret |
| 0x08 | e08, m2 hall signal deaktiveret |
| 0x09 | e09, m3 hall signal deaktiveret |
| 0x0a | e10, m4 hall signal deaktiveret |
| 0x0b | e11, m5 hall signal deaktiveret |
| 0x0c | e12, m6 hall signal deaktiveret |
| 0x0d | e13, ab kontrolboks kommunikationsafbrydelse |
| 0x0e | h01, beskyttelse af arbejdsystemet |
| 0x0f | h01, beskyttelse mod overophedning |
| 0x10 | loc, lås af knapper på controller |

RS-232**Baudrate: 9600****Datenmodus: 8****Stopp-Bit: 1****Paritätstyp: Keiner****Befehlsstruktur:**

| Start | Funktion | Datenlänge | Daten | Prüfsumme | Ende |
|-------|----------|------------|------------|-------------------------------|------|
| F1F1 | XX | XX | XX....XXXX | Funktion + Datenlänge + Daten | 7E |

Befehle:

| Funktion | Beschreibung |
|---|--|
| 0xf1 0xf1 0x01 0x00 0x01 0x7e | nach oben (für kontinuierliche Bewegung alle 200 ms senden) |
| 0xf1 0xf1 0x02 0x00 0x02 0x7e | nach unten (für kontinuierliche Bewegung alle 200 ms senden) |
| 0xf1 0xf1 0x0a 0x00 0x0a 0x7e | Aktion beenden |
| 0xf1 0xf1 0x1b 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Auf Höhe von x (mm) fahren Um z. B. auf 900 mm Höhe zu fahren, 900 in Hex umwandeln = 0x0384 0xf1 0xf1 0x1b 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x03 0x00 0x03 0x7e | Speicherposition 1 einstellen |
| 0xf1 0xf1 0x04 0x00 0x04 0x7e | Speicherposition 2 einstellen |
| 0xf1 0xf1 0x25 0x00 0x25 0x7e | Speicherposition 3 einstellen |
| 0xf1 0xf1 0x26 0x00 0x26 0x7e | Speicherposition 4 einstellen |
| 0xf1 0xf1 0x05 0x00 0x05 0x7e | Zu Speicherposition 1 wechseln |
| 0xf1 0xf1 0x06 0x00 0x06 0x7e | Zu Speicherposition 2 wechseln |
| 0xf1 0xf1 0x27 0x00 0x27 0x7e | Zu Speicherposition 3 wechseln |
| 0xf1 0xf1 0x28 0x00 0x28 0x7e | Zu Speicherposition 4 wechseln |
| 0xf1 0xf1 0x21 0x00 0x21 0x7e | Aktuelle Höhe als obere Endposition festlegen |
| 0xf1 0xf1 0x22 0x00 0x22 0x7e | Aktuelle Höhe als untere Endposition festlegen |
| 0xf1 0xf1 0x21 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Obere Endposition nach Höhe (mm) festlegen Beispiel: 900 mm: 900 in Hex umwandeln= 0x0384 0xf1 0xf1 0x21 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x22 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Untere Endposition nach Höhe (mm) einstellen Beispiel: 900 mm: 900 in Hex umwandeln= 0x0384 0xf1 0xf1 0x22 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x01 0x01 0x25 0x7e | Einstellungen für obere Endposition löschen |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x01 0x01 0x26 0x7e | Einstellungen für untere Endposition löschen |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x00 0x23 0x7e | Einstellungen für obere und untere Endposition löschen |
| 0xf1 0xf1 0x1c 0x00 0x1c 0x7e | Softwareversion abfragen |
| 0xf1 0xf1 0x20 0x00 0x20 0x7e | Eingestellte obere und untere Endposition (mm) abfragen |
| 0xf1 0xf1 0x0c 0x00 0x0c 0x7e | Maximal mögliche obere und untere Endposition (mm) abfragen |
| 0xf1 0xf1 0x07 0x00 0x07 0x7e | Statusabfrage (Normalmodus/Reset-Modus/Fehlercode) |
| 0xf1 0xf1 0x0e 0x00 0x0e 0x7e | Aktuelle Höhe abfragen |
| 0xf1 0xf1 0x1f 0x01 0x00 0x20 0x7e | Verriegelungsstatus abfragen |
| 0xf1 0xf1 0x1f 0x01 0x01 0x21 0x7e | Bedienfeld sperren |
| 0xf1 0xf1 0x2b 0x00 0x2b 0x7e | Not-Halt |

Anmerkungen:

- Fehlerstatus: Zum Schutz kann der Fehlerstatus eingegeben werden. NACH UNTEN-Befehl 5 Sekunden lang senden, um in den Rücksetzmodus zu wechseln.
- Der Controller verfügt über eine Ruhemodus-Funktion, um Strom zu sparen. Möglicherweise müssen Sie den Code nach der Reaktivierung erneut senden.

Antwortstruktur:

| Funktion | Beschreibung |
|---|--|
| 0xf2 0xf2 0x01 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Aktuelle Höhe (mm) |
| 0xf2 0xf2 0x01 0x03 data_h data_l memory_flag sum 0x7e | Aktuelle Höhe (mm) des Memory-Flags |
| 0xf2 0xf2 0x02 0x01 data sum 0x7e | Fehler (E01-E13) |
| 0xf2 0xf2 0x04 0x00 0x04 0x7e | Zurücksetzen |
| 0xf2 0xf2 0x02 0x00 data sum 0x7e | Anormaler Status |
| 0xf2 0xf2 0x07 0x04 h_h l_l h_l sum 0x7e | Mögliche Max.- und Min.-höhe |
| 0xf2 0xf2 0x1b 0x02 goal_h goal_l sum 0x7e | Durch externen Controller vorgegebene Höhe |
| 0xf2 0xf2 0x1c 0x00 0x1c 0x7e | Software-Version |
| 0xf2 0xf2 0x1f 0x01 data sum 0x7e | Verriegelung 0 - nicht verriegelt 1 - verriegelt |
| 0xf2 0xf2 0x20 0x01 data sum 0x7e | Einstellungen für obere und untere Endposition |
| 0xf2 0xf2 0x21 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Einstellung der oberen Endposition |
| 0xf2 0xf2 0x22 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Einstellung der unteren Endposition |
| 0xf2 0xf2 0x25 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Einstellung Speicher 1 |
| 0xf2 0xf2 0x26 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Einstellung Speicher 2 |
| 0xf2 0xf2 0x27 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Einstellung Speicher 3 |
| 0xf2 0xf2 0x28 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Einstellung Speicher 4 |

Strukturbeispiel:

AKTUELLE HÖHE: 1000 mm (0x03E8)

Befehl: 0xf2 0xf2 0x01 0x02 0x03 0xe8 0xee 0x7e

Hinweis:

Datenlänge = Da die Daten zwei Bytes enthalten, beträgt die Datenlänge 0x02

Prüfsumme = 0x01 + 0x02 + 0x03 + 0xe8 = 0xee

Antworthinweise Endpositionen:

data=0x0 Obere und untere Endposition sind nicht eingestellt

data=0x01 Obere Endposition ist eingestellt

data=0x10 Untere Endposition ist eingestellt

data=0x11 Obere und untere Endposition sind eingestellt

Hinweise zu den Speicherplätzen:

0x01- Speicher 1 eingestellt

0x02- Speicher 2 eingestellt

0x04- Speicher 3 eingestellt

0x08- Speicher 4 eingestellt

Wenn z. B. Speicher 1 und Speicher 2 eingestellt sind, lautet die Antwort 0x03 (Summe von 0x01 und 0x02).

Fehlertabelle:

| Daten | Beschreibung |
|--------------|--|
| 0x01 | e01, m1 Überstrom |
| 0x02 | e02, m2 Überstrom |
| 0x03 | e03, m3 Überstrom |
| 0x04 | e04, m4 Überstrom |
| 0x05 | e05, m5 Überstrom |
| 0x06 | e06, m6 Überstrom |
| 0x07 | e07, m1 Hall-Signal aus |
| 0x08 | e08, m2 Hall-Signal aus |
| 0x09 | e09, m3 Hall-Signal aus |
| 0x0a | e10, m4 Hall-Signal aus |
| 0x0b | e11, m5 Hall-Signal aus |
| 0x0c | e12, m6 Hall-Signal aus |
| 0x0d | e13, ab Kommunikationsunterbrechung Steuergerät |
| 0x0e | h01, Systembetriebsschutz |
| 0x0f | h01, Überhitzungsschutz |
| 0x10 | loc, Displayanzeige Tastenverriegelung Handgerät |

RS-232**Velocidad de transmisión en baudios: 9600****Modo de datos: 8****Bit de parada: 1****Tipo de paridad: ninguna****Estructura de los comandos:**

| Inicio | Función | Longitud de datos | Datos | Suma de comprobación | Fin |
|--------|---------|-------------------|-------------|-------------------------------------|-----|
| F1F1 | XX | XX | XX.....XXXX | Función + Longitud de datos + Datos | 7E |

Befehle:

| Funktion | Beschreibung |
|---|---|
| 0xf1 0xf1 0x01 0x00 0x01 0x7e | Arriba (se envía cada 200 ms para movimiento continuo) |
| 0xf1 0xf1 0x02 0x00 0x02 0x7e | Abajo (se envía cada 200 ms para movimiento continuo) |
| 0xf1 0xf1 0x0a 0x00 0x0a 0x7e | Detener acción |
| 0xf1 0xf1 0x1b 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Ir a x (mm) de altura P. ej., para ir a 900 mm, se convierte 900 a hexadecimal = 0x0384 0xf1 0xf1 0x1b 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x03 0x00 0x03 0x7e | Establecer ubicación de memoria 1 |
| 0xf1 0xf1 0x04 0x00 0x04 0x7e | Establecer ubicación de memoria 2 |
| 0xf1 0xf1 0x25 0x00 0x25 0x7e | Establecer ubicación de memoria 3 |
| 0xf1 0xf1 0x26 0x00 0x26 0x7e | Establecer ubicación de memoria 4 |
| 0xf1 0xf1 0x05 0x00 0x05 0x7e | Mover a la ubicación de memoria 1 |
| 0xf1 0xf1 0x06 0x00 0x06 0x7e | Mover a la ubicación de memoria 2 |
| 0xf1 0xf1 0x27 0x00 0x27 0x7e | Mover a la ubicación de memoria 3 |
| 0xf1 0xf1 0x28 0x00 0x28 0x7e | Mover a la ubicación de memoria 4 |
| 0xf1 0xf1 0x21 0x00 0x21 0x7e | Establecer límite superior de altura actual |
| 0xf1 0xf1 0x22 0x00 0x22 0x7e | Establecer límite inferior de altura actual |
| 0xf1 0xf1 0x21 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Establecer límite superior según altura (mm) P. ej., 900 mm, convertir 900 a hexadecimal = 0x0384 0xf1 0xf1 0x21 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x22 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Establecer límite inferior según altura (mm) P. ej., para 900 mm, se convierte 900 a hexadecimal = 0x0384 0xf1 0xf1 0x22 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x01 0x01 0x25 0x7e | Cancelar la configuración del límite superior |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x01 0x01 0x26 0x7e | Cancelar la configuración del límite inferior |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x00 0x23 0x7e | Cancelar la configuración de los límites superior e inferior |
| 0xf1 0xf1 0x1c 0x00 0x1c 0x7e | Consultar la versión del software |
| 0xf1 0xf1 0x20 0x00 0x20 0x7e | Consultar los límites superior e inferior establecidos (mm) |
| 0xf1 0xf1 0x0c 0x00 0x0c 0x7e | Consultar los límites superior e inferior máximos posibles (mm) |
| 0xf1 0xf1 0x07 0x00 0x07 0x7e | Estado de la consulta (modo normal / modo de restablecimiento / código de error) |
| 0xf1 0xf1 0x0e 0x00 0x0e 0x7e | Consultar la altura actual |
| 0xf1 0xf1 0x1f 0x01 0x00 0x20 0x7e | Consultar estado de bloqueo |
| 0xf1 0xf1 0x1f 0x01 0x01 0x21 0x7e | Bloquear el panel de control |
| 0xf1 0xf1 0x2b 0x00 0x2b 0x7e | Parada de emergencia |

Notas:

- Estado de error: para protección, puede pasar a estado de error. Envíe el comando «ABAJO» durante 5 segundos para pasar al modo de restablecimiento.
- El controlador tiene función de suspensión para ahorrar energía. Es posible que necesite enviar el código nuevamente después de la reactivación.

Estructura de respuesta:

| Función | Descripción |
|---|--|
| 0xf2 0xf2 0x01 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Altura actual (mm) |
| 0xf2 0xf2 0x01 0x03 data_h data_l memory_flag sum 0x7e | Altura actual (mm) del indicador de memoria |
| 0xf2 0xf2 0x02 0x01 data sum 0x7e | Error (E01-E13) |
| 0xf2 0xf2 0x04 0x00 0x04 0x7e | Restablecimiento |
| 0xf2 0xf2 0x02 0x00 data sum 0x7e | Estado anómalo |
| 0xf2 0xf2 0x07 0x04 h_h l_l h_l l_l sum 0x7e | Altura máxima y mínima posible |
| 0xf2 0xf2 0x1b 0x02 goal_h goal_l sum 0x7e | Altura especificada por el controlador externo |
| 0xf2 0xf2 0x1c 0x00 0x1c 0x7e | Versión del software |
| 0xf2 0xf2 0x1f 0x01 data sum 0x7e | Bloqueo 0 - No bloqueado 1 - Bloqueado |
| 0xf2 0xf2 0x20 0x01 data sum 0x7e | Configuración de límites superior e inferior |
| 0xf2 0xf2 0x21 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Ajuste del límite superior |
| 0xf2 0xf2 0x22 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Ajuste del límite inferior |
| 0xf2 0xf2 0x25 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Ajuste de la memoria 1 |
| 0xf2 0xf2 0x26 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Ajuste de la memoria 2 |
| 0xf2 0xf2 0x27 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Ajuste de la memoria 3 |
| 0xf2 0xf2 0x28 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Ajuste de la memoria 4 |

Ejemplo de estructura:

ALTURA ACTUAL: 1000 mm (0x03E8)

Comando: 0xf2 0xf2 0x01 0x02 0x03 0xe8 0Xee 0x7e

Nota:

Longitud de datos = como hay dos bytes en los datos, entonces la longitud de datos es 0x02

Suma de comprobación = 0x01 + 0x02 + 0x03 + 0xe8 = 0xee

Notas de respuesta acerca de los límites:

data=0x0 los límites superior e inferior no están establecidos

data=0x01 se ha establecido un límite superior

data=0x10 se ha establecido un límite inferior

data=0x11 se han establecido el límite superior y el límite inferior

Notas sobre espacios configurados para memoria:

0x01- Memoria 1 configurada

0x02- Memoria 2 configurada

0x04- Memoria 3 configurada

0x08- Memoria 4 configurada

P. ej., si se configuran tanto la memoria 1 como la memoria 2, la respuesta es 0x03 (0x01 y 0x02 sumados).

Tabla de errores:

| Datos | Descripción |
|--------------|--|
| 0x01 | e01, sobrecarga eléctrica en m1 |
| 0x02 | e02, sobrecarga eléctrica en m2 |
| 0x03 | e03, sobrecarga eléctrica en m3 |
| 0x04 | e04, sobrecarga eléctrica en m4 |
| 0x05 | e05, sobrecarga eléctrica en m5 |
| 0x06 | e06, sobrecarga eléctrica en m6 |
| 0x07 | e07, señal hall apagada en m1 |
| 0x08 | e08, señal hall apagada en m2 |
| 0x09 | e09, señal hall apagada en m3 |
| 0x0a | e10, señal hall apagada en m4 |
| 0x0b | e11, señal hall apagada en m5 |
| 0x0c | e12, señal hall apagada en m6 |
| 0x0d | e13, interrupción de comunicación de la caja de control ab |
| 0x0e | h01, protección del sistema de funcionamiento |
| 0x0f | h01, protección contra sobrecalentamiento |
| 0x10 | loc, icono en pantalla indicativo de bloqueo de botones del panel de control |

RS-232**Débit : 9600****Mode données : 8****Bit d'arrêt : 1****Type de parité : aucune****Structure de commande :**

| Démarrer | Fonction | Longueur des données | Données | Somme de contrôle | Fin |
|----------|----------|----------------------|-------------|---|-----|
| F1F1 | XX | XX | XX.....XXXX | Fonction + longueur des données + données | 7E |

Commandes :

| Fonction | Description |
|---|---|
| 0xf1 0xf1 0x01 0x00 0x01 0x7e | Vers le haut (envoyer toutes les 200 ms pour un mouvement continu) |
| 0xf1 0xf1 0x02 0x00 0x02 0x7e | Vers le bas (envoyer toutes les 200 ms pour un mouvement continu) |
| 0xf1 0xf1 0x0a 0x00 0x0a 0x7e | Arrêter l'action |
| 0xf1 0xf1 0x1b 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Aller à une hauteur de x (mm) p.ex. pour passer à 900 mm, convertir 900 en hexadécimal = 0x0384 0xf1 0xf1 0x1b 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x03 0x00 0x03 0x7e | Définir la position mémorisée 1 |
| 0xf1 0xf1 0x04 0x00 0x04 0x7e | Définir la position mémorisée 2 |
| 0xf1 0xf1 0x25 0x00 0x25 0x7e | Définir la position mémorisée 3 |
| 0xf1 0xf1 0x26 0x00 0x26 0x7e | Définir la position mémorisée 4 |
| 0xf1 0xf1 0x05 0x00 0x05 0x7e | Déplacer vers la position mémorisée 1 |
| 0xf1 0xf1 0x06 0x00 0x06 0x7e | Déplacer vers la position mémorisée 2 |
| 0xf1 0xf1 0x27 0x00 0x27 0x7e | Déplacer vers la position mémorisée 3 |
| 0xf1 0xf1 0x28 0x00 0x28 0x7e | Déplacer vers la position mémorisée 4 |
| 0xf1 0xf1 0x21 0x00 0x21 0x7e | Définir la hauteur actuelle comme limite supérieure |
| 0xf1 0xf1 0x22 0x00 0x22 0x7e | Définir la hauteur actuelle comme limite inférieure |
| 0xf1 0xf1 0x21 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Réglage de la limite supérieure par la hauteur (mm) p.ex. 900 mm, convertir 900 en hexadécimal = 0x0384 0xf1 0xf1 0x21 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x22 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Réglage de la limite inférieure par la hauteur (mm) p.ex. 900 mm, convertir 900 en hexadécimal = 0x0384 0xf1 0xf1 0x22 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x01 0x01 0x25 0x7e | Annuler les réglages de limite supérieure |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x01 0x01 0x26 0x7e | Annuler les réglages de limite inférieure |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x00 0x23 0x7e | Annuler les réglages de limites supérieure et inférieure |
| 0xf1 0xf1 0x1c 0x00 0x1c 0x7e | Demander la version du logiciel |
| 0xf1 0xf1 0x20 0x00 0x20 0x7e | Demander les limites supérieure et inférieure définies (mm) |
| 0xf1 0xf1 0x0c 0x00 0x0c 0x7e | Demander les limites supérieure et inférieure maximales possibles (mm) |
| 0xf1 0xf1 0x07 0x00 0x07 0x7e | État de la requête (mode normal/mode réinitialisation/code d'erreur) |
| 0xf1 0xf1 0x0e 0x00 0x0e 0x7e | Demander la hauteur actuelle |
| 0xf1 0xf1 0x1f 0x01 0x00 0x20 0x7e | Demander l'état de verrouillage |
| 0xf1 0xf1 0x1f 0x01 0x01 0x21 0x7e | Verrouiller le panneau de commande |
| 0xf1 0xf1 0x2b 0x00 0x2b 0x7e | Arrêt d'urgence |

Remarques :

- État d'erreur : pour assurer la protection, il se peut que l'appareil passe à l'état d'erreur. Activez la commande VERS LE BAS pendant 5 secondes pour passer en mode réinitialisation.
- Le contrôleur dispose d'une fonction de veille pour économiser l'énergie. Vous devrez peut-être envoyer à nouveau le code après le réveil.

Structure de la réponse :

| Fonction | Description |
|---|--|
| 0xf2 0xf2 0x01 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Hauteur actuelle (mm) |
| 0xf2 0xf2 0x01 0x03 data_h data_l memory_flag sum 0x7e | Hauteur actuelle (mm) du flag mémoire |
| 0xf2 0xf2 0x02 0x01 data sum 0x7e | Erreur (E01-E13) |
| 0xf2 0xf2 0x04 0x00 0x04 0x7e | Réinitialisation |
| 0xf2 0xf2 0x02 0x00 data sum 0x7e | État anormal |
| 0xf2 0xf2 0x07 0x04 h_h l_l h_l l_l sum 0x7e | Hauteurs maximale et minimale possibles |
| 0xf2 0xf2 0x1b 0x02 goal_h goal_l sum 0x7e | Hauteur spécifiée par le contrôleur externe |
| 0xf2 0xf2 0x1c 0x00 0x1c 0x7e | Version du logiciel |
| 0xf2 0xf2 0x1f 0x01 data sum 0x7e | Verrou 0 - non verrouillé 1 - verrouillé |
| 0xf2 0xf2 0x20 0x01 data sum 0x7e | Paramètres de limites supérieure et inférieure |
| 0xf2 0xf2 0x21 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Paramètre limite supérieure |
| 0xf2 0xf2 0x22 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Paramètre limite inférieure |
| 0xf2 0xf2 0x25 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Paramètre mémoire 1 |
| 0xf2 0xf2 0x26 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Paramètre mémoire 2 |
| 0xf2 0xf2 0x27 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Paramètre mémoire 3 |
| 0xf2 0xf2 0x28 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Paramètre mémoire 4 |

Exemple de structure :

HAUTEUR ACTUELLE : 1000 mm (0x03E8)

Commande : 0xf2 0xf2 0x01 0x02 0x03 0xe8 0Xee 0x7e

Remarque :

Longueur des données = elles contiennent deux octets, donc la longueur des données est de 0x02

Somme de contrôle = 0x01 + 0x02 + 0x03 + 0xe8 = 0xee

Notes de réponses sur les limites :

data=0x0 les limites supérieure et inférieure ne sont pas définies

data=0x01 la limite supérieure est définie

data=0x10 la limite inférieure est définie

data=0x11 les limites supérieure et la limite inférieure sont définies

Notes sur le logement mémoire :

0x01- Mémoire 1 définie

0x02- Mémoire 2 définie

0x04- Mémoire 3 définie

0x08- Mémoire 4 définie

Par exemple, si les mémoires 1 et 2 sont définies, la réponse est 0x03 (la somme de 0x01 et 0x02).

Tableau des erreurs :

| Données | Description |
|----------------|---|
| 0x01 | e01, surintensité m1 |
| 0x02 | e02, surintensité m2 |
| 0x03 | e03, surintensité m3 |
| 0x04 | e04, surintensité m4 |
| 0x05 | e05, surintensité m5 |
| 0x06 | e06, surintensité m6 |
| 0x07 | e07, signal hall m1 éteint |
| 0x08 | e08, signal hall m2 éteint |
| 0x09 | e09, signal hall m3 éteint |
| 0x0a | e10, signal hall m4 éteint |
| 0x0b | e11, signal hall m5 éteint |
| 0x0c | e12, signal hall m6 désactivé |
| 0x0d | e13, interruption de communication avec le boîtier de commande ab |
| 0x0e | h01, protection du système en fonctionnement |
| 0x0f | h01, protection contre la surchauffe |
| 0x10 | loc, affichage du verrouillage sur la commande manuelle |

RS-232**Baud rate: 9600****Modalità dati: 8****Bit di stop: 1****Tipo di parità: nessuno****Struttura dei comandi:**

| Inizio | Funzione | Lunghezza dati | Dati | Checksum | Fine |
|--------|----------|----------------|------------|----------------------------------|------|
| F1F1 | XX | XX | XX....XXXX | Funzione + Lunghezza dati + Dati | 7E |

Comandi:

| Funzione | Descrizione |
|---|---|
| 0xf1 0xf1 0x01 0x00 0x01 0x7e | Su (invio ogni 200 ms per movimento continuo) |
| 0xf1 0xf1 0x02 0x00 0x02 0x7e | Giù (invio ogni 200 ms per movimento continuo) |
| 0xf1 0xf1 0x0a 0x00 0x0a 0x7e | Interrompi azione |
| 0xf1 0xf1 0x1b 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Vai all'altezza x (mm) ad es. per andare a 900 mm, convertire 900 in esadecimale = 0x0384 0xf1 0xf1 0x1b 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x03 0x00 0x03 0x7e | Imposta posizione predefinita 1 |
| 0xf1 0xf1 0x04 0x00 0x04 0x7e | Imposta posizione predefinita 2 |
| 0xf1 0xf1 0x25 0x00 0x25 0x7e | Imposta posizione predefinita 3 |
| 0xf1 0xf1 0x26 0x00 0x26 0x7e | Imposta posizione predefinita 4 |
| 0xf1 0xf1 0x05 0x00 0x05 0x7e | Sposta nella posizione predefinita 1 |
| 0xf1 0xf1 0x06 0x00 0x06 0x7e | Sposta nella posizione predefinita 2 |
| 0xf1 0xf1 0x27 0x00 0x27 0x7e | Sposta nella posizione predefinita 3 |
| 0xf1 0xf1 0x28 0x00 0x28 0x7e | Sposta nella posizione predefinita 4 |
| 0xf1 0xf1 0x21 0x00 0x21 0x7e | Imposta altezza corrente come limite superiore |
| 0xf1 0xf1 0x22 0x00 0x22 0x7e | Imposta altezza corrente come limite inferiore |
| 0xf1 0xf1 0x21 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Imposta limite superiore tramite altezza (mm) ad es. per 900 mm, convertire 900 in esadecimale = 0x0384 0xf1 0xf1 0x21 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x22 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Imposta limite inferiore tramite altezza (mm) ad es. per 900 mm, convertire 900 in esadecimale = 0x0384 0xf1 0xf1 0x22 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x01 0x01 0x25 0x7e | Annulla le impostazioni del limite superiore |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x01 0x01 0x26 0x7e | Annulla le impostazioni del limite inferiore |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x00 0x23 0x7e | Annulla le impostazioni dei limiti superiore e inferiore |
| 0xf1 0xf1 0x1c 0x00 0x1c 0x7e | Interrogazione versione software |
| 0xf1 0xf1 0x20 0x00 0x20 0x7e | Interrogazione limiti superiore e inferiore impostati (mm) |
| 0xf1 0xf1 0x0c 0x00 0x0c 0x7e | Interrogazione limiti superiore e inferiore massimi possibili (mm) |
| 0xf1 0xf1 0x07 0x00 0x07 0x7e | Interrogazione stato (modalità normale/modalità reset/codice errore) |
| 0xf1 0xf1 0x0e 0x00 0x0e 0x7e | Interrogazione altezza corrente |
| 0xf1 0xf1 0x1f 0x01 0x00 0x20 0x7e | Interrogazione stato blocco |
| 0xf1 0xf1 0x1f 0x01 0x01 0x21 0x7e | Blocca pannello di controllo |
| 0xf1 0xf1 0x2b 0x00 0x2b 0x7e | Arresto di emergenza |

Note:

- Stato di errore: lo stato di errore può subentrare a scopo di protezione. Inviare il comando GIÙ per 5 secondi per accedere alla modalità di reset.
- Il controller è dotato di una funzione di sospensione per risparmiare energia. Potrebbe essere necessario inviare nuovamente il codice dopo la riattivazione.

Struttura della risposta:

| Funzione | Descrizione |
|---|---|
| 0xf2 0xf2 0x01 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Altezza corrente (mm) |
| 0xf2 0xf2 0x01 0x03 data_h data_l memory_flag sum 0x7e | Altezza corrente (mm) del flag di memoria |
| 0xf2 0xf2 0x02 0x01 data sum 0x7e | Errore (E01-E13) |
| 0xf2 0xf2 0x04 0x00 0x04 0x7e | Reset |
| 0xf2 0xf2 0x02 0x00 data sum 0x7e | Stato anomalo |
| 0xf2 0xf2 0x07 0x04 h_h l_l h_l l sum 0x7e | Altezze massima e minima possibili |
| 0xf2 0xf2 0x1b 0x02 goal_h goal_l sum 0x7e | Altezza specificata con controller esterno |
| 0xf2 0xf2 0x1c 0x00 0x1c 0x7e | Versione software |
| 0xf2 0xf2 0x1f 0x01 data sum 0x7e | Blocco 0 - non bloccato 1 - bloccato |
| 0xf2 0xf2 0x20 0x01 data sum 0x7e | Impostazioni dei limiti superiore e inferiore |
| 0xf2 0xf2 0x21 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Impostazione del limite superiore |
| 0xf2 0xf2 0x22 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Impostazione del limite inferiore |
| 0xf2 0xf2 0x25 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Impostazione memoria 1 |
| 0xf2 0xf2 0x26 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Impostazione memoria 2 |
| 0xf2 0xf2 0x27 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Impostazione memoria 3 |
| 0xf2 0xf2 0x28 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Impostazione memoria 4 |

Esempio di struttura:

ALTEZZA CORRENTE: 1000 mm (0x03E8)

Comando: 0xf2 0xf2 0x01 0x02 0x03 0xe8 0Xee 0x7e

Nota:

Lunghezza dati = i dati contengono due byte, quindi la lunghezza dati è 0x02

Checksum = 0x01 + 0x02 + 0x03 + 0xe8 = 0xee

Note di risposta sui limiti:

data=0x0 i limiti superiore e inferiore non sono impostati

data=0x01 il limite superiore è impostato

data=0x10 il limite inferiore è impostato

data=0x11 il limite superiore e il limite inferiore sono impostati

Note relative agli slot di memoria:

0x01- memoria 1 impostata

0x02- memoria 2 impostata

0x04- memoria 3 impostata

0x08- memoria 4 impostata

ad es. se sono impostate sia la memoria 1 che la memoria 2, la risposta è 0x03 (somma di 0x01 e 0x02).

Tabella degli errori:

| Dati | Descrizione |
|-------------|--|
| 0x01 | e01, sovracorrente m1 |
| 0x02 | e02, sovracorrente m2 |
| 0x03 | e03, sovracorrente m3 |
| 0x04 | e04, sovracorrente m4 |
| 0x05 | e05, sovracorrente m5 |
| 0x06 | e06, sovracorrente m6 |
| 0x07 | e07, segnale Hall m1 assente |
| 0x08 | e08, segnale Hall m2 assente |
| 0x09 | e09, segnale Hall m3 assente |
| 0x0a | e10, segnale Hall m4 assente |
| 0x0b | e11, segnale Hall m5 assente |
| 0x0c | e12, segnale Hall m6 assente |
| 0x0d | e13, comunicazione con box di controllo ab interrotta |
| 0x0e | h01, protezione sistema operativo |
| 0x0f | h01, protezione da surriscaldamento |
| 0x10 | loc, indicazione blocco pulsante pannello di controllo |

RS-232**Baudrate: 9600****Gegevensmodus: 8"****Stopbit: 1****Pariteitstype: geen****Opdrachtstructuur:**

| Start | Functie | Gegevenslengte | Gegevens | Controlesom | Einde |
|-------|---------|----------------|------------|-------------------------------------|-------|
| F1F1 | XX | XX | XX....XXXX | Functie + gegevenslengte + gegevens | 7E |

Opdrachten:

| Functie | Beschrijving |
|---|--|
| 0xf1 0xf1 0x01 0x00 0x01 0x7e | Omhoog (elke 200 ms verzenden voor continue beweging) |
| 0xf1 0xf1 0x02 0x00 0x02 0x7e | Omlaag (elke 200 ms verzenden voor continue beweging) |
| 0xf1 0xf1 0x0a 0x00 0x0a 0x7e | Actie stoppen |
| 0xf1 0xf1 0x1b 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Ga naar x (mm) hoogte bijv.: om naar 900 mm te gaan, moet 900 worden geconverteerd naar hex = 0x0384 0xf1 0xf1 0x1b 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x03 0x00 0x03 0x7e | Geheugenlocatie 1 instellen |
| 0xf1 0xf1 0x04 0x00 0x04 0x7e | Geheugenlocatie 2 instellen |
| 0xf1 0xf1 0x25 0x00 0x25 0x7e | Geheugenlocatie 3 instellen |
| 0xf1 0xf1 0x26 0x00 0x26 0x7e | Geheugenlocatie 4 instellen |
| 0xf1 0xf1 0x05 0x00 0x05 0x7e | Naar geheugenlocatie 1 verplaatsen |
| 0xf1 0xf1 0x06 0x00 0x06 0x7e | Naar geheugenlocatie 2 verplaatsen |
| 0xf1 0xf1 0x27 0x00 0x27 0x7e | Naar geheugenlocatie 3 verplaatsen |
| 0xf1 0xf1 0x28 0x00 0x28 0x7e | Naar geheugenlocatie 4 verplaatsen |
| 0xf1 0xf1 0x21 0x00 0x21 0x7e | Huidige hoogte instellen als bovengrens |
| 0xf1 0xf1 0x22 0x00 0x22 0x7e | Huidige hoogte instellen als ondergrens |
| 0xf1 0xf1 0x21 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Bovengrens instellen op hoogte (mm) bijv. 900 mm: converteer 900 naar hex = 0x0384 0xf1 0xf1 0x21 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x22 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Ondergrens instellen op hoogte (mm) bijv. 900 mm: converteer 900 naar hex = 0x0384 0xf1 0xf1 0x22 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x01 0x01 0x25 0x7e | Instellingen voor bovengrens annuleren |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x01 0x01 0x26 0x7e | Instellingen voor ondergrens annuleren |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x00 0x23 0x7e | Instellingen voor boven- en ondergrens annuleren |
| 0xf1 0xf1 0x1c 0x00 0x1c 0x7e | Softwareversie opvragen |
| 0xf1 0xf1 0x20 0x00 0x20 0x7e | Ingestelde boven- en ondergrenzen (in mm) opvragen |
| 0xf1 0xf1 0x0c 0x00 0x0c 0x7e | Maximale boven- en ondergrens (in mm) opvragen |
| 0xf1 0xf1 0x07 0x00 0x07 0x7e | Status (normale modus / modus resetten / foutcode) opvragen |
| 0xf1 0xf1 0x0e 0x00 0x0e 0x7e | Huidige hoogte opvragen |
| 0xf1 0xf1 0x1f 0x01 0x00 0x20 0x7e | Vergrendelingsstatus opvragen |
| 0xf1 0xf1 0x1f 0x01 0x01 0x21 0x7e | Bedieningspaneel vergrendelen |
| 0xf1 0xf1 0x2b 0x00 0x2b 0x7e | Noodstop |

Opmerkingen:

- Foutstatus: om deze te beschermen, kan naar foutstatus worden geschakeld. Verzend de opdracht OMLAAG gedurende 5 seconden om naar de modus resetten te gaan.
- De controller heeft een slaapfunctie om stroom te besparen. Mogelijk moet u de code na het ontwaken opnieuw verzenden.

Antwoordstructuur:

| Functie | Beschrijving |
|---|--|
| 0xf2 0xf2 0x01 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Huidige hoogte (mm) |
| 0xf2 0xf2 0x01 0x03 data_h data_l memory_flag sum 0x7e | Huidige hoogte (mm) van de geheugenvlag |
| 0xf2 0xf2 0x02 0x01 data sum 0x7e | Fout (E01-E13) |
| 0xf2 0xf2 0x04 0x00 0x04 0x7e | Resetten |
| 0xf2 0xf2 0x02 0x00 data sum 0x7e | Abnormale status |
| 0xf2 0xf2 0x07 0x04 h_h h_l l_l sum 0x7e | Maximaal en minimaal mogelijke hoogte |
| 0xf2 0xf2 0x1b 0x02 goal_h goal_l sum 0x7e | Door de externe controller gespecificeerde hoogte |
| 0xf2 0xf2 0x1c 0x00 0x1c 0x7e | Softwareversie |
| 0xf2 0xf2 0x1f 0x01 data sum 0x7e | Vergrendeling 0 - niet vergrendeld 1 - vergrendeld |
| 0xf2 0xf2 0x20 0x01 data sum 0x7e | Instellingen voor boven- en ondergrens |
| 0xf2 0xf2 0x21 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Instelling voor bovengrens |
| 0xf2 0xf2 0x22 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Instelling voor ondergrens |
| 0xf2 0xf2 0x25 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Instelling 1 voor geheugen |
| 0xf2 0xf2 0x26 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Instelling 2 voor geheugen |
| 0xf2 0xf2 0x27 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Instelling 3 voor geheugen |
| 0xf2 0xf2 0x28 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Instelling 4 voor geheugen |

Voorbeeld structuur:

HUIDIGE HOOGTE: 1000 mm (0x03E8)

Opdracht: 0xf2 0xf2 0x01 0x02 0x03 0xe8 0xee 0x7e

Opmerking:

Gegevenslengte = de gegevens bevatten twee bytes, dus de gegevenslengte is 0x02

Controlesom = 0x01 + 0x02 + 0x03 + 0xe8 = 0xee

Opmerkingen voor antwoorden over grenswaarden:

data=0x0 boven- en ondergrens zijn niet ingesteld

data=0x01 bovengrens is ingesteld

data=0x10 ondergrens is ingesteld

data=0x11 boven- en ondergrens zijn ingesteld

Opmerkingen over geheugensleuven:

0x01- Geheugen 1 ingesteld

0x02- Geheugen 2 ingesteld

0x04- Geheugen 3 ingesteld

0x08- Geheugen 4 ingesteld

bijv. als zowel geheugen 1 als geheugen 2 zijn ingesteld, dan is het antwoord 0x03 (0x01 en 0x02 opgeteld).

Foutentabel:

| Gegevens | Beschrijving |
|-----------------|--|
| 0x01 | e01, overstroom m1 |
| 0x02 | e02, overstroom m2 |
| 0x03 | e03, overstroom m3 |
| 0x04 | e04, overstroom m4 |
| 0x05 | e05, overstroom m5 |
| 0x06 | e06, overstroom m6 |
| 0x07 | e07, halsignaal m1 uit |
| 0x08 | e08, halsignaal m2 uit |
| 0x09 | e09, halsignaal m3 uit |
| 0x0a | e10, halsignaal m4 uit |
| 0x0b | e11, halsignaal m5 uit |
| 0x0c | e12, halsignaal m6 uit |
| 0x0d | e13, ab communicatieonderbreking schakelkast |
| 0x0e | h01, bescherming werkend systeem |
| 0x0f | h01, oververhittingsbeveiliging |
| 0x10 | lock, pictogram dat aangeeft dat de handset vergrendeld is |

RS-232**Szybkość transmisji: 9600****Tryb danych: 8****Bit zakończenia transmisji: 1****Typ parzystości: brak****Struktura polecenia:**

| Start | Funkcja | Długość danych | Data | Suma kontrolna | Koniec |
|-------|---------|----------------|------------|---------------------------------|--------|
| F1F1 | XX | XX | XX....XXXX | Funkcja + długość danych + dane | 7E |

Polecenie:

| Funkcja | Opis |
|---|---|
| 0xf1 0xf1 0x01 0x00 0x01 0x7e | W górę (wysyłane co 200 ms w przypadku ruchu ciągłego) |
| 0xf1 0xf1 0x02 0x00 0x02 0x7e | W dół (wysyłane co 200 ms w przypadku ruchu ciągłego) |
| 0xf1 0xf1 0x0a 0x00 0x0a 0x7e | Zatrzymanie działania |
| 0xf1 0xf1 0x1b 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Przejdź do x (mm) wysokości np. aby przejść do 900 mm, konwertuj 900 na kod szesnastkowy = 0x0384 0xf1 0xf1 0x1b 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x03 0x00 0x03 0x7e | Ustaw lokalizację w pamięci 1 |
| 0xf1 0xf1 0x04 0x00 0x04 0x7e | Ustaw lokalizację w pamięci 2 |
| 0xf1 0xf1 0x25 0x00 0x25 0x7e | Ustaw lokalizację w pamięci 3 |
| 0xf1 0xf1 0x26 0x00 0x26 0x7e | Ustaw lokalizację w pamięci 4 |
| 0xf1 0xf1 0x05 0x00 0x05 0x7e | Przejdź do lokalizacji w pamięci 1 |
| 0xf1 0xf1 0x06 0x00 0x06 0x7e | Przejdź do lokalizacji w pamięci 2 |
| 0xf1 0xf1 0x27 0x00 0x27 0x7e | Przejdź do lokalizacji w pamięci 3 |
| 0xf1 0xf1 0x28 0x00 0x28 0x7e | Przejdź do lokalizacji w pamięci 4 |
| 0xf1 0xf1 0x21 0x00 0x21 0x7e | Ustaw bieżącą wysokość jako górny limit |
| 0xf1 0xf1 0x22 0x00 0x22 0x7e | Ustaw bieżącą wysokość jako dolny limit |
| 0xf1 0xf1 0x21 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Ustaw górny limit na wysokości (mm) np. 900 mm, konwertuj 900 na kod szesnastkowy = 0x0384 0xf1 0xf1 0x21 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x22 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Ustaw dolny limit na wysokości (mm) np. 900 mm, konwertuj 900 na kod szesnastkowy = 0x0384 0xf1 0xf1 0x22 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x01 0x01 0x25 0x7e | Anuluj ustawienia górnego limitu |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x01 0x01 0x26 0x7e | Anuluj ustawienia dolnego limitu |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x00 0x23 0x7e | Anuluj ustawienia górnego i dolnego limitu |
| 0xf1 0xf1 0x1c 0x00 0x1c 0x7e | Sprawdź wersję oprogramowania |
| 0xf1 0xf1 0x20 0x00 0x20 0x7e | Sprawdź ustawienie górnego i dolnego limitu (mm) |
| 0xf1 0xf1 0x0c 0x00 0x0c 0x7e | Sprawdź maksymalny możliwy górny i dolny limit (mm) |
| 0xf1 0xf1 0x07 0x00 0x07 0x7e | Sprawdź status (Tryb normalny/Tryb resetowania/Kod błędu) |
| 0xf1 0xf1 0x0e 0x00 0x0e 0x7e | Sprawdź bieżącą wysokość |
| 0xf1 0xf1 0x1f 0x01 0x00 0x20 0x7e | Sprawdź stan blokady |
| 0xf1 0xf1 0x1f 0x01 0x01 0x21 0x7e | Zablokuj panel sterowania |
| 0xf1 0xf1 0x2b 0x00 0x2b 0x7e | Zatrzymanie awaryjne |

Uwagi:

- Stan błędu: W celu ochrony urządzenie może przejść w stan błędu. Wysyłaj polecenie w DÓŁ przez 5 sekund, aby przejść w tryb resetowania.
- Kontroler jest wyposażony w funkcję uspienia w celu oszczędzania energii. Może być konieczne ponowne przestanie kodu po wybudzeniu.

Struktura odpowiedzi:

| Funkcja | Opis |
|---|--|
| 0xf2 0xf2 0x01 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Bieżąca wysokość (mm) |
| 0xf2 0xf2 0x01 0x03 data_h data_l memory_flag sum 0x7e | Bieżąca wysokość (mm) flagi pamięci |
| 0xf2 0xf2 0x02 0x01 data sum 0x7e | Błąd (E01-E13) |
| 0xf2 0xf2 0x04 0x00 0x04 0x7e | Przycisk reset |
| 0xf2 0xf2 0x02 0x00 data sum 0x7e | Nieprawidłowy status |
| 0xf2 0xf2 0x07 0x04 h_h l_l h_l sum 0x7e | Maksymalna i minimalna możliwa wysokość |
| 0xf2 0xf2 0x1b 0x02 goal_h goal_l sum 0x7e | Wysokość podana w zewnętrznym kontrolerze |
| 0xf2 0xf2 0x1c 0x00 0x1c 0x7e | Wersja oprogramowania |
| 0xf2 0xf2 0x1f 0x01 data sum 0x7e | Blokada 0 - niezablokowana 1 - zablokowana |
| 0xf2 0xf2 0x20 0x01 data sum 0x7e | Ustawienia górnego i dolnego limitu |
| 0xf2 0xf2 0x21 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Ustawienie górnego limitu |
| 0xf2 0xf2 0x22 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Ustawienie dolnego limitu |
| 0xf2 0xf2 0x25 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Ustawienie pamięci 1 |
| 0xf2 0xf2 0x26 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Ustawienie pamięci 2 |
| 0xf2 0xf2 0x27 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Ustawienie pamięci 3 |
| 0xf2 0xf2 0x28 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Ustawienie pamięci 4 |

Przykład struktury:

BIEŻĄCA WYSOKOŚĆ: 1000 mm (0x03E8)

Polecenie: 0xf2 0xf2 0x01 0x02 0x03 0xe8 0Xee 0x7e

Uwaga:

Długość danych = w danych są dwa bajty, toteż Długość danych wynosi 0x02

Suma kontrolna = 0x01 + 0x02 + 0x03 + 0xe8 = 0xee

Uwagi do odpowiedzi dot. limitu:

data=0x0 górny i dolny limit nie został ustawiony

data=0x01 górny limit jest ustawiony

data=0x10 dolny limit jest ustawiony

data=0x11 górny i dolny limit są ustawione

Uwagi do przedziałów pamięci:

0x01 - Pamięć 1 ustawiona

0x02 - Pamięć 2 ustawiona

0x04 - Pamięć 3 ustawiona

0x08 - Pamięć 4 ustawiona

np. jeśli pamięć 1 i pamięć 2 są ustawione, odpowiedź wynosi 0x03 (suma 0x01 i 0x02).

Tablica błędów:

| Data | Opis |
|-------------|---|
| 0x01 | e01, przetężenie m1 |
| 0x02 | e02, przetężenie m2 |
| 0x03 | e03, przetężenie m3 |
| 0x04 | e04, przetężenie m4 |
| 0x05 | e05, przetężenie m5 |
| 0x06 | e06, przetężenie m6 |
| 0x07 | e07, sygnał hall m1 wył |
| 0x08 | e08, sygnał hall m2 wył |
| 0x09 | e09, sygnał hall m3 wył |
| 0x0a | e10, sygnał hall m4 wył |
| 0x0b | e11, sygnał hall m5 wył |
| 0x0c | e12, sygnał hall m6 wył |
| 0x0d | e13, przerwa komunikacji skrzynki sterowania ab |
| 0x0e | h01, ochrona systemu roboczego |
| 0x0f | h01, ochrona przed przegrzaniem |
| 0x10 | loc, blokada przycisków klawiatury wyświetlacza |

RS-232**Velocidade de transmissão: 9600****Modo de dados: 8****Bit de paragem: 1****Tipo de paridade: nenhuma****Estrutura dos comandos:**

| Iniciar | Função | Comprimento dos dados | Dados | Soma de controlo | Fim |
|---------|--------|-----------------------|-----------|--|-----|
| F1F1 | XX | XX | XX...XXXX | Função + Comprimento dos dados + Dados | 7E |

Comandos:

| Função | Descrição |
|---|--|
| 0xf1 0xf1 0x01 0x00 0x01 0x7e | Para cima (enviar a cada 200 ms, para movimento contínuo) |
| 0xf1 0xf1 0x02 0x00 0x02 0x7e | Para baixo (enviar a cada 200 ms, para movimento contínuo) |
| 0xf1 0xf1 0x0a 0x00 0x0a 0x7e | Interromper ação |
| 0xf1 0xf1 0x1b 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Ir para x (mm) de altura Por exemplo: para ir para 900 mm, converta 900 para hexadecimal = 0x0384 0xf1 0xf1 0x1b 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x03 0x00 0x03 0x7e | Definir a posição 1 da memória |
| 0xf1 0xf1 0x04 0x00 0x04 0x7e | Definir a posição 2 da memória |
| 0xf1 0xf1 0x25 0x00 0x25 0x7e | Definir a posição 3 da memória |
| 0xf1 0xf1 0x26 0x00 0x26 0x7e | Definir a posição 4 da memória |
| 0xf1 0xf1 0x05 0x00 0x05 0x7e | Ir para a posição 1 da memória |
| 0xf1 0xf1 0x06 0x00 0x06 0x7e | Ir para a posição 2 da memória |
| 0xf1 0xf1 0x27 0x00 0x27 0x7e | Ir para a posição 3 da memória |
| 0xf1 0xf1 0x28 0x00 0x28 0x7e | Ir para a posição 4 da memória |
| 0xf1 0xf1 0x21 0x00 0x21 0x7e | Fazer da altura atual o limite superior |
| 0xf1 0xf1 0x22 0x00 0x22 0x7e | Fazer da altura atual o limite inferior |
| 0xf1 0xf1 0x21 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Definir o limite superior por altura (mm) Por exemplo: 900 mm, converter 900 para hexadecimal = 0x0384 0xf1 0xf1 0x21 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x22 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Definir o limite inferior por altura (mm) Por exemplo: 900 mm, converter 900 para hexadecimal = 0x0384 0xf1 0xf1 0x22 0x02 0x03 0x84 0xa4 0x7e |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x01 0x01 0x25 0x7e | Cancelar as configurações do limite superior |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x01 0x01 0x26 0x7e | Cancelar as configurações do limite inferior |
| 0xf1 0xf1 0x23 0x00 0x23 0x7e | Cancelar as configurações dos limites superior e inferior |
| 0xf1 0xf1 0x1c 0x00 0x1c 0x7e | Versão do software de consulta |
| 0xf1 0xf1 0x20 0x00 0x20 0x7e | Consultar os limites superior e inferior definidos (mm) |
| 0xf1 0xf1 0x0c 0x00 0x0c 0x7e | Consultar os limites superior e inferior possíveis (mm) |
| 0xf1 0xf1 0x07 0x00 0x07 0x7e | Consultar o estado (Modo normal / Modo de reinicialização / Código de erro) |
| 0xf1 0xf1 0x0e 0x00 0x0e 0x7e | Consultar a altura atual |
| 0xf1 0xf1 0x1f 0x01 0x00 0x20 0x7e | Consultar o estado do bloqueio |
| 0xf1 0xf1 0x1f 0x01 0x01 0x21 0x7e | Bloquear o painel de controlo |
| 0xf1 0xf1 0x2b 0x00 0x2b 0x7e | Paragem de emergência |

Notas:

- Estado de Erro: por questão de proteção, pode entrar em estado de erro. Envie o comando PARA BAIXO durante 5 segundos, para entrar no modo de reinicialização.
- O controlador tem uma função de suspensão, para economizar energia. Pode ser necessário enviar o código novamente após o despertar.

Estrutura da resposta:

| Função | Descrição |
|---|---|
| 0xf2 0xf2 0x01 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Altura atual (mm) |
| 0xf2 0xf2 0x01 0x03 data_h data_l memory_flag sum 0x7e | Altura atual (mm) do sinalizador de memória |
| 0xf2 0xf2 0x02 0x01 data sum 0x7e | Erro (E01-E13) |
| 0xf2 0xf2 0x04 0x00 0x04 0x7e | Reinicialização |
| 0xf2 0xf2 0x02 0x00 data sum 0x7e | Estado anormal |
| 0xf2 0xf2 0x07 0x04 h_h l_l h_l sum 0x7e | Alturas máxima e mínima possíveis |
| 0xf2 0xf2 0x1b 0x02 goal_h goal_l sum 0x7e | Altura especificada do controlador externo |
| 0xf2 0xf2 0x1c 0x00 0x1c 0x7e | Versão do software |
| 0xf2 0xf2 0x1f 0x01 data sum 0x7e | Bloqueio: 0 – não bloqueado; 1 – bloqueado |
| 0xf2 0xf2 0x20 0x01 data sum 0x7e | Configurações dos limites superior e inferior |
| 0xf2 0xf2 0x21 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Configuração do limite superior |
| 0xf2 0xf2 0x22 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Configuração do limite inferior |
| 0xf2 0xf2 0x25 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Configuração da memória 1 |
| 0xf2 0xf2 0x26 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Configuração da memória 2 |
| 0xf2 0xf2 0x27 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Configuração da memória 3 |
| 0xf2 0xf2 0x28 0x02 data_h data_l sum 0x7e | Configuração da memória 4 |

Exemplo de estrutura:

ALTURA ATUAL: 1000 mm (0x03E8)

Comando: 0xf2 0xf2 0x01 0x02 0x03 0xe8 0Xee 0x7e

Nota:

Comprimento dos dados = existem dois bytes nos dados, pelo que o comprimento dos dados é 0x02

Soma de controlo = 0x01 + 0x02 + 0x03 + 0xe8 = 0xee

Limitar notas de resposta:

data=0x0 os limites superior e inferior não estão definidos

data=0x01 o limite superior está definido

data=0x10 o limite inferior está definido

data=0x11 os limites superior e inferior estão definidos

Notas sobre a ranhura de memória:

0x01– Memória 1 definida

0x02– Memória 2 definida

0x04– Memória 3 definida

0x08– Memória 4 definida

Por exemplo: se a memória 1 e a memória 2 estiverem definidas, a resposta é 0x03 (0x01 e 0x02 somados).

Tabela de erros:

| Dados | Descrição |
|--------------|---|
| 0x01 | e01, sobrecarga m1 |
| 0x02 | e02, sobrecarga m2 |
| 0x03 | e03, sobrecarga m3 |
| 0x04 | e04, sobrecarga m4 |
| 0x05 | e05, sobrecarga m5 |
| 0x06 | e06, sobrecarga m6 |
| 0x07 | e07, sinal m1 hall desligado |
| 0x08 | e08, sinal m2 hall desligado |
| 0x09 | e09, sinal m3 hall desligado |
| 0x0a | e10, sinal m4 hall desligado |
| 0x0b | e11, sinal m5 hall desligado |
| 0x0c | e12, sinal m6 hall desligado |
| 0x0d | e13, interrupção da comunicação da caixa de controlo ab |
| 0x0e | h01, proteção do sistema em funcionamento |
| 0x0f | h01, proteção contra sobreaquecimento |
| 0x10 | loc, ecrã de bloqueio do botão do painel de controlo |

THIS DECLARATION OF CONFORMITY IS ISSUED UNDER THE SOLE RESPONSIBILITY OF:

VISION

Part of Azlan Logistics Ltd
Redwood 2,
Chineham Business Park
Crockford Lane
Basingstoke
Hampshire
RG24 8WQ
United Kingdom

Product Identification: VFM-F50



Country of Origin: China

THE PRODUCT MENTIONED IN THIS DECLARATION ARE IN CONFORMITY WITH:

EU Community Legislation Restriction of Hazardous Substances (RoHS) Directive 2011/65/EU, and directive (EU) 2015/863, amending Annex II to Directive 2011/65/EU as regards restricted substances, to include phthalates.

Harmonised standards Safety of Electrical equipment (LVD)
EN 60335-1:2012+A11:2014+A13:2017+A1:2019++A14:2019+A2:2019+A15:2021

Electromagnetic Compatibility (EMC)
EN 55014-1:2017+A11:2020
EN 55014-2:2015
EN IEC 61000-3-2:2019
EN61000-3-3:2013+A1:2019

Worldwide

International Electrotechnical Commission (IEC)
IEC 60335-1:2020

Australia/New Zealand - RCM
AS CISPR 14.1:2018
AS/NZS 60335.1:2020

United States of America - FCC
FCC Rules and Regulations Part 15 Subpart B: 2020

Electromagnetic Compatibility (UKCA-EMC)
BS EN 55014-1:2017+A11:2020
BS EN 55014-2:2015
BS EN IEC 61000-3-2:2019
BS EN 61000-3-3:2013+A1:2019

Safety of Electrical equipment (UKCA-LVD)
BS EN 60335-1:2012+A11:2014+A13:2017+A1:2019++A14:2019+A2:2019+A15:20

UL962
UL62368

SIGNED FOR AND ON BEHALF OF VISION BY:

A handwritten signature in black ink, appearing to read 'Stuart Lockhart', written in a cursive style.

Stuart Lockhart

PLACE AND DATE OF ISSUE: UK 18/04/2022

Director

DENNE OVERENSSTEMMELSESERKLÆRING UDSTEDES MED ENEANSVAR FOR:

VISION

Part of Azlan Logistics Ltd
Redwood 2,
Chineham Business Park
Crockford Lane
Basingstoke
Hampshire
RG24 8WQ
Storbritannien

Produktidentifikation: VFM-F50



Oprindelsesland: Kina

PRODUKTET, DER ER OMFATTET AF DENNE ERKLÆRING, ER I OVERENSSTEMMELSE MED:

EU-fællesskabslovgivning Direktiv 2011/65/EU om begrænsning af anvendelsen af visse farlige stoffer (RoHS) og direktiv (EU) 2015/863 om ændring af bilag II til direktiv 2011/65/EU for så vidt angår begrænsede stoffer til også at omfatte ftalater.

Harmoniserede standarder Sikkerhed af elektrisk udstyr (LVD)
EN 60335-1:2012+A11:2014+A13:2017+A1:2019++A14:2019+A2:2019+A15:2021

Elektromagnetisk kompatibilitet (EMC)
EN 55014-1:2017+A11:2020
EN 55014-2:2015
EN IEC 61000-3-2:2019
EN61000-3-3:2013+A1:2019

På verdensplan

Den Internationale Elektrotekniske Kommission (IEC)
IEC 60335-1:2020

Australien/New Zealand – RCM
AS CISPR 14.1:2018
AS/NZS 60335.1:2020

Amerikas Forenede Stater – FCC
FCC-regler og regulativer del 15, subpart B: 2020

Elektromagnetisk kompatibilitet (UKCA-EMC)
BS EN 55014-1:2017+A11:2020
BS EN 55014-2:2015
BS EN IEC 61000-3-2:2019
BS EN 61000-3-3:2013+A1:2019

Sikkerhed af elektrisk udstyr (UKCA-LVD)
BS EN 60335-1:2012+A11:2014+A13:2017+A1:2019++A14:2019+A2:2019+A15:2021

UL962
UL62368

UNDERSKREVET FOR OG PÅ VEGNE AF VISION AF:



Stuart Lockhart

STED OG DATO FOR UDSTEDELSE: UK 18/04/2022

Direktør

DIESE KONFORMITÄTSERKLÄRUNG WIRD HERAUSGEGEBEN UNTER ALLEINIGER VERANTWORTUNG VON:

VISION

Part of Azlan Logistics Ltd
Redwood 2,
Chineham Business Park
Crockford Lane
Basingstoke
Hampshire
RG24 8WQ
Vereinigtes Königreich

Produktidentifikation: VFM-F50



Ursprungsland: China

DAS IN DIESER ERKLÄRUNG GENANNT E PRODUKT STIMMT ÜBEREIN MIT:

| | |
|-----------------------|---|
| EU-Rechtsvorschriften | Richtlinie 2011/65/EU zur Beschränkung der Verwendung bestimmter gefährlicher Stoffe und Richtlinie (EU) 2015/863 zur Änderung von Anhang II der Richtlinie 2011/65 EU hinsichtlich der Erweiterung der Liste der Stoffe, die Beschränkungen unterliegen, um Phthalate. |
| Harmonisierte Normen | Sicherheitsanforderungen an Niederspannungsgeräte (LVD) EN 60335-1:2012 + A11:2014 + A13:2017 + A1:2019 ++ A14:2019 + A2:2019 + A15:2021 |

Elektromagnetische Verträglichkeit (EMC)
EN 55014-1:2017 + A11:2020
EN 55014-2:2015
EN IEC 61000-3-2:2019
EN61000-3-3:2013 + A1:2019

Weltweit Internationale elektrotechnische Kommission (IEC)
IEC 60335-1:2020

Australien/Neuseeland - RCM
ALS CISPR 14.1:2018
AS / NZS 60335.1:2020

Vereinigte Staaten von Amerika - FCC
FCC-Vorschriften und Bestimmungen, Teil 15, Abschnitt B: 2020

Elektromagnetische Verträglichkeit (UKCA-EMC)
BS EN 55014-1:2017 + A11:2020
BS EN 55014-2:2015
BS EN IEC 61000-3-2:2019
BS EN 61000-3-3:2013 + A1:2019

Sicherheitsanforderungen an Niederspannungsgeräte (UKCA-LVD)
BS EN 60335-1:2012 + A11:2014 + A13:2017 + A1:2019 ++ A14:2019 + A2:2019 +
A15:2021

UL962
UL62368

UNTERZEICHNET FÜR UND IM AUFTRAG VON VISION DURCH:



Stuart Lockhart

ORT UND DATUM DER AUSSTELLUNG: Großbritannien, 18.04.2022
Verwaltungsratsmitglied

ESTA DECLARACIÓN DE CONFORMIDAD SE EMITE BAJO LA RESPONSABILIDAD EXCLUSIVA DE:

VISION

Part of Azlan Logistics Ltd
Redwood 2,
Chineham Business Park
Crockford Lane
Basingstoke
Hampshire
RG24 8WQ
Reino Unido

Identificación del producto: VFM-F50



País de origen: China

EL PRODUCTO INDICADO EN ESTA DECLARACIÓN CUMPLE CON LA SIGUIENTE NORMATIVA:

Legislación comunitaria de la UE Directiva 2011/65/UE sobre la Restricción de sustancias peligrosas (RoHS) y la Directiva (UE) 2015/863, la cual modifica el anexo II de la Directiva 2011/65/UE en lo que se refiere a sustancias restringidas, para incluir ftalatos.

Normas armonizadas Seguridad sobre los equipos radioeléctricos (DBV)
EN 60335-1:2012 + A11:2014 + A13:2017 + A1:2019 + A14:2019 + A2:2019 + A15:2021

Compatibilidad electromagnética (CEM)
EN 55014-1:2017 + A11:2020
EN 55014-2:2015
EN IEC 61000-3-2:2019
EN61000-3-3:2013 + A1:2019

A nivel mundial

Comisión Electrotécnica Internacional (IEC)
IEC 60335-1:2020

RCM para Australia/ Nueva Zelanda
AS CISPR 14.1:2018
AS/NZS 60335.1:2020

FCC de Estados Unidos de América
Normas y reglamentos de la FCC, parte 15, subparte B: 2020

Compatibilidad electromagnética (UKCA-CEM)
BS EN 55014-1:2017 + A11:2020
BS EN 55014-2:2015
BS EN IEC 61000-3-2:2019
BS EN 61000-3-3:2013 + A1:2019

Seguridad de los equipos radioeléctricos (UKCA-DBV)
BS EN 60335-1:2012 + A11:2014 + A13:2017 + A1:2019 + A14:2019 + A2:2019 +
A15:2021

UL962
UL62368

EN REPRESENTACIÓN DE VISION, FIRMADO POR:



Stuart Lockhart

LUGAR Y FECHA DE EMISIÓN: REINO UNIDO 18/04/2022

Director

LA PRÉSENTE DÉCLARATION DE CONFORMITÉ EST DÉLIVRÉE SOUS LA SEULE RESPONSABILITÉ DE :

VISION

Part of Azlan Logistics Ltd
Redwood 2,
Chineham Business Park
Crockford Lane
Basingstoke
Hampshire
RG24 8WQ
Royaume-Uni

Identification du produit : VFM-F50



Pays d'origine : Chine

LES PRODUITS MENTIONNÉS DANS LA PRÉSENTE DÉCLARATION SONT CONFORMES À :

Législation communautaire de l'UE Directive 2011/65/UE relative à la restriction des substances dangereuses (RoHS) et directive (UE) 2015/863 modifiant l'annexe II de la directive 2011/65/UE en ce qui concerne les substances soumises à restriction, afin d'y inclure les phtalates.

Normes harmonisées

Sécurité des équipements électriques (LVD)

EN 60335-1:2012+A11:2014+A13:2017+A1:2019++A14:2019+A2:2019+A15:2021

Compatibilité électromagnétique (CEM)
EN 55014-1:2017+A11:2020
EN 55014-2:2015
EN IEC 61000-3-2:2019
EN61000-3-3:2013+A1:2019

Dans le monde entier

Commission électrotechnique internationale (IEC)
IEC 60335-1:2020

Australie/Nouvelle-Zélande - RCM
AS CISPR 14.1:2018
AS/NZS 60335.1:2020

États-Unis d'Amérique - FCC
Règles et règlements de la FCC, partie 15, sous-partie B : 2020

Compatibilité électromagnétique (UKCA-EMC)
BS EN 55014-1:2017+A11:2020
BS EN 55014-2:2015
BS EN IEC 61000-3-2:2019
BS EN 61000-3-3:2013+A1:2019

Sécurité des équipements électriques (UKCA-LVD)
BS EN 60335-1:2012+A11:2014+A13:2017+A1:2019++A14:2019+A2:2019+A15:2021

UL962
UL62368

SIGNÉ POUR ET AU NOM DE VISION PAR :



Stuart Lockhart

LIEU ET DATE DE DÉLIVRANCE : ROYAUME-UNI 18/04/2022

Directeur

LA PRESENTE DICHIARAZIONE DI CONFORMITÀ VIENE EMESSA SOTTO L'ESCLUSIVA RESPONSABILITÀ DI:

VISION

Part of Azlan Logistics Ltd
Redwood 2,
Chineham Business Park
Crockford Lane
Basingstoke
Hampshire
RG24 8WQ
Regno Unito

Identificazione del prodotto: VFM-F50



Paese di origine: Cina

I PRODOTTI MENZIONATI NELLA PRESENTE DICHIARAZIONE SONO CONFORMI A:

| | |
|-------------------|--|
| Legislazione UE | Direttiva 2011/65/UE (RoHS) sulla restrizione all'uso di sostanze pericolose e direttiva (UE) 2015/863, che modifica l'allegato II della direttiva 2011/65/UE per quanto riguarda le sostanze soggette a restrizioni d'uso includendo gli ftalati. |
| Norme armonizzate | Sicurezza delle apparecchiature elettriche (LVD) EN 60335-1:2012+A11:2014+A13:2017+A1:2019++A14:2019+A2:2019+A15:2021 |

Compatibilità elettromagnetica (EMC)

EN 55014-1:2017+A11:2020

EN 55014-2:2015

EN IEC 61000-3-2:2019

EN61000-3-3:2013+A1:2019

A livello mondiale

Commissione elettrotecnica internazionale (IEC)

IEC 60335-1:2020

Australia/Nuova Zelanda - RCM

COME CISPR 14.1:2018

AS/NZS 60335.1:2020

Stati Uniti d'America - FCC

Norme e regolamenti FCC, parte 15, capo B: 2020

Compatibilità elettromagnetica (UKCA-EMC)

BS EN 55014-1:2017+A11:2020

BS EN 55014-2:2015

BS EN IEC 61000-3-2:2019

BS EN 61000-3-3:2013+A1:2019

Sicurezza delle apparecchiature elettriche (UKCA-LVD)

BS EN 60335-1:2012+A11:2014+A13:2017+A1:2019++A14:2019+A2:2019+A15:2021

UL962

UL62368

FIRMATO PER E PER CONTO DI VISION DA:



Stuart Lockhart

LUOGO E DATA DI EMISSIONE: REGNO UNITO 18/04/2022

Direttore

DEZE CONFORMITEITSVERKLARING WORDT VERSTREKT ONDER UITSLUITENDE VERANTWOORDELIJKHEID VAN:

VISION

Part of Azlan Logistics Ltd
Redwood 2,
Chineham Business Park
Crockford Lane
Basingstoke
Hampshire
RG24 8WQ
Verenigd Koninkrijk

Productidentificatie: VFM-F50



Land van herkomst: China

HET IN DEZE VERKLARING VERMELDE PRODUCT IS IN OVEREENSTEMMING MET:

Gemeenschapswetgeving EU Richtlijn 2011/65/EU inzake beperking van gevaarlijke stoffen (BGS) en richtlijn (EU) 2015/863 tot wijziging van bijlage II bij Richtlijn 2011/65/EU wat betreft stoffen waarvoor beperkingen gelden, om ftalaten op te nemen.

Geharmoniseerde normen Veiligheid van elektrische apparatuur (LVD)
EN 60335-1:2012+A11:2014+A13:2017+A1:2019++A14:2019+A2:2019+A15:2021

Elektromagnetische compatibiliteit (EMC)
EN 55014-1:2017+A11:2020
EN 55014-2:2015
EN IEC 61000-3-2:2019
EN61000-3-3:2013+A1:2019

Wereldwijd

Internationale Elektrotechnische Commissie (IEC)
IEC 60335-1:2020

Australië/Nieuw-Zeeland - RCM
AS CISPR 14.1:2018
AS/NZS 60335.1:2020

Verenigde Staten - FCC
FCC-regels en -voorschriften, deel 15, subdeel B: 2020

Elektromagnetische compatibiliteit (UKCA-EMC)
BS EN 55014-1:2017+A11:2020
BS EN 55014-2:2015
BS EN IEC 61000-3-2:2019
BS EN 61000-3-3:2013+A1:2019

Veiligheid van elektrische apparatuur (UKCA-LVD)
BS EN 60335-1:2012+A11:2014+A13:2017+A1:2019++A14:2019+A2:2019+A15:2021

UL962
UL62368

ONDERTEKEND VOOR EN NAMENS VISION DOOR:

A handwritten signature in black ink, appearing to read 'Stuart Lockhart', written in a cursive style.

Stuart Lockhart

PLAATS EN DATUM VAN UITGAVE: VK 18-04-2022

Directeur

ESTA DECLARAÇÃO DE CONFORMIDADE É EMITIDA SOB A RESPONSABILIDADE EXCLUSIVA DE:

VISION

Part of Azlan Logistics Ltd
Redwood 2,
Chineham Business Park
Crockford Lane
Basingstoke
Hampshire
RG24 8WQ
Reino Unido

Identificação do produto: VFM-F50



País de origem: China

O PRODUTO MENCIONADO NESTA DECLARAÇÃO ESTÁ EM CONFORMIDADE COM:

Legislação comunitária da UE Diretiva 2011/65/UE sobre restrição de substâncias perigosas (RoHS) e Diretiva (UE) 2015/863, que altera o Anexo II da Diretiva 2011/65/UE no que diz respeito às substâncias restritas, para incluir os ftalatos.

Normas harmonizadas Segurança de equipamento elétrico (LVD)
EN 60335-1:2012 + A11:2014 + A13:2017 + A1:2019 + A14:2019 + A2:2019 + A15:2021

Compatibilidade eletromagnética (CEM)
EN 55014-1:2017 + A11:2020
EN 55014-2:2015
EN IEC 61000-3-2:2019
EN 61000-3-3:2013 + A1:2019

Em todo o mundo

Comissão Eletrotécnica Internacional (IEC)
IEC 60335-1:2020

Austrália / Nova Zelândia - RCM
AS CISPR 14.1:2018
AS / NZS 60335.1:2020

Estados Unidos da América - FCC
Regras e regulamentos da FCC, parte 15, subparte B: 2020

Compatibilidade eletromagnética (UKCA-EMC)
BS EN 55014-1:2017 + A11:2020
BS EN 55014-2:2015
BS EN IEC 61000-3-2:2019
BS EN 61000-3-3:2013 + A1:2019

Segurança de equipamento elétrico (UKCA-LVD)

BS EN 60335-1:2012 + A11:2014 + A13:2017 + A1:2019 + A14:2019 + A2:2019 +
A15:2021

UL962
UL62368

ASSINADO EM NOME DA VISION POR:



Stuart Lockhart

LOCAL E DATA DE EMISSÃO: RU 18/04/2022

Diretor