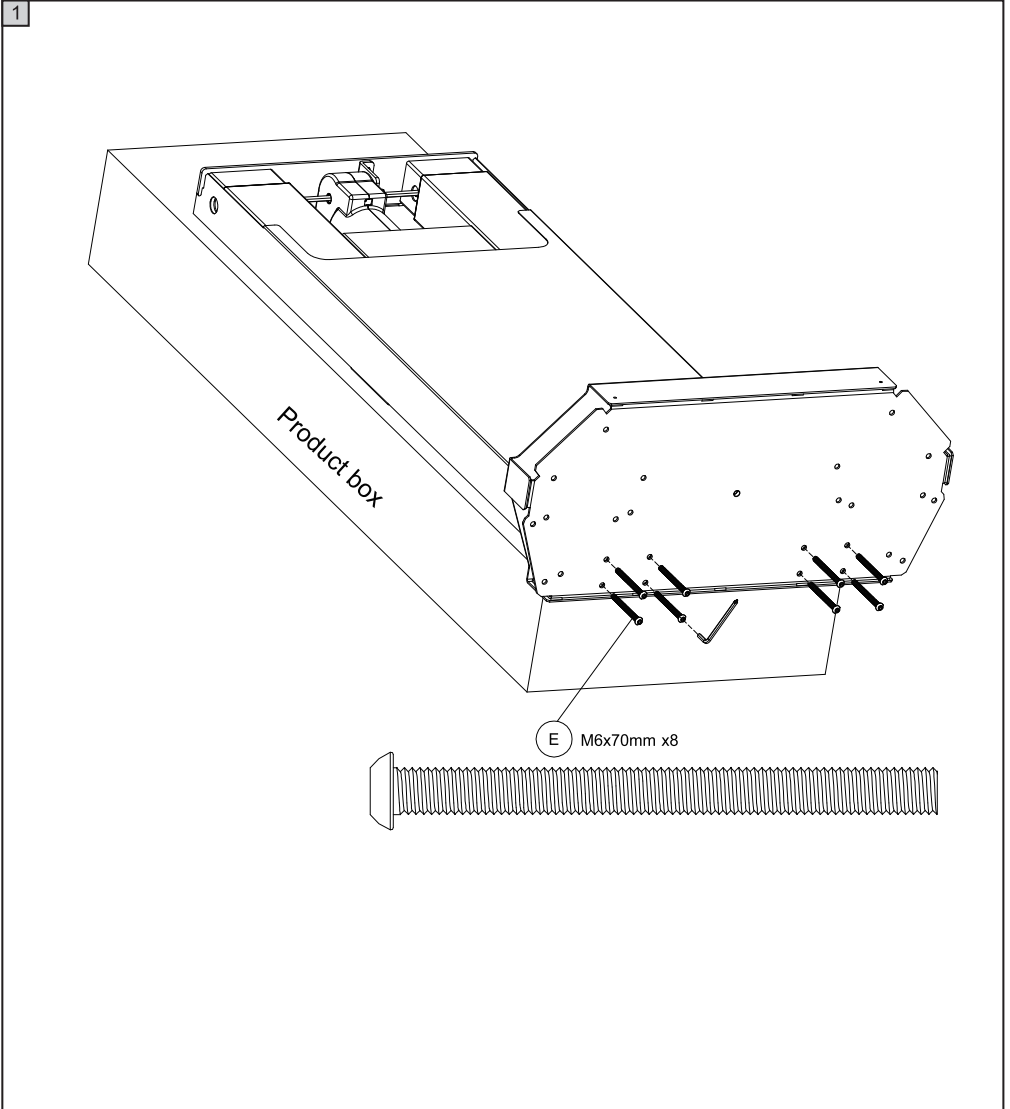
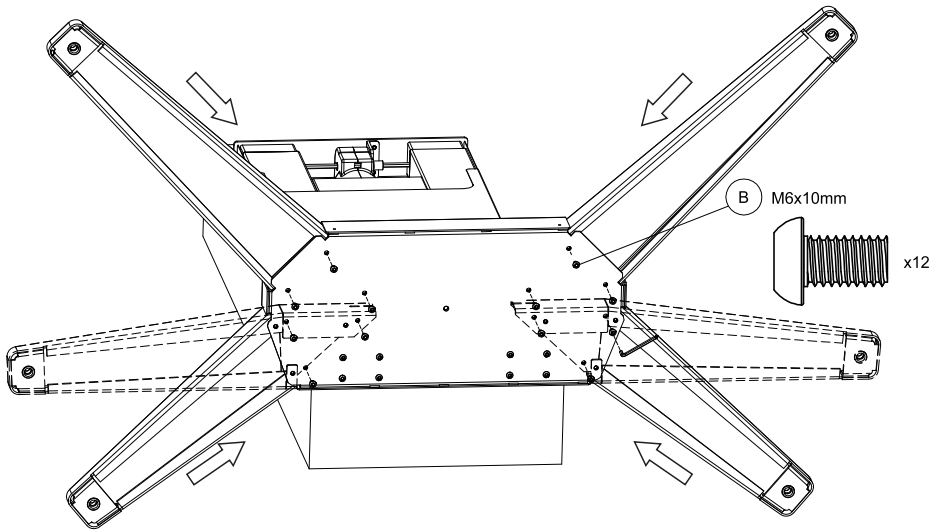


VFM-F50T
vav.link/vfm-f50t/

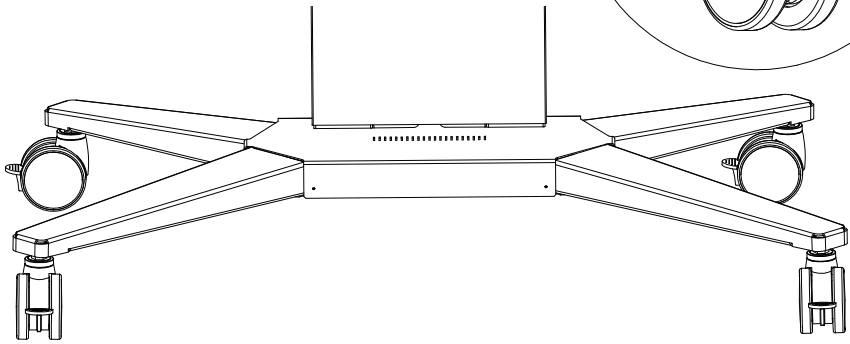
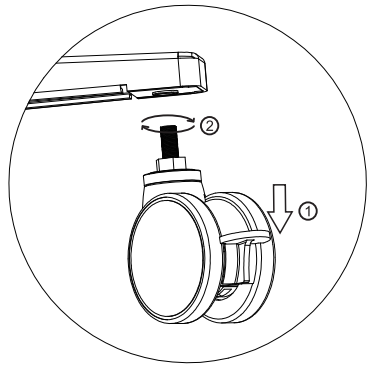
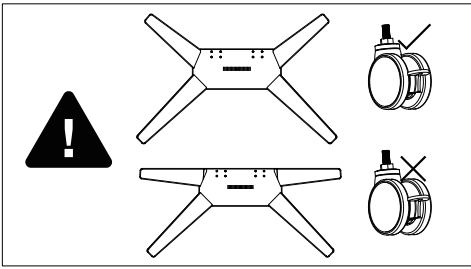
VISION



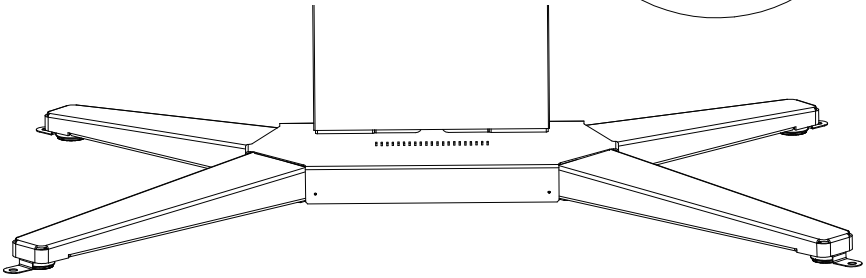
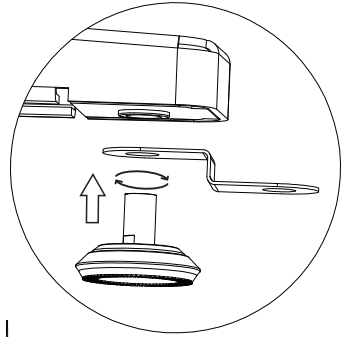
2



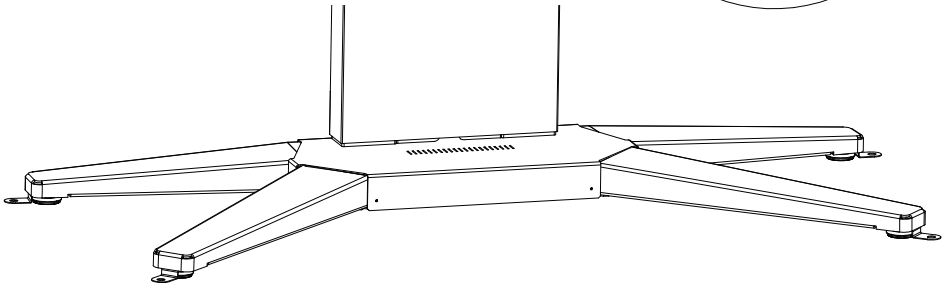
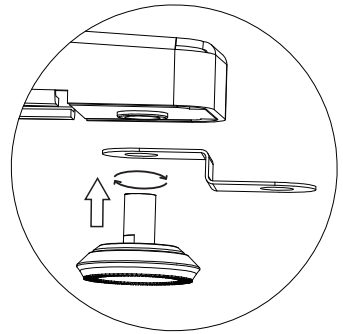
3-option a



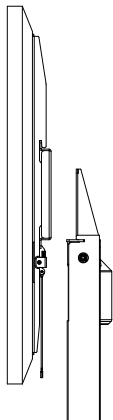
3-option b



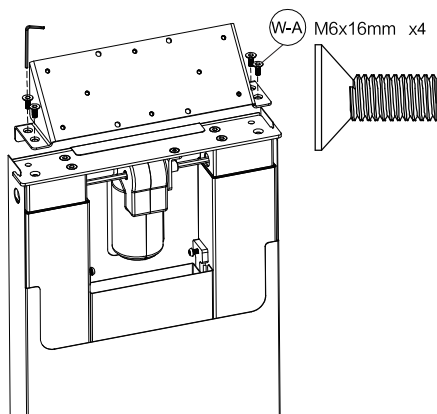
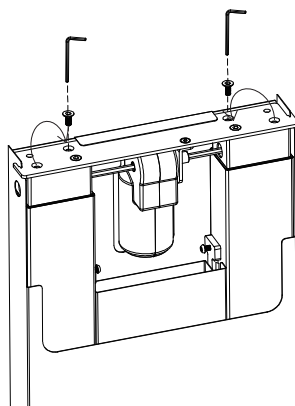
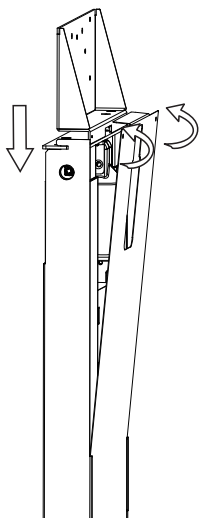
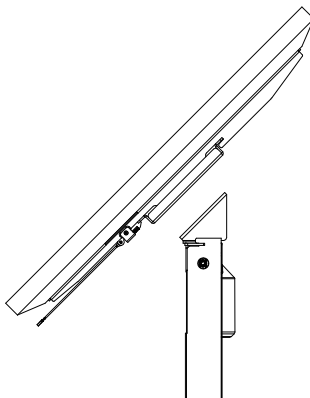
3-option c



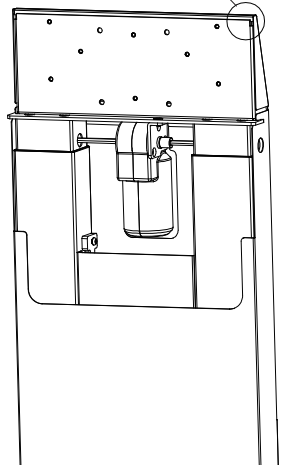
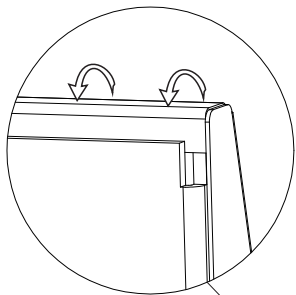
4-option a



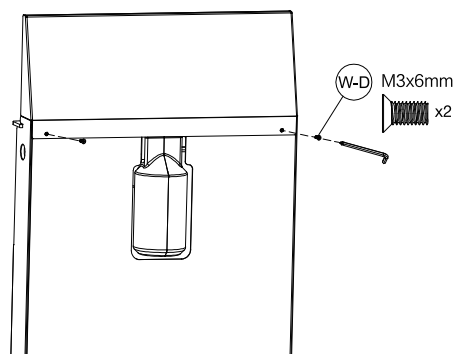
4-option b

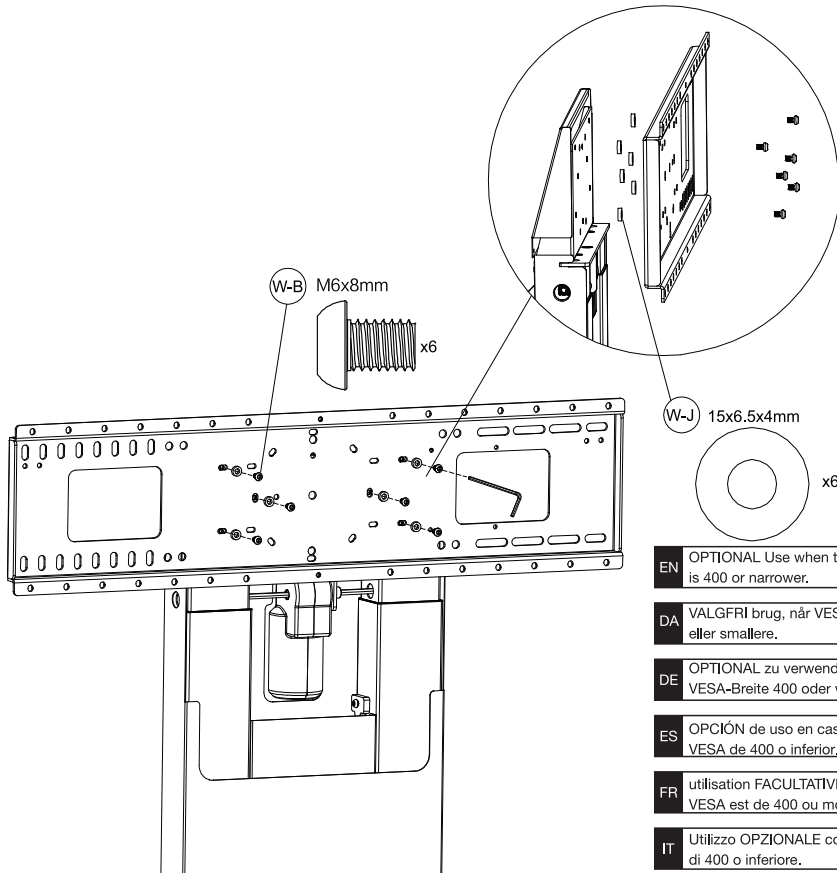


5



6





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.

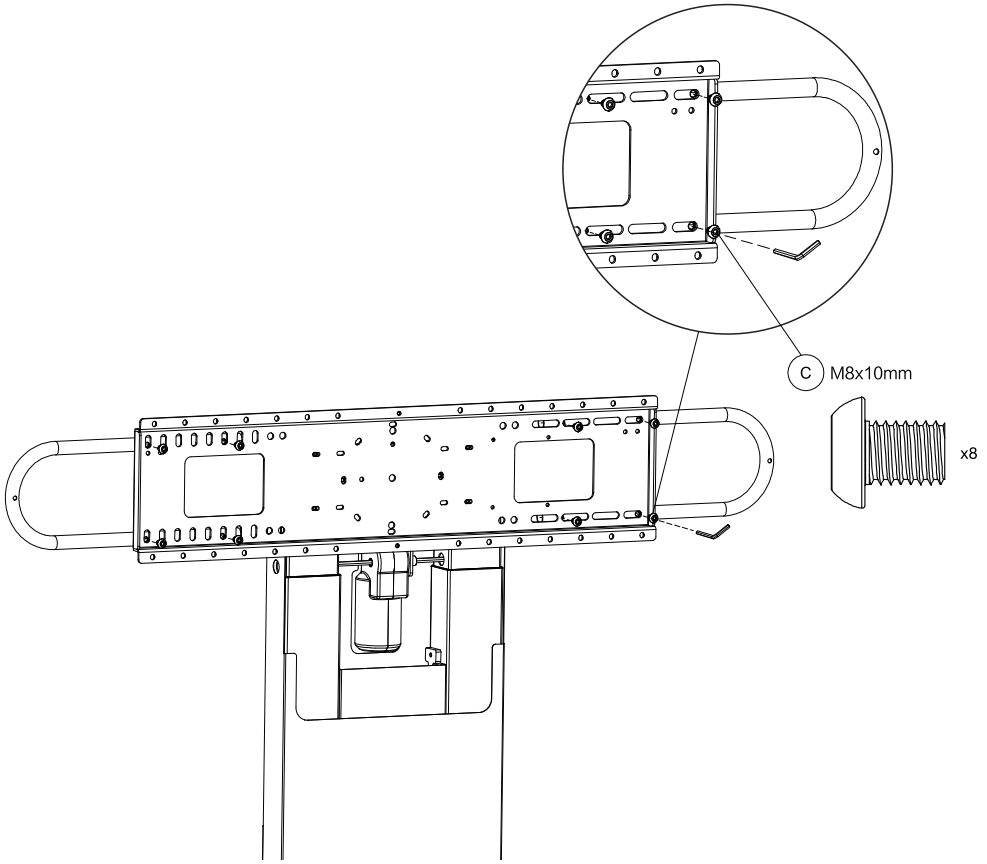
FR utilisation FACULTATIVE lorsque la largeur VESA est de 400 ou moins.

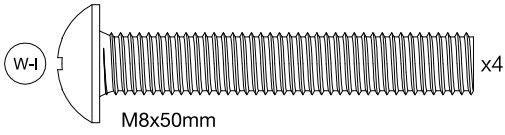
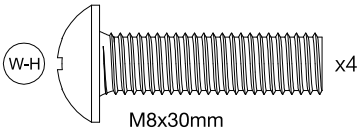
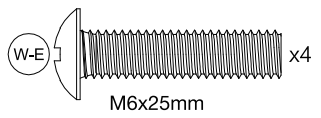
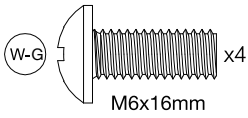
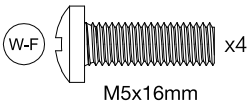
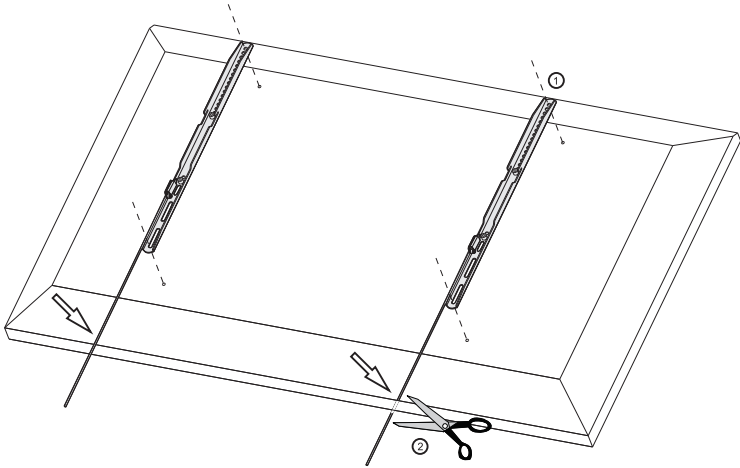
IT Utilizzo OPZIONALE con larghezza VESA di 400 o inferiore.

NL OPTONEEL te gebruiken wanneer de VESA-breedte 400 of kleiner is.

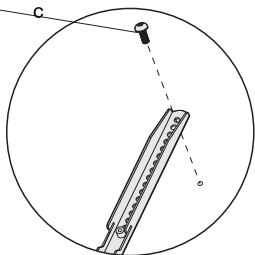
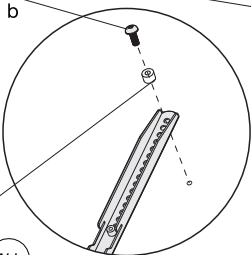
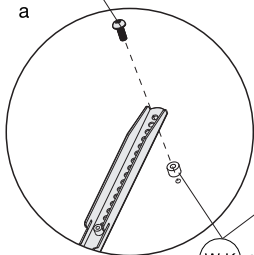
PL OPCJONALNIE, użyć gdy szerokość uchwytu VESA wynosi 400 lub mniej.

PT OPCIONAL Utilizar se a largura VESA for 400 ou inferior.

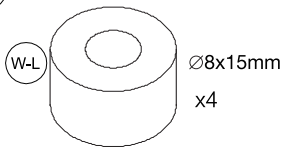
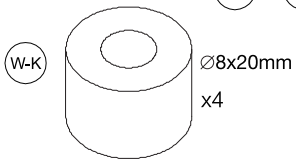


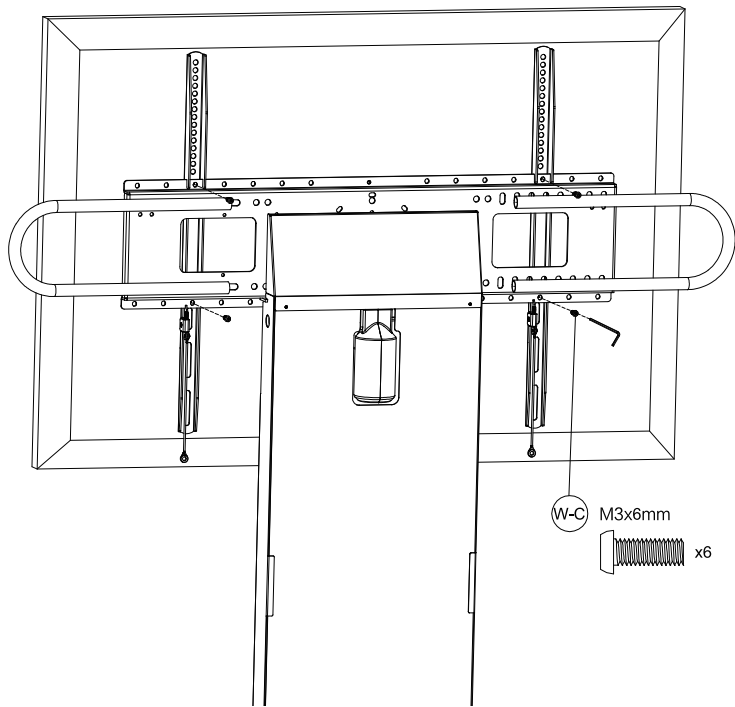


W-E or W-G or W-F or W-H or W-I

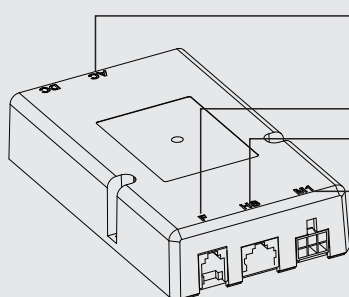


W-K or W-L





CONTROL SYSTEM

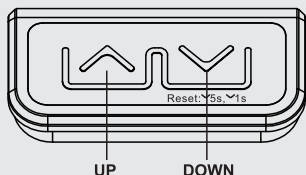


AC: POWER CABLE / STRØMKABLER / NETZKABEL /
CABLE DE ALIMENTACIÓ / CÂBLE D'ALIMENTATION /
CAVO DI ALIMENTAZIONE / STROOMKABEL /
KABEL ZASILANIA / CABO DE ALIMENTAÇÃO

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



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.
- Only adults should move
- Push where possible, rather than pulling
- When not being moved all brakes should be applied
- Can tip over resulting in death or serious injury.

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.
- Kun voksne må flytte produktet
- Skub, hvor det er muligt, i stedet for at trække
- Når den ikke flyttes, skal alle bremses aktiveres
- Kan vælte, hvilket kan resultere i dødsfald eller alvorlig personskade.

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.
- Nur durch Erwachsene zu bewegen
- Wenn möglich schieben statt ziehen
- Alle Bremsen anziehen, wenn nicht in Bewegung
- Kann umkippen und Tod oder ernsthafte Verletzungen zur Folge haben.

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.
- Solo deberán ser trasladadas por un adulto
- Cuando sea posible, siempre es preferible empujar el producto, en lugar de tirar de él
- Cuando no esté trasladándolo, deberá tener todos los frenos accionados
- En caso contrario, podría volcar y provocar lesiones graves o incluso la muerte del usuario.

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.
- Seuls les adultes doivent le déplacer
- Le pousser si possible plutôt que le tirer
- Lorsqu'il n'est pas déplacé, tous les freins doivent être appliqués
- Peut basculer et entraîner des accidents graves ou la mort.

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.
- Il prodotto deve essere spostato solo da persone adulte.
- Dove possibile, spingere invece di tirare
- Una volta spostato il carrello in posizione, tutti i freni devono essere inseriti
- Il prodotto può ribaltarsi e provocare morte o gravi lesioni.

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.
- Alleen volwassenen mogen het product verplaatsen
- Waar mogelijk duwen in plaats van trekken
- Wanneer het product niet in beweging is, moeten alle remmen geactiveerd zijn
- Kan omvallen met de dood of ernstig letsel tot gevolg.

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 używania przez ponad 2:30 minuty. Należy odczekać 18 minut, aż się ochłodzi.
- Przemieszczać mogą wyłącznie osoby dorosłe
- O ile to możliwe należy pchać zamiast ciągnąć
- W przypadku gdy urządzenie nie jest przemieszczane, należy zastosować hamulce
- Może się przewrócić prowadząc do śmierci lub poważnych obrażeń.

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.
- Apenas deve ser movimentado por adultos.
- Sempre que possível, deve empurrar em vez de puxar.
- Quando não estiver a ser movimentado, todos os bloqueios devem estar ativados.
- Pode tombar, resultando em morte ou ferimentos graves.

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-kommandoen 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 hukommelsesflagge
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 ekstern 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 datalængden 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 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 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 l_l 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 l_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-F50T



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-F50T



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-F50T



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-F50T



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:

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

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-F50T



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 :

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

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-F50T



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:

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

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-F50T



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-F50T



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