Adam 4022T

Funktion

Hier können Sie das Zubehör *Adam 4022T* im SmartDog einbinden



Hinweis

Die Remote IO Schnittstelle „ADAM“ ist standardmäßig auf BUS-Adresse 1 eingestellt. Werden zusätzlich BUS-Zähler oder Wechselrichter angeschlossen, muss die Adresse der angeschlossenen Geräte angepasst werden.

Vor der Erst-Inbetriebnahme müssen die Jumper am ADAM richtig gesetzt werden. Diese Konfiguration ist abhängig von den Vorgaben des Energieversorgers.

Gehen Sie dazu wie folgt vor

- Lösen Sie die beiden Schrauben an der Vorderseite mit einen Schlitzschraubendreher
- Der Hutschienenaufsatz lässt sich jetzt entfernen
- An der Rückseite des ADAM Moduls werden zwei Kreuzschrauben sichtbar
- Entfernen Sie diese beiden Schrauben
- Das Gehäuseoberteil lässt sich jetzt leicht entfernen

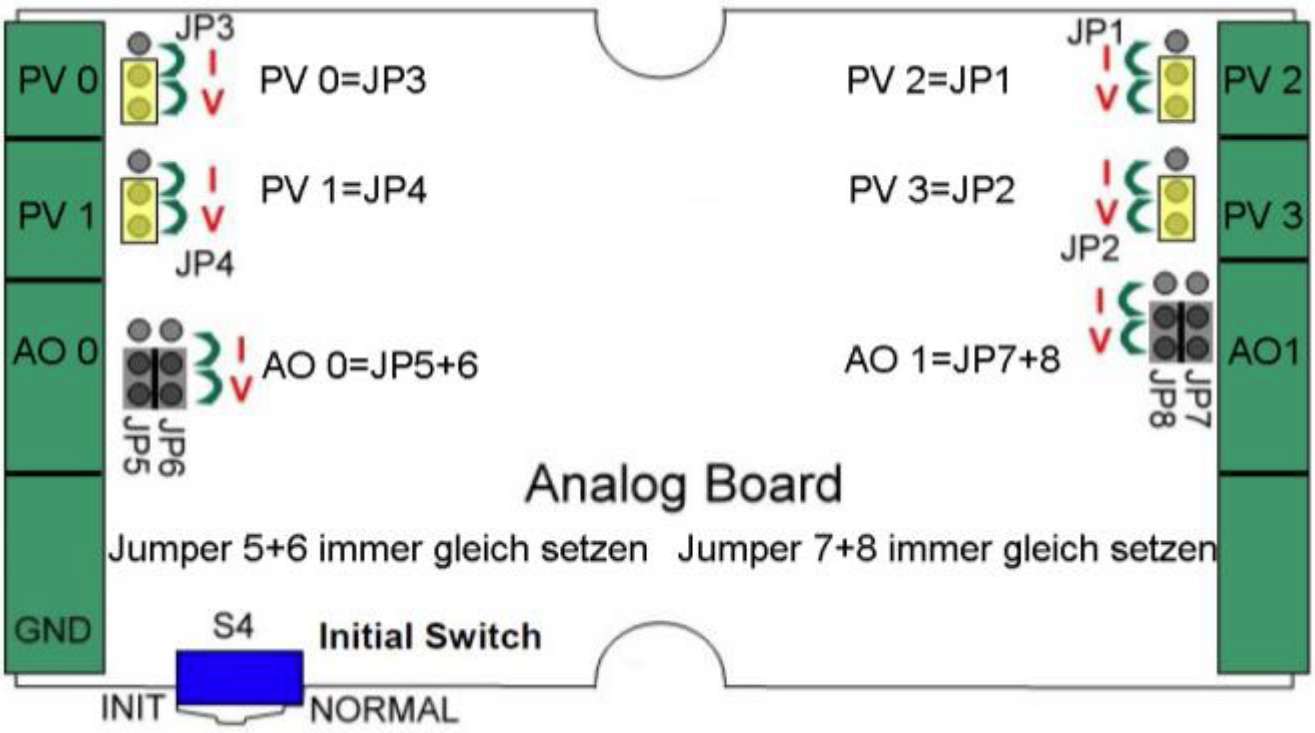
Jumpereinstellung

Die Jumper müssen nach Ihrer Funktionsweise konfiguriert werden

Dieses Signal kann für Strom (I) oder Spannung (V) eingestellt werden



Dieser Jumper ist z.B.: für Spannung (V) konfiguriert. Ein Hochsetzen des Jumpers bewirkt eine Umstellung des Signals auf Strom (I).



Dieses Bild der Jumpereinstellung ist nicht universell anwendbar. Beachten Sie die Vorgabe des Energieversorgers

Der S4 „Initial Switch“ muss auf „Normal“ stehen.

Eingänge: PV_0, PV_1, PV_2, PV_3

Frei programmierbare Schnittstellen von 0-20mA, 4-20mA, 0-10V

Ausgänge: AO_0, AO_1

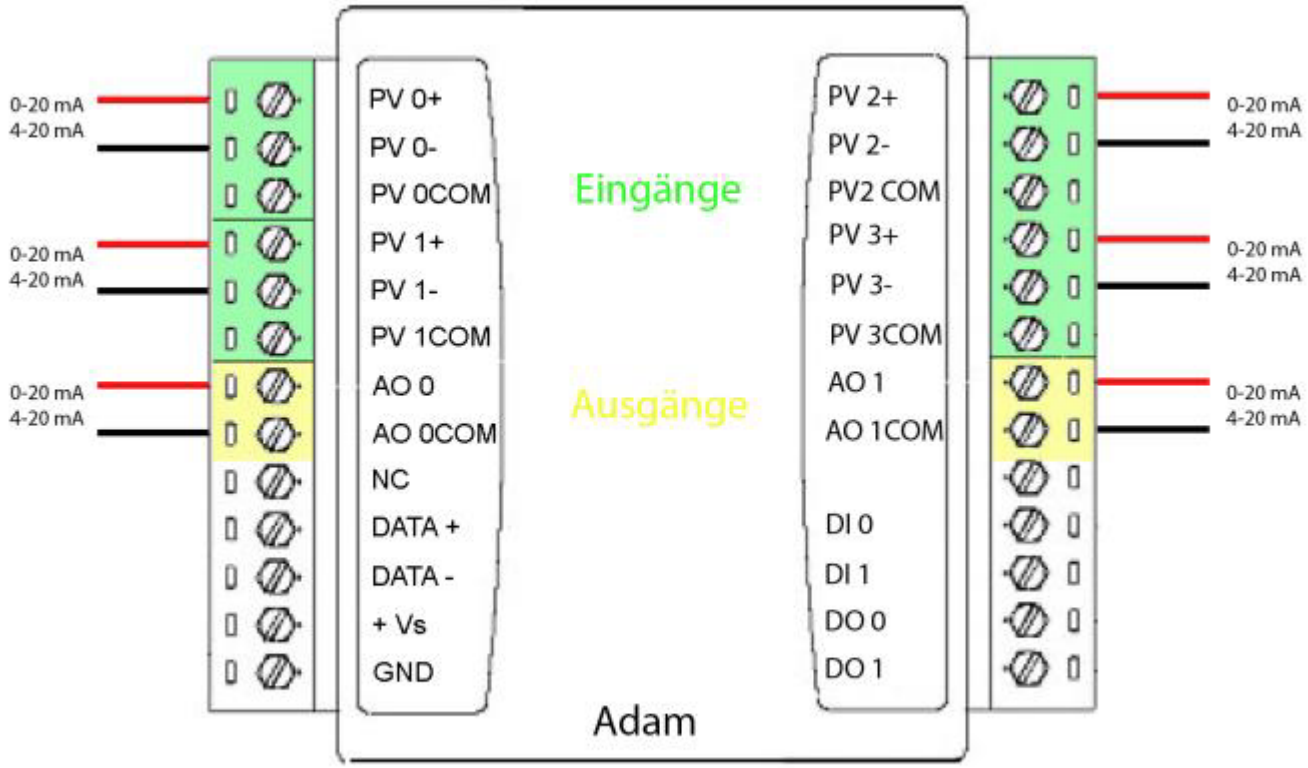
Frei programmierbare Schnittstellen von 0-20mA, 4-20mA, 0-10V

Nach erfolgreicher Jumperkonfiguration notieren Sie sich die Einstellungen der Ein- und Ausgänge, wie Sie konfiguriert wurden

Danach muss das Gehäuse wieder verschlossen werden.

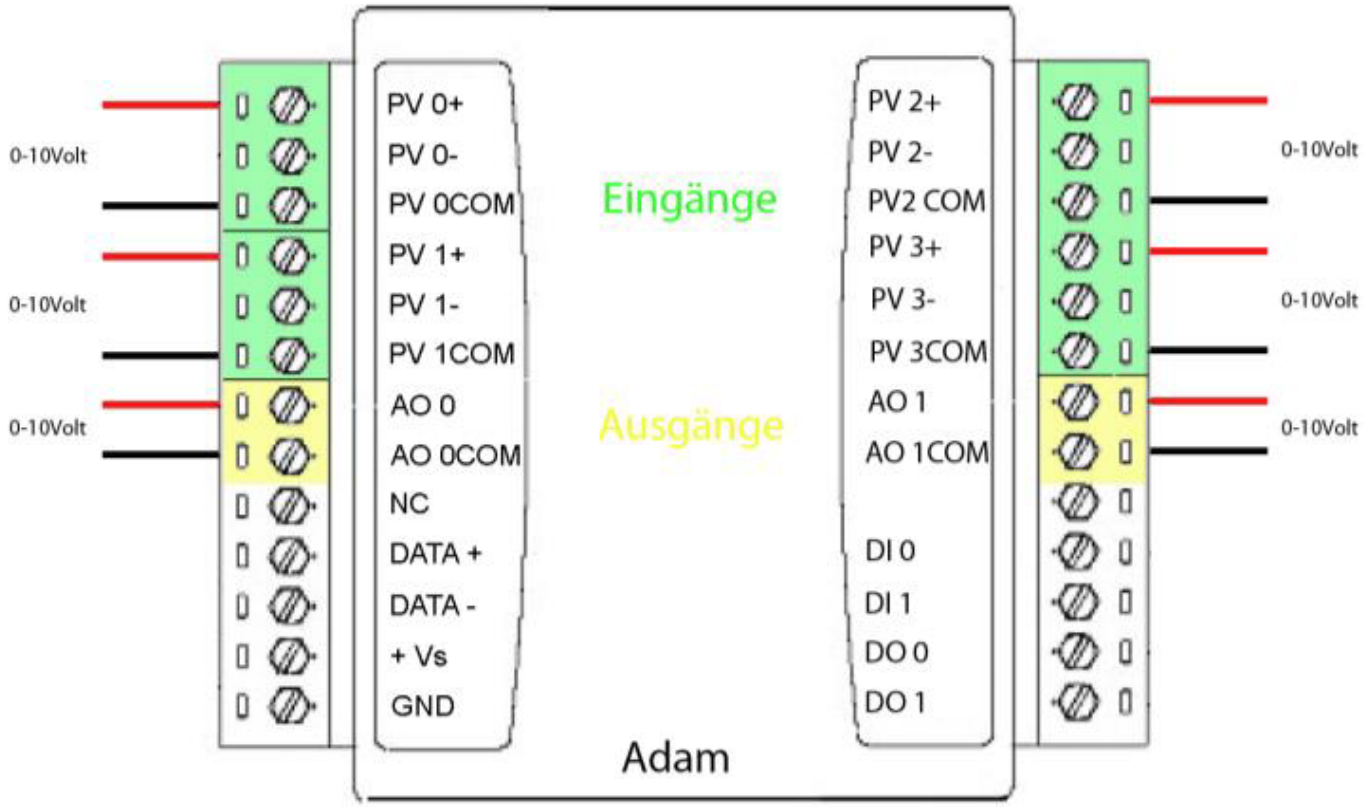
EIN und Ausgänge für Stromanschluss

Beachten Sie die Klemmenanschlüsse



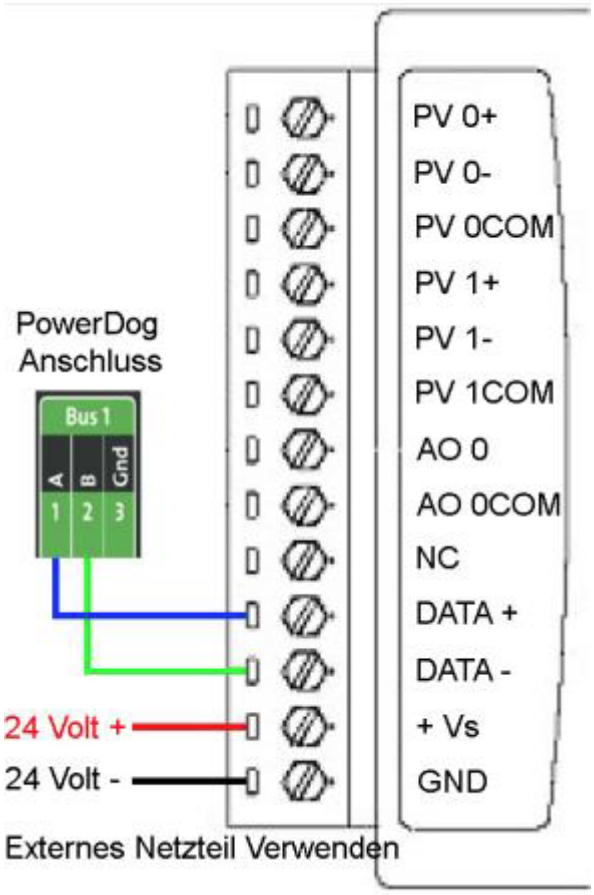
EIN und Ausgänge für Spannungsanschluss

Beachten Sie die Klemmenanschlüsse



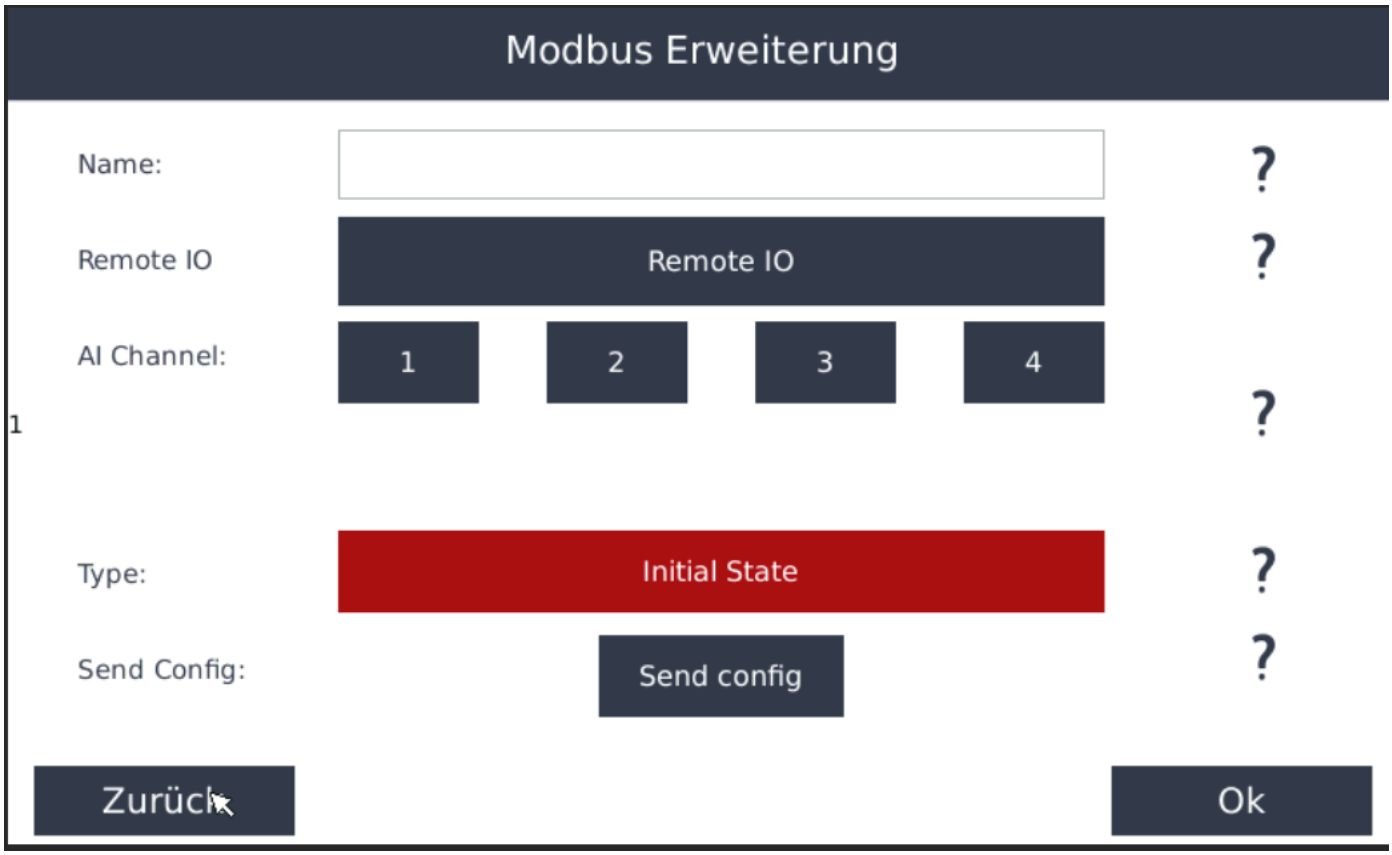
Diese Bilder der Anschlüsse sind nicht universell anwendbar. Sie dienen nur zur Übersicht der Klemmenanschlüsse am ADAM für die jeweiligen Spannungen oder Stromeinstellungen

Verkabelung



Anlegen des Bausteins

- Gehen Sie in die *Geräteeinstellungen* und dort mit *Weiter* auf Seite 2
- Wählen Sie *Remote IO* aus und legen mit dem *Grünen Plus* ein neues Remote IO an
- Wählen Sie *Modbus RS485* und dann *Adam 4022T*



Name

Legen Sie einen Namen für den Baustein fest

Remote IO

Mit klick auf den Button wird der Bus nach Geräten abgesucht, wählen Sie das gewünschte in der Liste aus

AI Channel

Nun können Sie die einzelnen Ausgänge auswählen und Ihnen einen Intial Status zuweisen

Initial State

Hier wählen Sie ob der Digitalausgang 1 oder 0 sein soll im Ausgangsstatus

Send config

Hier senden Sie die eingestellte Initial State Auswahl an das Gerät, dies müssen Sie nach jeder Änderung machen

Bestätigen Sie mit 2 mal *OK* und anschließend mit *Speichern*

Nach dem Speichern stehen nun weitere Eingänge unter „Sensoren“ zur Verfügung