

# ADAM 4068

## Funktion

Hier können Sie das Bauteil *ADAM 4068* 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.

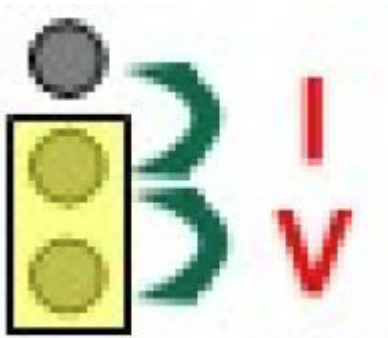
## Gehen Sie dazu wie folgt vor

- Lösen Sie die beiden Schrauben an der Vorderseite mit einen Schlitzschraubendreher
- Der Hutschieneaufsatz 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

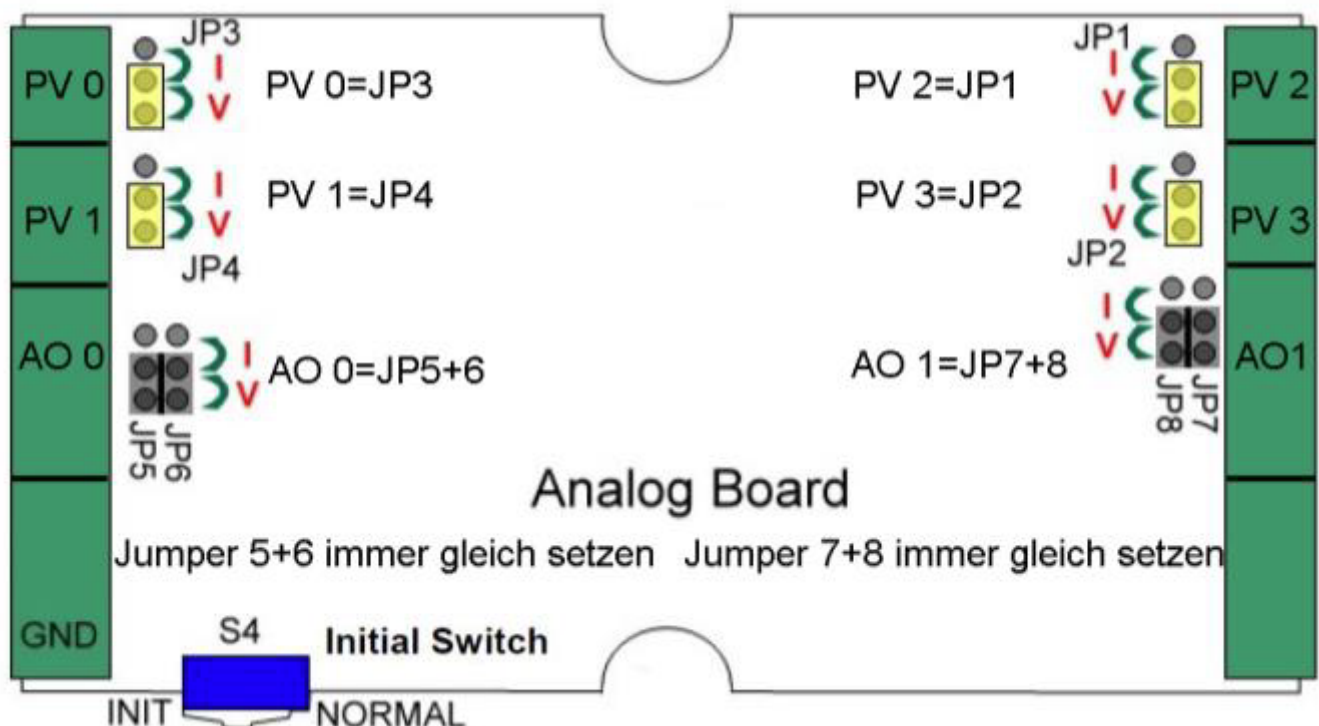
## Jumpereinstellung

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

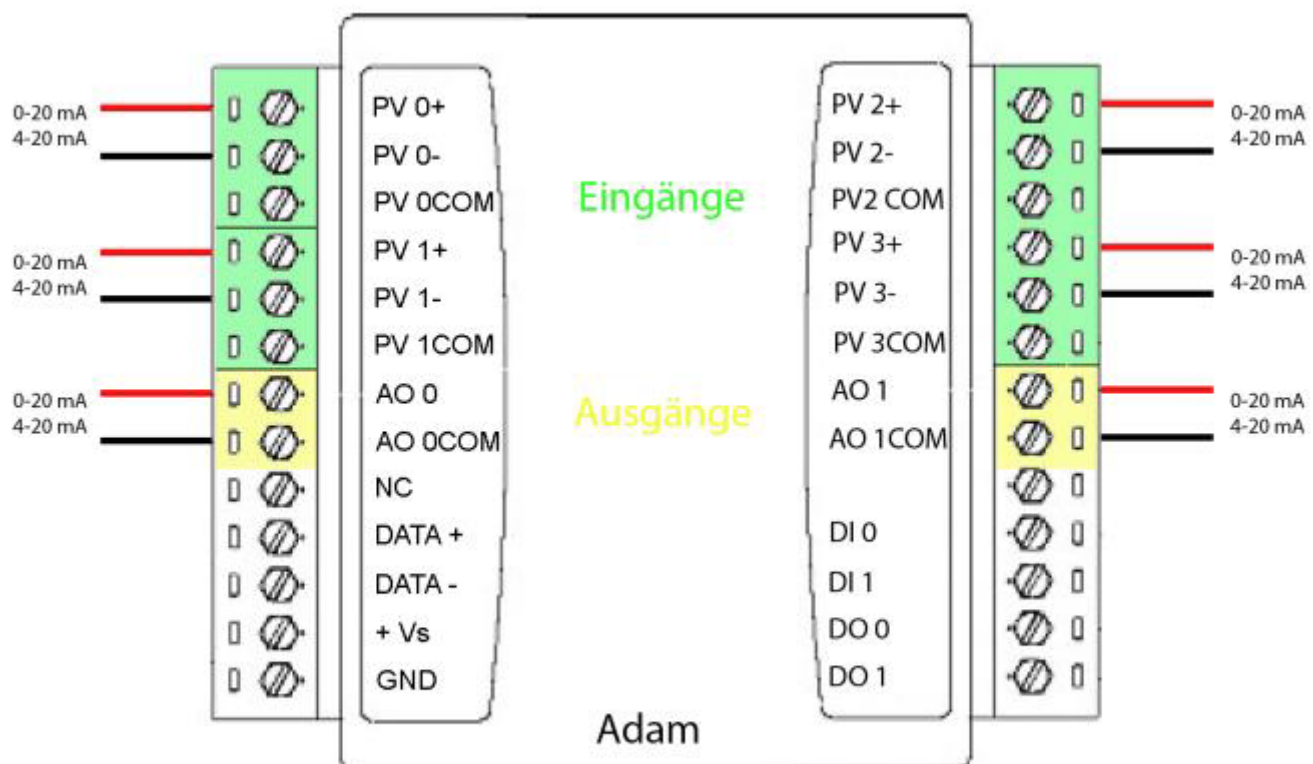
Frei programmierbare Schnittstellen von 0-20mA, 4-20mA, 0-10V

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

Danach muss das Gehäuse wieder verschlossen werden.

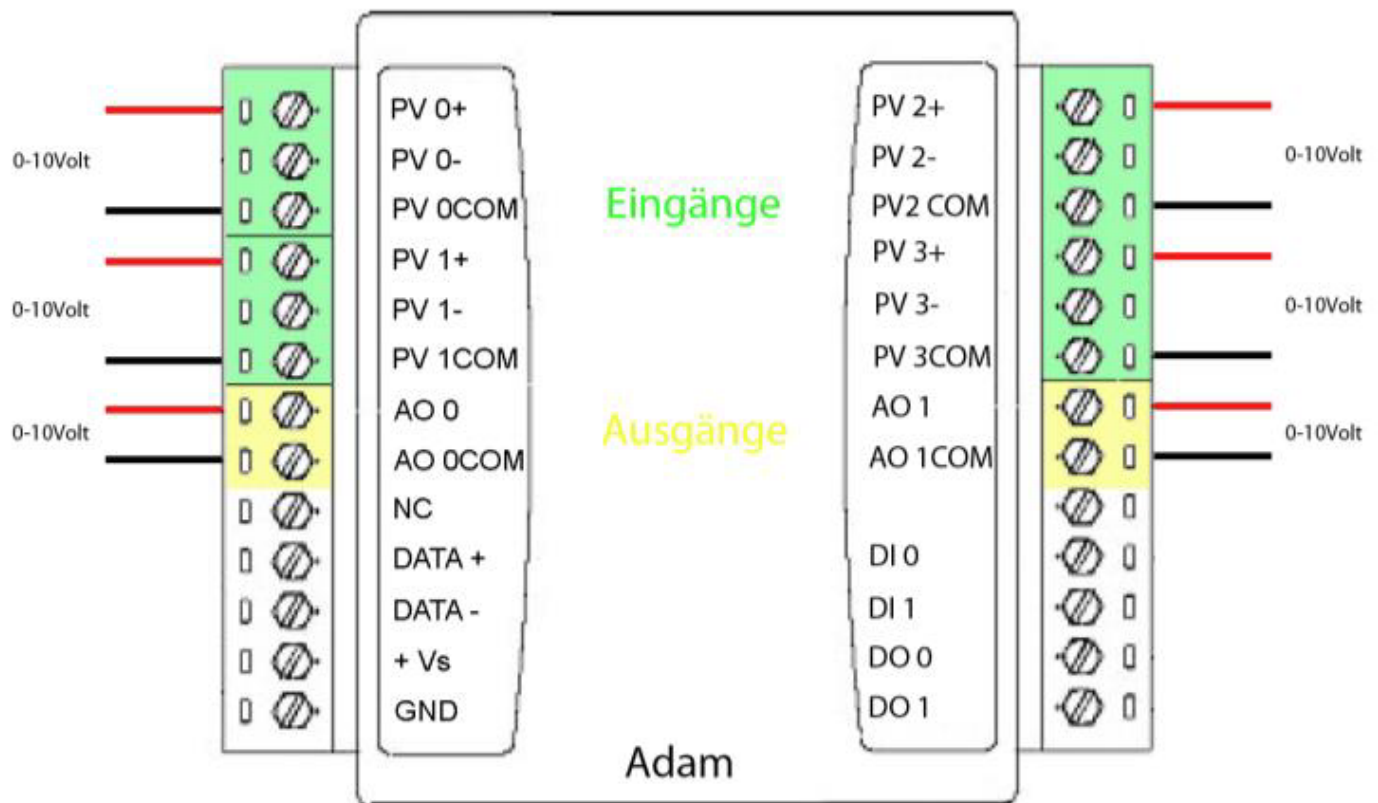
### EIN und Ausgänge für Stromanschluss

Beachten Sie die Klemmenanschlüsse



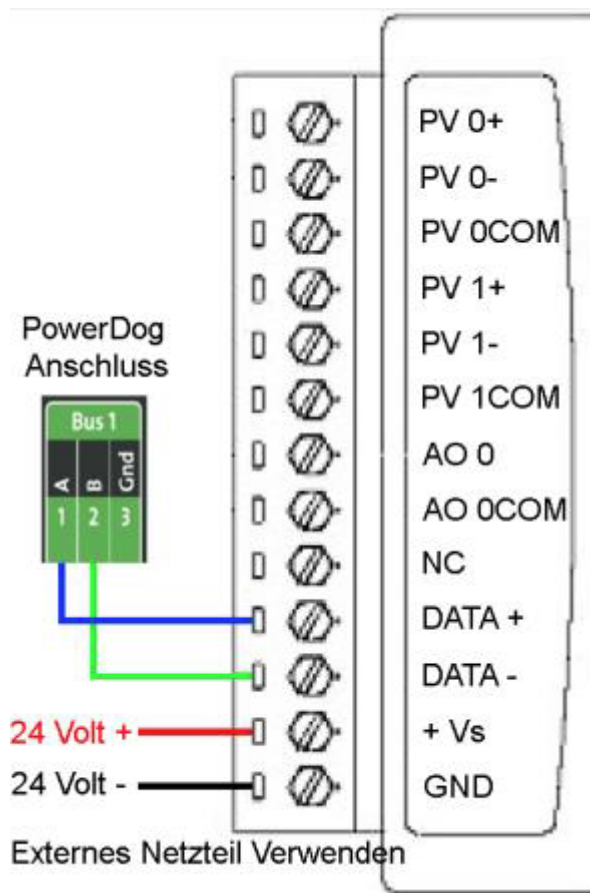
### EIN und Ausgänge für Spannungsanschluss

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*

Modbus Erweiterung

Name:

?

Remote IO

Remote IO

?

AI Channel:

1

2

3

4

?

Type:

Initial State

?

Send Config:

Send config

?

Zurück

Ok

## 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**

Revision #3

Created 18 January 2024 14:39:29 by Philipp Kreutzer

Updated 19 January 2024 08:44:34 by Philipp Kreutzer