

Movement by Perfection



ZAdyn

Softwareversionen

Ausgabe 2026/25

Technische Information
Für künftige Verwendung aufbewahren!

Inhaltsverzeichnis

1.1	Version 4.74.6 12.06.2026	4
1.2	Version 4.74.5 13.03.2026	4
1.3	Version 4.74.2 22.10.2025	4
1.4	Version 4.74.1 02.09.2025	4
1.5	Version 4.73.9 08.07.2025	5
1.6	Version 4.73.3 07.02.2025	5
1.7	Version 4.73.1 08.11.2024	5
1.8	Version 4.72.1 20.12.2023	6
1.9	Version 4.71.7 08.08.2023	8
1.10	Version 4.71.2 10.11.2022	9
1.11	Version 4.71.1 08.06.2022	10
1.12	Version 4.70.3 05.05.2022	11
1.13	Version 4.70.2 16.03.2022	11
1.14	Version 4.70 25.02.2022	11
1.15	Version 4.65.1 03.12.2021	12
1.16	Version 4.64.2 22.09.2021	13
1.17	Version 4.64.1 22.09.2021	13
1.18	Version 4.63.1 05.01.2021	15
1.19	Version 4.62 Bugfix vom 06.10.2020.....	15
1.20	Version 4.62 04.08.2020	17
1.21	Version 4.61 25.06.2020	17
1.22	Version 4.60 Bugfix vom 18.05.2020.....	19
1.23	Version 4.60 Bugfix vom 20.04.2020.....	20
1.24	Version 4.60 Bugfix vom 26.03.2020.....	20
1.25	Version 4.60 30.09.2019	21
1.26	Version 4.58 30.09.2019	22
1.27	Version 4.56 Bugfix vom 05.04.2019.....	23
1.28	Version 4.56 21.01.2019	23
1.29	Version 4.55 Bugfix vom 07.11.2018.....	23
1.30	Version 4.55 Bugfix vom 18.04.2018.....	24
1.31	Version 4.55 Bugfix vom 27.03.2018.....	24
1.32	Version 4.55 03.11.2017	24
1.33	Version 4.54 27.06.2017	25
1.34	Version 4.53 Bugfix 02.02.2017, 16.03.2017, 27.03.2017, 12.05.2017	25
1.35	Version 4.53 10.02.2016	26
1.36	Version 4.52 28.08.2015	27
1.37	Version 4.51 04.05.2015	27

1.38	Version 4.50 23.01.2015	28
1.39	Version 4.49 23.01.2015	29
1.40	Version 4.48 23.07.2014	29
1.41	Version 4.47 18.03.2024	30
1.42	Version 4.46 15.10.2013	31
1.43	Version 4.44 07.03.2013 26.04.2013 08.07.2013.....	32

1.1 Version 4.74.6 | 12.06.2026**Korrektur**

DCP	Wenn das Signal durch EMV-Störungen beeinträchtigt wird, tritt kein Fehler 710 mehr auf. Stattdessen wird der XOR-Fehlerzähler erhöht.
SD-Karte	LOD_PAR und LOD_CFG melden bei Parameterdateien, die mit ZAdyn mit 9-stelliger Seriennummer erstellt wurden, kein ungültiges Dateiformat mehr.

1.2 Version 4.74.5 | 13.03.2026**Korrektur**

EKS	ZAdyn4Bplus: besseres Abschaltkriterium beim Verlassen des Status EKS active
Stromabschaltung	Keine Geräusche beim Fahrtende beim Abschalten des Stromes in Asynchronmaschinen, wenn T5b verwendet wird.
Ziehl-Abegg intern	Anpassungen bezüglich Seriennummer im internen Speicher für SAP

1.3 Version 4.74.2 | 22.10.2025**Korrektur**

Aufsetzfunktion	Vorbelegung des Parameters Steuerung/V_SetDw = 00: Frei
CAN	Mögliches Abschalten des CAN-Controllers, wenn die Spannung der Aufzugsteuerung wegfällt, behoben

1.4 Version 4.74.1 | 02.09.2025**Änderung**

SCIM Modus	SCIM neuer Standard für ASM mit geberlosem Betrieb, wenn ENC_TYP=No enc.
SCIM Modus	Parameter Regelung/V0 in Menü Anfahren verschoben.
SCIM Modus	Parameter Regelung/V_STOP in Menü Anhalten verschoben.
SCIM Modus	Parameter V* im SCIM Modus auf 1,6 m/s limitiert.
INFO-Menü	Alle INFO-Menüs bei USR_LEV = BASIC verfügbar

Korrektur

Blackbox Recorder	9. Kanal beinhaltet Daten, wenn es ein Digitalkanal ist.
EKS	Auslösen von EKS aus Status Standby1 gesichert.

Neu

Aufsetzvorrichtung	Neuer Parameter Steuerung/V_SetDw zum Einstellen der Aufsetzgeschwindigkeit. Die Kabine wird durch Drehmoment an der Treibscheibe gestoppt, damit sie beim Entladen nicht nach oben gezogen wird.
SCIM Modus	Fehlermeldung 507 Zielgeschw. zu klein : die angesteuerte Geschwindigkeit ist kleiner als die zulässige Geschwindigkeit. Wert ist abhängig von den Motordaten.
SCIM Modus	Fehlermeldung 508 Schleichg. zu klein : die angesteuerte Einfahrtgeschwindigkeit ist kleiner als die zulässige Geschwindigkeit. Wert ist abhängig von den Motordaten.
EcoDisc	Motortyp MX20 bei MOT_TYP

1.5 Version 4.73.9 | 08.07.2025**Änderung**

BRK_DMP	Bei allen Synchronmaschinen auf AUS voreingestellt, obwohl dieser Parameter da keine Auswirkung hat.
Notiz 86 Mode: Enc. Adj. MB	Ermittelter Encoderoffset aus der Zusatzinfo
Blackbox Recorder	Statt der Printerliste *.prt wird eine Kombinationsdatei aus Printer- und Fehlerliste *.pre gespeichert.
ASM_ID	P_MOT wird nach ASM_ID berechnet
U_BC	Maximalwert 750 V

Korrektur

Fehler 485	Fehler wird bei Verwendung von 150A Starpower Modulen nur noch im Fehlerfall ausgegeben.
Eingangsfunktion 52: RESET	Funktioniert auch bei nicht paralleler Ansteuerung
CAN emergency message	Bei Fehler 0 werden auch die beiden ersten Bytes des Datenfelds auf 0 gesetzt.

Neu

SCIM Modus	SCIM Modus zum geberlosen Betrieb von Asynchronmaschinen verfügbar: Regelung/C_MOD=SCIM , siehe Technische Information R-TIA25_01.
Motor Kurzschlusschutz	Eingangsfunktion 53: CO_Short zur Überwachung eines Motorkurzschlusschützes.
Motor Kurzschlusschutz Fehler 344	Fehler 344 CO:Motorkurzschluss! , wenn der Motorkurzschlusschutz nicht ordnungsgemäß schaltet.

1.6 Version 4.73.3 | 07.02.2025**Änderung**

Menü Motor-Typenschild	Parameter M verborgen
Menü Anlagedaten	Parameter I_Inst, Effcncy verborgen

Korrektur

Motormoment	Motormoment wird nach Umschaltung des Parameters ENC_TYP zu No Enc. bei einer Fahrt am Motor angelegt. In der Version 4.73.1 musste zuvor ein Gerätereustart durchgeführt werden.
Seriennummer	Darstellung der Seriennummer bei Ersatz-CUs korrigiert.

Neu

ZAdisc	Adaptive Stromregelung für ZAdisc verfügbar.
--------	--

1.7 Version 4.73.1 | 08.11.2024**Änderung**

Menü Anfahren	Maximaler Werte T_1: 60 s und T_2: 5 s.
Menü Anhalten	Maximaler Wert T_5: 5 s.
PFU	PFU wird im Status EKS_ACTIVE deaktiviert

Ältere Klinkhammer Steuerung	Durch die Error Maske 1002 können ältere Klinkhammer Steuerungen betrieben werden.
ZAmon	Sortierung der Kanäle beim Recorder wurden in der Software ZAmon geändert.
Condition Monitoring	Kanal EKS Cycles zeigt nur eine graue Ampel und einen Wert
Menü Leistungsteil	Parameter M_PWM bei Geräten 50 - 74 A ist auf Fix f_PWM vorbelegt.
Fehler 505 Keine Motorbewegung	Fehler 505 wird auch ausgelöst, wenn beim Start z. B. die Bremsen nicht geöffnet sind.
Menü Encoder & BC	Bei ENC_TYP Parameterwert CODEFACE gelöscht.
Menü Steuerung	Parameter LOD_IN immer sichtbar

Korrektur

Fernbedienung Display ZAdyn	Dynamische Werte im INFO-Menü werden am Display der Steuerung via DCP aktualisiert.
INFO-Menü Bus Info 3	Anzeigegenauigkeit erhöht
Stotterbremse	Stotterbremse funktioniert auch im Betriebszustand 35 Monitor
Blackbox Recorder	Messung auf der SD-Karte für Blackbox Recorder stoppt im Betriebszustand 997 Standby
SD-Karte	SD-Karte kann ohne Reset des Geräts nach einem Zugriffsfehler weiter genutzt werden.
APD	APD-Meldung T016 korrigiert

Neu

Lastwiegeeinrichtung	Lastwiegeeinrichtung kann über CAN oder DCP genutzt werden.
Digitale Eingänge	52:RESET kann für einen Neustart des Geräts genutzt werden.
Firmware-Update	Firmware-Update über ZAmon Desktopanwendung ohne Drücken des Update-Tasters S1 am Gerät möglich.

1.8 Version 4.72.1 | 20.12.2023

Änderung

ZAmon Desktop	Die Recorderkanäle wurden neu sortiert und erweitert, teilweise mit Filterfunktionen versehen.
Drehgeberabgleich	Bei einem lastfreien Drehgeberabgleich wird der Parameter Encoder-Abgleich/ENC_OFF auf 0 gesetzt.
Parameter LCD & Passwort/ PASSWD	Nach 90 Minuten Inaktivität wird die Passwortfreigabe zurückgenommen.
Menü Encoder-Abgleich	Folgende Parameter werden nur angezeigt, wenn im Parameter ZA-Intern/PW_S9 das Passwort eingegeben wurde: • SIG_ADJ • SIN_ERR • COS_ERR • SIN_OFF • COS_OFF
Watchdog	Watchdog-Überwachungszeit für das Hintergrundprogramm von 90 s auf 180 s erhöht.
ZAmon Desktop	• MOP Recorder auf 32 Bit erweitert. • Bisher einheitenlose Messkanäle können nun mit SI-Einheiten ausgewertet werden. Kontrollkästchen stehen zur Verfügung. • Mit ZAmon Desktop kann die Baudrate von derzeit fix 19200 Baud auf bis zu 250000 Baud erhöht werden.

	Voraussetzung: ZAMon-Version 1.4.6.135 oder höher.
CAN-Betrieb	Wenn bei Steuerung des Herstellers Böhnke & Partner eine Übertemperatur des Motors vorlag, wurde die Maske 1001 gesetzt, um nicht den Status <i>Not ready to switch</i> on auszugeben. Eine Fehlermeldung bezüglich der Motorübertemperatur kam erst beim Anfahrversuch. Maske wird nicht mehr gesetzt und bei Inkrafttreten einer Übertemperatur auch ohne aktiven Fahrbefehl direkt ein Fehler ausgegeben.
Analog Digital Converter	Offset konnte bisher um bis zu 3 Bit schwanken, jetzt maximal um 1 Bit.
CAN-Betrieb	CAN-Adresse Parameter Statistik/TD_SET auf 0x33A9 geändert.
Software-Update	Die Durchführung des Firmware-Updates über CANOpenLift wurde verbessert.
Test Motorbremsen	Ablauf des Tests geändert: Parameter Prüfungen/SCY_MB wird während der Fahrt aktiviert, dadurch wird die Bremse geschlossen.
Parameter Encoder-Abgleich/ENC_OFF	Eine Änderung des Parameterwerts wird im Parametersatz 1 und im Parametersatz 2 gespeichert
Parameter S_EKS	Der Parameter S_EKS wird nun mit 5 mm anstatt mit 10 mm vorbelegt.
Laden von Parametern	Wenn Parameter von einem ZETADYN 3 geladen werden, werden nur Anlagen-, Motor- und wichtige Regelungsparameter kopiert.
Parameter ZA-Intern/CC_OFF	Wenn der Parameter ZA-Intern/CC_OFF=Ein parametrier ist, ist es möglich, dass die Fahrt 100 ms früher beginnt.
Fehlermeldung 720 verlängert in Verz.	Ausgabe der Fehlermeldung bei einer Verlängerung der Fahrt während des Verzögerns wird verhindert.
Eingang BC	Filterfunktion im Fall von EMV-Störungen verbessert
Messung der Motortemperatur	Filterfunktion im Fall von EMV-Störungen verbessert
Taktfrequenz	Wenn die Autotune-Funktion aktiv ist, wird die Taktfrequenz auf 8 khz eingestellt.
Recorderfunktion	Die zr4-Datei wird auch dann gespeichert, wenn der Parameter MMC-Recorder/-REC_MOD=Ein parametrier ist.
Abgleich Absolutwertgeber Typ ERN1387	Offset- bzw. Verstärkungsfehler durch neue Parameter Encoder-Abgleich/OFFS_C , Encoder-Abgleich/OFFS_D und Encoder-Abgleich/GAIN_C kompensiert. Die Parameter werden nur angezeigt, wenn im Parameter ZA-Intern/PW_S9 das Passwort eingegeben wurde.

Korrektur

Asynchronbetrieb	Wenn im Asynchronbetrieb ein Synchronmotor ausgewählt wurde, war nach dem Neustart nicht der korrekte Motortyp ausgewählt. Korrigiert.
ZAdyn4Bplus 220	Bisher ist bei der Angabe des Motorstroms ein Fehler von 2 % aufgetreten. Korrigiert.
Reset 99	Wenn an einem ZAdyn ein Reset99 durchgeführt wurde, konnte es nach dem Reset passieren, dass die Sperre aktiv war. Korrigiert.
Fahrtrichtungswechselzähler	Der Zufallsmodus für die Erzeugung des Passworts des Fahrtrichtungswechselzählers ist bei neueren Geräten nicht mehr aktiv.
Fehlermeldung 365 Fahrt bei MB=AUS	Wenn die Parameter Anlage-Daten/n=0 und Anlage-Daten/v*=0 parametrier waren, konnte es sein, dass die Fehlermeldung unberechtigt ausgelöst wurde. Korrigiert
Fehlermeldung 505 Keine Motorbewegung"	Wenn der Parameter ZA-Intern/CC_OFF=Ein parametrier war und das Eingangssignal Richtungsvorgabe AB anlag, konnte es sein, dass die Fehlermeldung unberechtigt ausgelöst wurde. Korrigiert.
Ausgangsfunktion EVAC.-Dir	Der Ausgangsfunktion EVAC.Dir wurde eine Hysterese hinzugefügt.

Fehlermeldung 290 Para.-Satz2 leer	Nach dem Laden eines Parametersatzes von der SD-Karte oder über ZAMon konnte es sein, dass die Fehlermeldung unberechtigt ausgelöst wurde. Korrigiert.
Parameter T_ROT	Bisher wurde nach dem Durchführen der Autotune-Funktion nicht der korrekte Wert des Parameters T_ROT angezeigt. Korrigiert.
Fehlermeldung 988	Unter bestimmten Umständen konnte es sein, dass der Fehler beim Auslesen des Drehgebers unberechtigt ausgelöst wurde. Korrigiert.
Fehlermeldung 516 $v > 150\% V^*$	Bisher konnte es sein, dass der Fehler ausgelöst wird, wenn die Geschwindigkeit größer als 110 % der Nenngeschwindigkeit V^* ist. Nun wird er ausgelöst, wenn die Geschwindigkeit größer als 150 % der Nenngeschwindigkeit V^* ist.
CAN-Betrieb	CAN-Objekt 0x608B enthält nun 3 Subindexe anstatt 2.
CAN-Betrieb	Wenn innerhalb einer Fahrt eine Verlängerung nicht akzeptiert wird, wird sie auch zu einem späteren Zeitpunkt nicht akzeptiert
CAN-Betrieb	CAN-Objekte mit der Adresse von 0x3192 - 0x31CC können nun gelesen werden. 0x3192 - 0x31CC sind ZAdyn-interne Anzeigewerte.
zr4-Datei	Wenn eine zr4-Datei im Fehlerfall gespeichert wird, entsteht kein zeitlicher Versatz der Spuren auf der zr4-Datei mehr.
Speicherkarte	ZAdynpro: Alle Typen von SD-Karten können nun gelesen und beschrieben werden. Falls es bei dem Software-Update zu Problemen kommt, muss ein Update des Bootloaders auf die Version 1.12 durchgeführt werden

Neu

DCP-Betrieb	Bei Fernbedienung des ZAdyn über die Steuerung: Die Teile des Displaytexts, die sich geändert haben, werden bevorzugt auf dem Display ausgegeben.
Info-Menü Seite 02:Status	Der aktuell aktive Parametersatz wird in Zeile 4 angezeigt.
Einschalten des ZAdyn	Wenn folgende Bedingungen erfüllt sind, erscheint nach dem Einschalten des ZAdyn ein Menü, in dem die Bediensprache ausgewählt werden kann: - Die Parameter Anlage-Daten/n* und Anlage-Daten/v* sind auf 0 parametrisiert, Standard-Einstellung - Es wird ein EnDAT-, Hiperface- oder BiSS-C-Geber verwendet.
ZApad	Wenn ein Parameter eingestellt wird, wird auf dem ZApad in der Zeile 4 die Werkseinstellung, falls vorhanden, des Parameters angezeigt.
Ausgangsfunktion TD_CNText. Monoflop	Die Ausgangsfunktion TD_CNText. Monoflop steht auch zur Verfügung, wenn der Fahrtrichtungswechselzähler nicht aktiv ist.
Parameter Prüfungen/SCY_MB	Auswahlwerte MB1 und MB2 ergänzt
Parameter F_WEAK	Parameter kann auch mit Synchronmotoren verwendet werden.
CAN-Betrieb	Das CAN Status-Bit Warning wird verwendet, wenn die Power Unit oder der Motor die Temperaturwarngrenze erreicht.
Noisefilter	Der Noisefilter steht auch für Asynchronmotoren zur Verfügung.
INFO-Menü	INFO-Menü Seite 49 <i>Resonance finder</i>
Fehlermeldung 539 Error while STO on	Fehlermeldung 539 wird ausgegeben, wenn innerhalb der Zeit T_STO ein Fehler auftritt.

1.9 Version 4.71.7 | 08.08.2023

Änderung

Elektronischer Kurzschluss	Wenn Parameter Motor-Typenschild/MOT_TYP=SMxxx und Parameter Anlage-Daten/V* $\geq 2,5$ m/s parametrisiert sind, wird der elektronische Kurzschluss abgeschaltet.
----------------------------	---

Korrektur

Fehlermeldung 485 Überstrom ZK	Die Fehlermeldung wird nicht mehr unberechtigt ausgelöst.
Regelung des ZAdyn	Wenn die Regelung des ZAdyn das Spannungslimit erreichte, konnte es bisher zu Geräuschen im Motor kommen. Korrigiert.
Betrieb mit Absolutwert- geber Typ ERN1387	Bisher konnten unter bestimmten Umständen fehlerhafte Positionswerte beim Anfahren auftreten. Korrigiert.

1.10 Version 4.71.2 | 10.11.2022

Neu

Recorderfunktion	Recorderfunktion, die während der Fahrt wichtige Messkanäle aufzeichnet. Die erzeugte Datei kann mittels des Parameters SAV_ALL auf der SD-Karte gespeichert werden. Wenn während der Fahrt ein Fehler auftritt, wird die Datei automatisch gespeichert, sofern sich eine SD-Karte im Kartenslot X-MMC befindet.
Parameter MOT_TYP	Motortyp SM315 ergänzt.
CAN-Betrieb	Beim Condition Monitoring wurde das Objekt 0x608C hinzugefügt.
Passwort für Fahrtrichtungswechselzähler	Das Passwort kann durch einen Zufallsgenerator gesteuert eingestellt werden: 1. Im Parameter TD_PWN 10000 als Passwort vergeben. 2. Das Passwort im Parameter TD_PW eingeben. 3. Im Parameter TD_SET den Startwert des Abwärtszählers setzen. Das Passwort kann nur durch ZIEHL-ABEGG über den Parameter TD_PWC zurückgerechnet werden.
Firmwareupdate	Firmwareupdate über CANopenLift möglich, wenn eine SD-Karte in den Kartenslot X-MMC eingesteckt ist.

Änderung

ZAdyn4B und ZAdyn4Bplus	Einschaltdauer des Lüfters nach dem Hochfahren des ZAdyn von 70 s auf 25 s geändert
Fehlermeldung 537 STO:Hardware Start"	Fehlermeldung wurde 963 STO: Hardware Start umbenannt.
Fehlermeldung 538 STO:Hardware Stop"	Fehlermeldung wurde in 964 STO: Hardware Stop umbenannt.
STO-Funktion	Die Entprellzeit T_STO wirkt nur noch während der Fahrt, nicht mehr beim Anfahren und Anhalten. Das Anfahren und Anhalten ist um 200 ms beschleunigt
Parameter NF und NF_F1	Beide Parameter auch im Basic-Level verfügbar: NF aktiviert einen Filter zur Reduzierung von durch Synchronantrieben verursachten Geräusche. Im Parameter NF_F1 wird die Anzahl der Nuten eines Synchronmotors eingegeben.
Parameter BC_TYP	Neuer Auswahlwert 4*BR100
Nicht-parametrierter ZAdyn	Wenn der ZAdyn nicht parametrierbar ist (bei n* und V* ist "0" eingegeben), erscheint eine Abfrage, ob der ZAdyn Parameter aus dem Drehgeber laden soll. Anzeige der Tasten "Nein" und "Ja".
Drehgeberabgleich mit geschlossener Bremse	Am Ende des Drehgeberabgleichs mit geschlossener Bremse erscheint eine Abfrage, ob der ermittelte Offset-Wert gespeichert werden soll. Der ermittelte Wert wird angezeigt. Anzeige der Tasten "Nein" und "Ja".
SD-Karte	Wenn Dateien auf der SD-Karte gespeichert werden, die bereits auf der SD-Karte existieren, erscheint eine Abfrage, ob die bereits existierenden Dateien überschrieben werden sollen. Anzeige der Tasten "Nein" und "Ja".
Parameter F_PWM, F_PWM_H	ZAdyn4B/ZAdyn4Bplus: Beim Laden eines Parametersatzes werden die Werte der Parameter F_PWM und F_PWM_H auf max. 8 kHz begrenzt.

Parameter Überwachungen/CO	Parameter ist auch bei ZAdynpro sichtbar.
----------------------------	---

Korrektur

Generierte Arbeit	Berechnung der generierten Arbeit korrigiert.
Negative Geschwindigkeitswerte	Die Rundung von negativen Geschwindigkeitswerten bei Fahrten in Abwärtsrichtung wurde korrigiert.
Drehgeberabgleich mit geschlossener Bremse	Wenn während einem Drehgeberabgleich mit geschlossener Bremse ein Fehler auftritt, wurde bisher die Fehlermeldung <i>falsche Drehrichtung</i> ausgegeben. Korrigiert.
Sensoren zur Temperaturüberwachung	Die Sensoren zur Temperaturüberwachung der Steuerelektronik bleiben funktionsfähig, nachdem Parameter mit ZApad oder ZAmom geändert wurden.
Parameter Statistik/ST_LST, Fehlerliste	Wert des Motorstroms wird mit korrektem Vorzeichen angezeigt.
Standby 2-Betrieb	Bisher konnte im Standby 2-Betrieb eine Geschwindigkeit ungleich 0 angezeigt werden. Nun wird immer 0 angezeigt.
Standby-Betrieb	Wenn im Standby-Betrieb ein Fehler auftritt, wird der Standby-Betrieb nicht mehr deaktiviert.
Fehlermeldung 599 Lüfter defekt	Die Fehlermeldung wird nur noch einmal ausgelöst.
SD-Karte	Schreibgeschützte Dateien auf der SD-Karte werden nicht mehr überschrieben. Es wird eine Fehlermeldung ausgegeben.
Absolutwertgeber mit BiSSC-Schnittstelle	Es ist nun möglich, Parameter von dem Absolutwertgeber auszulesen und auf den Absolutwertgeber zu schreiben.
Überwachung der Motorschütze	ZAdynpro: Schnelle Überwachung der Motorschütze ist möglich. Dazu muss der digitale Eingang f_XBR3 auf 47:CO parametrierbar werden. Der Parameter Überwachungen/CO wird automatisch auf CO1 und der Parameter Überwachungen/T_CO auf 0,2ms parametrierbar.

1.11 Version 4.71.1 | 08.06.2022**Neu**

Parameter Regelung/NF	Filter zur Reduzierung von durch Synchronantrieben verursachten Geräuschen.
Überwachungsfunktionen	I ² t-Überwachung: Schutz des Leistungsteils vor Überlastung, insbesondere bei blockiertem Antrieb.
Fehlermeldung 452 MP:Überlast	Die Fehlermeldung wird ausgegeben, wenn die I ² t-Überwachung auslöst.

Änderung

DCP-Betrieb	DCP-Herstellererkennung von Schneider Steuerungen SS in LI geändert.
Fehlermeldung 528 Schnellstart? (USV!)	Wenn der Parameter ZA-Intern/CC_OFF=On parametrierbar ist, wird der Fehler nicht mehr ausgelöst.
Parameter DCP_WDT	Wenn im Parameter Steuerung/CONFIG 14:SS_DCP3 oder 33:SS_DCP4 gewählt ist, wird der Parameter DCP_WDT mit Aus vorbelegt.

Korrektur

Betrieb mit Synchronmotoren	Berechnung Lastwinkels überarbeitet: Vorzeichen werden korrekt dargestellt
Parameter Encoder-Abgleich/SAV_P_E, Encoder-Abgleich/LOD_P_E	Das Ablegen und Auslesen von Daten aus dem Absolutwertgeber funktioniert nun zuverlässig.

1.12 Version 4.70.3 | 05.05.2022**Änderung**

DCP-Betrieb	Interne Optimierung DCP-Betrieb
-------------	---------------------------------

1.13 Version 4.70.2 | 16.03.2022**Neu**

Fehlermeldung 451 MP:Ueberlast	Fehlermeldung, wenn für 1 Sekunde ein Überstrom von $\geq 130\%$ des Nennstroms vorliegt und gleichzeitig der Motor mechanisch blockiert. Durch die Ausgabe der Fehlermeldung wird die Endstufe geschützt.
-----------------------------------	--

Korrektur

Fehlermeldung 505 Keine Motorbewegung	Bisher: Fehlermeldung am Fahrtende Jetzt: Fehlermeldung bei Fahrtbeginn
Vorladerelais Baugrößen 011-032	Bisher konnte es vorkommen, dass das Vorladerelais für den Zwischenkreis im Standby 2-Betrieb in bestimmten Fällen nicht abgefallen ist. Nun fällt es immer ab.
App ZAmon Mobile	Jetzt ist es möglich über die App ZAmon Mobile bei ZAdynpro 011-032 mit DCP-Schnittstelle Parameterwerte zu ändern.
DCP-Betrieb	In Verbindung mit einer Steuerung mit einer Baudrate von 38800 Bit/s ist auch der DCP-Betrieb möglich.

1.14 Version 4.70 | 25.02.2022**Neu**

CAN-Betrieb	Kanal Ampel über alle Kanäle ei Condition Monitoring eingeführt: Zusammenfassung der Zustände der einzelnen Messkanäle
Parameter Steuerung/CONFIG	Konfiguration NL_DCP4 New Lift DCP4.
ZApad	Wenn mehrere Informationen in der rechten oberen Ecke des Displays des ZApads aktiv sind, werden diese sequentiell angezeigt.

Änderung

CAN-Betrieb	Condition Monitoring: Wenn die Ampel auf gelb oder rot steht, wird Status "Maintenance needed" gesetzt, wenn bei Maintenance-Strategy angegeben, dass Kanal auf "Preventive" oder "Predictive" steht.
Fehlermeldung 505 Keine Motorbewegung"	Der Fehler kann bei Geschwindigkeitsvorgaben von kleiner 10 cm/s ausgelöst werden
Parameter Statistik/CRC_-SAF	Parameter umbenannt in CHK_SUM : Checksumme über die eingestellten Werte der sicherheitsrelevanten Parameter BR, STO, TD_RES und LOCK_X.
Parameter Leistungsteil/M_PWM	ZAdyn4B: - Parameter kann auf den Auswahlwert Auto gestellt werden. - Parameter wird mit Auto vorbelegt.
Parameter Leistungsteil/F_PWM	ZAdyn4B: - Parameter wird mit 3,7 kHz vorbelegt. - Maximaler Wert des Parameters: 8 kHz
Parameter Leistungsteil/F_PWM_H	ZAdyn4B: - Parameter wird nun mit 7,4 kHz vorbelegt. - Maximaler Wert des Parameters: 8 kHz
Taktfrequenz	Die Not-Taktfrequenz, zum Verhindern einer Überhitzung des ZAdyn, wurde von 5 kHz auf 3,7 kHz geändert.

Drehgeberabgleich	Wenn der 2. Parametersatz aktiviert ist, ist es nicht mehr möglich, einen Drehgeberabgleich durchzuführen.
Software-Update	Um ein Software-Update durchzuführen, muss im Parameter Memory Card/Update ein von der Seriennummer des ZAdyn und der Firmwareversion abhängiger Code eingegeben werden. Den Code über eine Webapplikation, die App ZAmo Mobile oder durch den Kundenservice von ZIEHL-ABEGG erzeugen.

Korrektur

Laden von Parametern	Wenn im Parameter Parametersatz 2/f_PARA2 eine andere Funktion als "Gesperrt" ausgewählt war, musste Parametersatz 2/Copy=PARA1->2 parametrisiert werden, bevor Parameter in den ZAdyn geladen werden konnten. Dies ist nun nicht mehr notwendig
Digitale Eingänge	ZAdynpro: Bisher war die Funktion MOT_TEMP ohne Funktion, jetzt kann damit das digitale Signal einer externen Motortemperaturüberwachung ausgewertet werden.
Printerliste, Fehlerliste	Wenn eine dritte Bediensprache programmiert wurde, wurde sie bisher nicht in der Printerliste und der Fehlerliste angezeigt. Korrigiert.
INFO-Menü Seite 21: Fahrtrichtung	Zähler TD_RES zählt korrekt.
Parameter Überwachungen/STO	ZAdyn4B: Bisher war der Parameter Überwachungen/STO mit EIN vorbelegt. Nun ist er mit AUS vorbelegt.
Digitale Ausgänge	Bisher konnte das Relais des auf "Störung" programmierten digitalen Ausgangs abfallen, wenn Notizen in der Fehlerliste gespeichert wurden. Nun fällt es nicht mehr ab.
Fehlermeldung 832 CAN:Timeout Shutdown"	Bisher wurde Fehler ausgelöst, wenn die im Parameter Steuerung/T_CMD programmierte Zeit kürzer als die Zeit war, die die Bremse zum Schließen benötigte. Fehler wird jetzt nicht mehr ausgelöst.
Betrieb mit ZAmo-Software	Bisher wurden in dem mit der Messfunktion "IO-Ports" belegten Messkanal auf den Spuren BR2 und BR3 die Signale der Spuren In2 und In3 angezeigt. Korrigiert

1.15 Version 4.65.1 | 03.12.2021

Neu

Referenzfahrt	Es ist mit CAN-Ansteuerung in Verbindung mit Condition Monitoring eine Referenzfahrt möglich. Nähere Informationen auf Anfrage.
CAN-Betrieb	Objekt 0x6049 Evacuation direction zum Auslesen der empfohlenen Evakuierungsrichtung eingeführt.
Fehlermeldung 528 Schnellstart? (USV!)	Wenn im USV-Betrieb eine Fahrt mit einem Schnellstart gestartet wird. Aufgrund der verringerten Leistung kann ein Halten der Drehzahl 0 nicht garantiert werden, ein Schnellstart ist somit nicht zugelassen.
Parameter Statistik/CRC_SAF	Parameter Statistik/CRC_SAF zeigt Checksumme über die eingestellten Werte der sicherheitsrelevanten Parameter BR, STO und TD_RES.

Änderung

CAN-Betrieb	Neue Adressen von CAN-Objekten im herstellereigenen Bereich. Nähere Informationen auf Anfrage.
Gerätelüfter	Laufverhalten der Gerätelüfter optimiert.
Autoscan	Autoscan der Schnittstellen X-DCP und X-CAN (Kommunikation über DCP oder CANopen Lift) ist nur im 1. Parametersatz aktiv.
CAN-Betrieb	Versteckte Parameter des ZAdyn werden wie schreibgeschützte Parameter behandelt

Taktfrequenz	Die Taktfrequenz ist nur noch auf einen Wert zwischen 8 kHz und 16 kHz einstellbar, wenn zuvor im Parameter ZA-Intern/PW_S9 das Passwort eingegeben wurde.
--------------	---

Korrektur

CAN-Betrieb	Nach einem NMT-Kommunikationsreset wird das Errorfield nicht gelöscht, sofern noch ein Fehler anliegt.
Parametersatzwechsel	Ein Parametersatzwechsel ist nun auch möglich, wenn sich der ZAdyn in den Betriebszuständen 98:ZR_NOT_READY und 99:WAIT_FOR_ENCODER befindet.
Tests zur Unterstützung bei Abnahmeprüfung	Der Test der Schutzeinrichtung nach EN81 <i>Stromloses Wegtrudeln der Kabine aus der Etage</i> ist im CAN-Betrieb möglich.
Infotexte zu Fehlermeldungen	Die Infotexte zu Fehlermeldungen, die durch ein Drücken der i-Taste angezeigt werden, sind mit gesteckter SD-Karte wieder verfügbar.
INFO-Menü Seite 03:Dist	Anzeigen s_21 und s_31 korrigiert.

1.16 Version 4.64.2 | 22.09.2021**Korrektur**

DCP-Betrieb	Wenn bei Verwendung von DCP4 einer der Parameter S_DI1, S_DI2 und S_DI3 von der Werkseinstellung 0.00 abweicht, erfolgt bei einer Umschaltung auf die Betriebsart Inspektionsfahrt nach Unterbrechung einer Normalfahrt bei der ersten Inspektionsfahrt eine Beschleunigung auf eine höhere Geschwindigkeit (max. Nenngeschwindigkeit des Aufzugs). Nun wird mit der parametrisierten Inspektionsgeschwindigkeit gefahren.
-------------	--

1.17 Version 4.64.1 | 22.09.2021**Neu**

CAN-Betrieb	Betrieb mit LIFT_NO = 2, LIFT_NO = 3 und LIFT_NO = 4 möglich.
Info-Menü Seite 03:Dist	Der Anzeigewert s30 berechneter Verzögerungsweg V_2 → Stillstand wird auch im CAN-Betrieb angezeigt.
CAN-Betrieb	Neues CAN-Objekt 0x2811 zum Auslesen des internen Status des ZAdyn
Parameter BR	Auswahltext 1*NC+1*NO: Wenn dieser Auswahltext gewählt wird, muss der Öffnerkontakt an die Anschlussklemme mit der Funktion BR1 und der Schließerkontakt an die Anschlussklemme mit der Funktion BR2 angeschlossen werden.
Parameter P1P2	Auswahltexte PT100 und PT1000: Temperatursensoren PT100 und PT1000 für die Überwachung der Motortemperatur.
Menü Überwachungen	Parameter T_P1P2: Grenzwert für die Motortemperaturüberwachung festlegen, wenn im Parameter Überwachungen/P1P2 PT100, PT1000 oder KTY gewählt wurde.
INFO-Menü Seite 25: CUMT	Bei Verwendung der Temperatursensoren KTY, PT100 und PT1000 wird rechts unten die Temperatur angezeigt.

Änderung

Parameter I_MAX	Vorbelegung Parameter I_MAX bisher 180%, neu 130%.
DCP-Betrieb, CAN-Betrieb	Bisher konnte die Fahrgeschwindigkeit im Position Mode (DCP_04-Protokoll oder CAN Position Mode) nach einer Reduzierung nicht erhöht werden. Nun kann sie erhöht werden.
CAN-Betrieb	Mapping von PDO 263 von 0x1508 / 0x1708 korrigiert auf 0x1506 / 0x1706.
Fahrkurvenrechner	Bei einer Verlängerung der Fahrt während der Verzögerung: Beim Wechsel in den Zustand 430 wird die Fahrkurve neu berechnet. Dadurch

	wird unter Umständen eine lange Schleichfahrt verhindert. Es wird maximal mit der vorgegebenen Zielgeschwindigkeit gefahren.
Recorder-Funktion	Bei Fahrtabbrüchen durch eine Unterbrechung des Eingangssignals Reglerfreigabe wird die Fahrkurve bei aktivem Recorder gespeichert.
Betrieb mit ZAmo-Software	Schreibgeschützte Parameter werden im ZAmo schreibgeschützt angezeigt, nicht versteckt.
Funktion Fangbefreiung	Die Anzahl der möglichen aufeinanderfolgenden Versuche zur Befreiung der Kabine aus dem Fang wurde auf 2 begrenzt. Konnte die Befreiung nach dem zweiten Versuch nicht durchgeführt werden, muss der ZAdyn zunächst aus- und wieder eingeschaltet werden, damit sich die Endstufe abkühlen kann. Wenn eine Normalfahrt durchgeführt werden konnte, wird der Zähler wieder auf 0 gesetzt.
Condition Monitoring	Beim Anfordern der kompletten Tabelle wird das Objekt 0x608B nicht mehr ausgegeben.
Parameter LANG	Auswahltexte umbenannt: Nederland → Nederlands Czech → Cesky France → Francais Po Russki → Russki
Parameter F_WEAK	Auswahltexte umbenannt: Const. → Constant
Parameter UVW_CHK	Auswahltexte umbenannt: Cont. → Continuous
Parameter ENC_AW	Auswahltexte umbenannt: Sin → Sine wave Rec → Square wave
Parameter TRIG_BY	Auswahltexte umbenannt: Cont. → Continuous
Parameter TYP	Auswahltexte umbenannt: star → Star triangel → Delta
Parameter ENC_TYP	Auswahltexte umbenannt: TTL_Imp. → TTL-Square
Parameter CTRL	Auswahltexte umbenannt: DCP_01 → DCP1 DCP_02 → DCP2 DCP_03 → DCP3 DCP_04 → DCP4
Parameter MOD_ST	Auswahltexte umbenannt: Fix 2 Sek. → Fix 2s Lock 1 → Lock by 1 Lock 2 → Lock by 2 Lock 3 → Lock by 3
Bediensprach Englisch	Menübezeichnungen geändert: Motor name plate → Motor nameplate Encoder-adj. → Encoder adjustment HW-Ident. → HW-Ident Motor-Model → Motor model
Parameter TD_SET	Maximaler Wert Parameters TD_SET von 10 Millionen auf 16,77 Millionen geändert
Parameter cos phi	Bisher war der Parameter cos phi im Open-Loop-Betrieb gesperrt. Nun ist er nicht mehr gesperrt
Parameter R_P1P2	Bisher wurde der Parameter angezeigt, wenn der Parameter Überwachungen/P1P2=KTY parametrier war. Nun wird er angezeigt, wenn der Parameter Überwachungen/P1P2=TC parametrier ist.
Condition Monitoring	Die Motortemperatur wird bei Verwendung der Temperatursensoren KTY, PT100 und PT1000 als Messwert übertragen.

Parameter F_PARA2	Bediensprache Deutsch: Auswahltext UPS wurde in USV geändert.
Drehgeberabgleich	Bei Motortyp BD132: fälschlicherweise Fehlermeldung 587 BR: Delta t zu klein ausgegeben. Ermittelter Encoder-Offset konnte nicht gespeichert werden. Korrigiert
Drehgeberabgleich und Fangbefreiung	Funktion ist auch möglich, wenn im Parameter Steuerung/CONFIG die Konfiguration 35:Lester ausgewählt ist.

1.18 Version 4.63.1 | 05.01.2021

Neu

Betriebszustand 94 Motor temperature!	Betriebszustand 94 Motor temperature! : Der ZAdyn wechselt in den Betriebszustand, wenn im Stillstand die Motortemperatur zu hoch ist. Die Steuerung wird informiert, dass der ZAdyn nicht bereit ist. Im CANopenLift-Betrieb wird die Meldung Not ready ausgegeben, im DCP-Betrieb fällt das Status-Byte S0 weg.
Digitale Ausgänge	Ausgangsfunktion Fan Ctrl : ZIEHL-ABEGG-interne Funktion zur Ansteuerung des Lüfters.
Freie binäre Zuordnung CONFIG=25:X_BIN	Neben den 3 Eingangssignalen XBIN0, XBIN1 und XBIN2 kann ein weiterer Eingang auf die Funktion V1 parametrierbar werden. Wenn das binäre Eingangsmuster 000 ist, gilt der Zustand des Eingangs mit der Funktion V1.

Änderung

Software-Versionsnummer	Ergänzung um eine Revisionsnummer: die dritte Position der Software-Versionsnummer. Sie wird bei neu veröffentlichtem Bugfix erhöht.
Fehler 365 Fahrt bei MB=AUS	Der Fehler ist weniger empfindlich.
Fehler aufgrund eines Überstroms	Verhalten ZAdyn4B bei Fehlern aufgrund eines Überstroms verbessert.
ZApad	Wenn Parameter LOCK_X=Ein und eine Bremsenstörung auftrat, wurde fix alle 30 s der Text ZAdyn-Sperre! Zum Entsperren Parameter UNLOCK auf EIN stellen angezeigt. Nun wird der Text 30 s nach dem letzten Tastendruck angezeigt
DCP-Betrieb, CAN-Betrieb	Wenn eine Übertemperatur des Motors vorliegt, ist keine Wegverlängerung mehr möglich.
DCP-Betrieb	Spezielles Fehlerhandling, wenn Herstellerkennung OSMA gesendet wird.
Menü Memory Card	Timing für Parameter SAV_ALL, SAV_PAR, SAC_CFG, LOD_PAR und LOD_CFG. Möglicher Timeout auf der APP ZAmom verhindert.

Korrektur

DCP-Betrieb	Weicher Schnellstart-Abbruch ist auch bei Verwendung des DCP3-Protokolls möglich.
-------------	---

1.19 Version 4.62 | Bugfix vom 06.10.2020

Neu

CAN-Betrieb	Virtuelles Terminal: Das Kommando ESC-Y wird verwendet, sofern der Steuerungshersteller bei ZIEHL-ABEGG als Hersteller gelistet ist, der das Kommando unterstützt. Übermittlung der Herstellerkennung notwendig.
CAN-Betrieb	Energiemessung: Neuer Zähler Measured supplied real energy sum
CAN-Betrieb	Bei Schalten in den Operational Mode wird ein Emergency mit Code 0 gesendet
DCP-Betrieb	DCP_FIL = Opt.1 aktiviert einen DCP Filter, der ein schlechtes Restwegsignal verbessern kann, z.B. für eine DCP-Steuerung mit 15 ms-

	Zyklus, die einen CANSchachtgeber mit 20 ms-Zyklus besitzt. DCP_FIL ist bei DCP-Ansteuerung sichtbar.
DCP-Betrieb	Wenn die Benutzung von DCP_FIL = Opt. 1 empfohlen wird, wird am Ende der Fahrt eine entsprechende Meldung angezeigt
Printerliste	In der Printerliste *.prt werden alle vom Anwender geänderten Parameter mit einem * gekennzeichnet.

Änderung

CAN-Betrieb	Jetzt kann im Positionsmodus während der Fahrt die Geschwindigkeit auf 0 gesetzt werden, um die Laufzeitkontrolle der Steuerung zu testen.
CAN-Betrieb	Jetzt kann das Objekt 0x6022 während der Fahrt gelesen werden.
CAN-Betrieb	Virtuelles Terminal: Nur geändert Zeichen auf dem Display werden an die Steuerung übertragen.
CAN-Betrieb	Virtuelles Terminal: Das Intervall, in dem die MPDOs gesendet werden, von 5 ms auf 20 ms geändert.
CAN-Betrieb	Energiemessung: Bisher wurde die bei generatorischer Fahrt erzeugte negative Leistung nicht ausgegeben. Nun wird sie mit negativem Vorzeichen ausgegeben
CAN-Betrieb	Energiemessung: Das Intervall, in dem die MPDOs gesendet werden, wurde von 60 s auf 2 s geändert.
DCP-Betrieb	Werte des I7-Telegramms Gesamtfahrtweg und Bremsweg sind genauer.
Parameter I	Maximalwert eingeführt, der abhängig vom Nennstrom des ZAdyn ist.
Konfiguration 35:Lester Controls	Die digitalen Ein- und Ausgänge werden nicht mehr vorbelegt.
DCP-Betrieb, CAN-Betrieb	Genauigkeit der restwegabhängigen Positionierung wurde durch Optimierung des Fahrkurvenrechners erhöht.
Parameter T_1	Bei Betrieb von Synchronmotoren ist der Parameter T_1 nicht sichtbar.
Parameter UDC_MIN	Wenn der Parameter f_PARA2=EVAC 3 parametrier ist, wurde der Parameter UDC_-MIN im zweiten Parametersatz bisher mit 3/4 des Werts des Parameters U_ACCU vorbelegt. Nun wird er mit 2/3 des Werts von U_ACCU, mindestens aber 90 V, vorbelegt.

Korrektur

CAN-Betrieb	Bisher fand die Begrenzung der Zielgeschwindigkeit auf V* nur bei Fahrten in Aufwärtsrichtung statt, jetzt auch in Abwärtsrichtung.
DCP-Betrieb	Bisher wurde bei Verwendung des DCP_02- und des DCP_04-Protokolls der Bremsweg mit Vorzeichen gesendet, jetzt ohne Vorzeichen.
DCP-Betrieb	Bisher steuerte das Geschwindigkeits-Byte G5 die Zwischengeschwindigkeit V2 an, jetzt die Zusatzgeschwindigkeit V6.
DCP-Betrieb	Bisher hatte das I9-Telegramm nicht das korrekte Format. Korrigiert.
DCP-Betrieb	Fernbedienung: Wenn ein Drehgeberabgleich durchgeführt wurde, wurde der Dialog mit dem Benutzer abgebrochen, jetzt nicht mehr.
Elektronischer Kurzschluss	Bisher war der elektronische Kurzschluss im Betriebszustand 988 Wait reset nicht aktiv. Nun ist er aktiv.
Parameter CC_OFF	Bei Konfiguration 35: Lester : Wenn der Parameter CC_OFF = EIN parametrier war und während eines Quickstops die Zielgeschwindigkeit 0 gesetzt wurde, wurde die Fahrt unterbrochen, jetzt nicht mehr
Standby-Betrieb	Wenn der Standby 1-Betrieb deaktiviert wurde, wurde eine Temperaturwarnung ausgegeben, jetzt nicht mehr.
Änderung der Betriebsart des ZAdynpro	Wenn die Betriebsart des ZAdynpro geändert wurde, wurde die Bediensprache auf Deutsch gestellt. Jetzt wird die parametrierter Sprache beibehalten.
Funktion SIM_V1	Die Funktion SIM_V1 funktionierte bisher nicht ordnungsgemäß. Korrigiert

Fehler 721: DCP:Restwegfehl.	Bisher wurde der Fehler nur bei Aufwärtsfahrten ausgewertet. Nun wird er auch bei Abwärtsfahrten ausgewertet.
---------------------------------	---

1.20 Version 4.62 | 04.08.2020

Änderung

Parameter S_ABH	- Auswahltext Ein umbenannt in Ein (2...3). Einstellung wirkt bei Fahrgeschwindigkeiten V_2 und V_3. - Auswahltext Ein (2...7) eingeführt. Einstellung wirkt bei allen Fahrgeschwindigkeiten.
Motortemperatur-überwachung	Die Filterzeit bis zum Auslösen einer Motorübertemperaturemeldung wurde von 5 s auf 1 s verringert.
Parameter V_G1, V_G2, V_G3	Die Hysterese wurde von +0 cm/s und -2 cm/s auf +0,5 cm/s und -0,5 cm/s geändert
Fehler 821 CAN: Position Error	Tritt der Fehler 5 mal in Folge auf, wird der ZAdyn gesperrt. Die Sperre kann aufgehoben werden, wenn Überwachungen/UNLOCK=EIN
CAN-Betrieb	Wenn der Umrichter nicht fahrbereit ist, wird über CANopen Lift das Statusword Not ready to switch on ausgegeben. Wenn der Wert 1001 in einem der Parameter MASK1 -MASK5 eingetragen wird, wird statt Not ready to switch on „Switch on disabled“ ausgegeben. Das kann aus Kompatibilitätsgründen verwendet werden, wenn die Steuerung das Statusword Not ready to switch on nicht verarbeiten kann, z.B. wenn Standby-Funktion bzw. Parametersatzumschaltung nicht funktioniert.

Korrektur

Lüfter des ZAdyn	Im Falle eines Defekts in der Temperaturerfassung des Leistungsteils lief der Lüfter bisher während der Fahrt nicht. Nun läuft er während der Fahrt mit einer Drehzahl von 100%.
Unterbrechung der Fahrt	Wenn eine Fahrt unterbrochen und anschließend die elektronische Kurzschlusschaltung aktiviert wurde, wurde bisher nicht geprüft, ob die Fehler 350, 531, 584 und 525 vorliegen. Korrigiert
CAN-Betrieb	Bei Ansteuerung eines elektrischen Schnellhalts über das Quickstop Bit wurde der Fehler 820 ausgelöst. Fehler wird nicht mehr ausgelöst.
Parameter S_DI1, S_DI2, S_DI3	Bisher wirkten die Parameter S_DI1, S_DI2 und S_DI3 nur bei Standard-Ansteuerung. Nun wirken sie auch bei DCP-Ansteuerung.
DCP-Betrieb	Wenn während der Fahrt das Geschwindigkeits-Bit G2 gesetzt wurde, wurde ein Normalhalt eingeleitet. Jetzt ein elektrischer Schnellhalt.
DCP-Betrieb	Die Sonderfahrt Inspektionsfahrt mit V_0 wurde nicht korrekt durchgeführt. Korrigiert.
Parameter S_DI3	Nach dem Abschalten der Fahrgeschwindigkeit V_3 wurde während der Strecke S_DI3 die Zwischengeschwindigkeit V_2 aktiviert. Nun bleibt während der Strecke S_DI3 die Fahrgeschwindigkeit V_3 aktiviert.
Fehler 821 CAN: Position Error"	Die Fehlerüberwachung ist auch bei einer Fahrt in Abwärtsrichtung aktiv.
Parameter V_3	Bei bestimmten Konstellationen konnte im 1. Parametersatz der Wert des Parameters V_3 durch den ZAdyn verkleinert werden, wenn zwischenzeitlich der 2. Parametersatz aktiviert wurde, jetzt bleibt Wert erhalten.
Umschalten des Parametersatzes	Das Umschalten des Parametersatzes ist nun auch im Betriebszustand 40 (Aktivieren der Zwischenkreisspannung) möglich.

1.21 Version 4.61 | 25.06.2020

Neu

CAN-Betrieb	Das CAN-Objekt 0x6560 Lift Controller Identity Object wird unterstützt.
ZAmon App	Die Darstellung des INFO-Menüs der ZAmon App wurde überarbeitet

Parameter ENC_ADJ	Im Parameter ENC_ADJ neuen Auswahlwert Mag.Exist.: Antriebe vom Typ Kone EcoDisc können ohne erneutes Kleben der Magnete betrieben werden, z.B. bei Austausch eines ZAdyn4CS.
-------------------	---

Änderung

Laden von Parametern	Beim Laden von Parametern von der SD-Karte in den ZAdyn werden die Daten blockweise von der SD-Karte gelesen → Vorgang beschleunigt.
Betrieb mit Antrieben Typ Kone EcoDisc	Wenn über die ZAmon-Software Parameter in den ZAdyn geladen werden, wird der Parameter ENC_OFF nicht geladen
Elektronischer Kurzschluss	Bei aktivem elektronischen Kurzschluss wurde bisher eine Temperatur von TEMP_MX minus 1 Kelvin angenommen. Nun wird eine Temperatur von T(Warning) angenommen.
Betrieb mit Antrieben Typ Kone EcoDisc	Das Regelverhalten wurde durch Vorbelegung von Parametern geändert.
Parallele Ansteuerung	Wenn der Parameter S_ABH=AUS parametrier ist, kann nach einer Verzögerung auf eine höhere Geschwindigkeit beschleunigt werden.
Betrieb mit Asynchronmotor	Neue Werkseinstellung von Parametern für Anlagendaten: _I1 1 _I2 32 _D 450 mm n* 1358,1 1/min

Korrektur

INFO-Menü Seite 08: Cu-Functions	Im DCP-Betrieb wird die aktuelle Fahrgeschwindigkeit angezeigt.
CAN-Betrieb	Konfiguration 35: Lester: Lester Controls : Wenn eine nicht CANopen-konforme Nachricht nach einer ersten Nachricht über den CAN-Bus übermittelt wurde, wurde die Nachricht bisher nicht durch den CAN-Nachrichtenfilter herausgefiltert. Problem des NMT-Resets behoben.
Parameter S_ABH	Beim Laden von Parametersätzen aus Softwareversionen < 4.60 oder bei einem Firmwareupdate auf Softwareversionen >=4.60 werden die folgenden Funktionen des Parameters S_ABH ersetzt: DCP_slow → Slow DCP_fast → On DCP_comf → Slow V2toV3 → On
Parameter MOD_n*	Bei Änderung des Parameters MOD von direkt auf berechnen wurde Motordrehzahl n* nicht automatisch berechnet. Korrigiert.
Betrieb mit Antrieben Typ Kone EcoDisc	Wenn nach dem Magnetklebevorgang eine Fahrt durchgeführt werden sollte, wurde die Fehlermeldung 341: Disc: No Enc Adj. ausgegeben. Korrigiert.
Betrieb mit ZAmon-Software	Wenn bei aktivem MOP-Recorder die Verbindungsleitung zwischen ZApad und dem PC abgesteckt wurde, ohne vorher auf den App-Recorder zurückzuschalten, kam es bisher zu undefinierten Zuständen wie z.B. Neustarts des ZAdyn. Korrigiert.
Löschen des Fehlerspeichers	Wenn der Fehlerspeicher gelöscht wurde, wurden die Parameter ST_RES , ST_SXO und ST_SRF nicht auf 0 gesetzt. Korrigiert.
Elektronischer Kurzschluss	Wenn sich der ZAdyn im Betriebszustand 998 (Warten bis ZAdyn4C ausgeschaltet wird) befand, wurde der elektronische Kurzschluss bisher nicht aktiv, wenn sich die Welle des Antriebs bewegte. Nun wird er aktiv.
Drehgeberabgleich mit geschlossener Bremse	Bei Drehgeberabgleich mit geschlossener Bremse wurde auf dem Display des ZApad der Hinweistext zu kleiner Messstrom angezeigt. Korrigiert.
Parameter LOD_P_E	Die Funktion, Daten aus dem Absolutwertgeber über den Parameter LOD_P_E auszulesen, funktioniert.
Betrieb von Anlagen Typ Schindler Smart	Parameter S_10 jetzt funktionsfähig..

Betrieb von Anlagen Typ Schindler Smart	Ausgang mit der Funktion SD schaltete zu früh ab, dadurch wurde das Eingangssignal Reglerfreigabe unterbrochen. Korrigiert.
Bedienebenen	Durch langes Drücken der esc-Taste kann vom Basic-Level auf das Advanced-Level umgeschaltet werden
Überwachung der Motorschütze	Wenn der ZAdyn4C 040-074 mit Motorschützen betrieben wurde und die Überwachung der Motorschütze aktiviert war, wurde die Überwachung der Motorschütze bei einem Neustart des ZAdyn4C 040-074 deaktiviert. Nun bleibt sie aktiviert.
Parameter f_PARA2	Bisher konnte unter bestimmten Bedingungen der zweite Parametersatz aktiviert werden, wenn der Parameter f_PARA2=Gesperrt parametrierbar war. Nun kann der zweite Parametersatz nur dann aktiviert werden, wenn der Parameter f_PARA2 <i>nicht</i> auf Gesperrt parametrierbar ist.

1.22 Version 4.60 | Bugfix vom 18.05.2020

Neu

Laden von Parametern	Wenn Parameter des ZETADYN 3 auf einer SD-Karte gespeichert wurden und in den ZAdyn geladen werden sollten, musste bisher auf der SD-Karte der Dateipfad von 3BF in 4CX umbenannt werden. Nicht mehr notwendig. Beim Hochladen der Parameter wird die Überwachung der Motorschütze deaktiviert und die Überwachung der STO-Funktion aktiviert.
Fehlermeldung 587 BR:Delta t zu klein	Die Fehlermeldung wird ausgegeben, wenn bei Motoren vom Typ BD132 bei einem Nothalt der zeitliche Versatz zwischen dem Schließen der beiden Bremsen weniger als 50 ms beträgt. Wenn der Parameter LOCK_X aktiviert ist und die Fehlermeldung dreimal nacheinander ausgelöst wird, wird der ZAdyn verriegelt. Bei Motoren vom Typ BD132 ist der Parameter LOCK_X automatisch aktiviert.
Digitale Eingänge	Eingangsfunktion RF+V1 : Ein auf diese Funktion parametrierter digitaler Eingang wird mit den Funktionen RF und V_1 belegt. Bei Auswahl der Konfiguration 35: Lester: Lester Controls wird der digitale Eingang, der bisher mit der Eingangsfunktion RF belegt war, mit der Eingangsfunktion RF+V1 belegt, auch wenn ein Softwareupdate durchgeführt oder eine Parameterliste in den ZAdyn geladen wurde.

Änderung

Einschaltdauer	Die Einschaltdauer wird nun korrekt berechnet.
SD-Karte	Der Speicherprozess beim Speichern von Daten auf der SD-Karte wurde verbessert, wenn die SD-Karte in den Kartenslot des ZApad gesteckt wird
.BOX-Datei	In der .BOX-Datei wurde der Wert V_PROG, der die aktuell programmierte Geschwindigkeit angibt, korrigiert
Parameter MSK_NEG	Der Parameter MSK_NEG ist nun immer sichtbar.
ZApad	Wenn ein Fehler auftrat, wurde bisher fix alle 30 s der Text Ausschalten eingeblendet. Der Text wird 30 s nach dem letzten Tastendruck angezeigt.
Fahrkurvenrechner	Änderungen am Fahrkurvenrechner: wirksam, wenn die Konfiguration 35:Lester Controls gewählt und der Parameter CC_OFF = Ein.

Korrektur

DCP-Betrieb	Inspektionsfahrten mit Geschwindigkeitswechsel möglich, wenn das Befehls-Byte B3 durch die Aufzugssteuerung gesetzt wird.
Recorder-Funktion	Bei durch einen Fehler ausgelöste Recorderaufzeichnungen, wurde eine .pol-Datei auf der Speicherkarte gespeichert. Nun eine .BOX-Datei
Parameter P1P2	Wenn im Parameter MOT_TYP der Motortyp geändert wurde, wurde bisher bei ZAdyn ohne Motortemperaturkarte der Parameter P1P2 automatisch auf PTC eingestellt. Nun bleibt er auf AUS .

1.23 Version 4.60 | Bugfix vom 20.04.2020**Neu**

Digitale Ausgänge	Ausgangsfunktion P<0: Der mit dieser Ausgangsfunktion belegte digitale Ausgang schaltet, wenn der ZAdyn keine Leistung aus dem Stromnetz aufnimmt.
-------------------	--

Änderung

Parameter SIM_V1	Parameter SIM_V1 ist auch aktiv, wenn die Richtungsvorgabe RV2 vorliegt.
Betrieb mit Antrieben Typ Kone EcoDisc	Wenn während des Magnetklebevorgangs die Mitte eines Polpaares erreicht wurde, wird folgender Text angezeigt: Magnet kleben (1 = Magnet erkannt). Wenn fertig, Inspektionsfahrt starten. Anstelle der Nummer des aktuellen Pols wird 0/1 angezeigt. Wenn der Magnet geklebt und eine Inspektionsfahrt begonnen wurde, wird die Nummer des aktuellen Pols angezeigt.
ZApad	Wenn der ZAdyn durch die Aufzugsteuerung fernbedient wird, sind die Tasten des ZApad deaktiviert. Die Tasten können nun aktiviert werden, indem die esc-Taste 3 Sekunden lang gedrückt wird
ZApad	Scrollgeschwindigkeit von Texten auf dem Display des ZApad verringert.
CAN-Betrieb	Im CAN-Objekt Saving mode Display wurde der Energiesparmodus als 1 angezeigt, wenn der ZAdyn nicht im Standby-Modus war. Neu 0 .
Parameter n*	Wenn die Konfiguration 08:KN_IO: Kollmorgen Standard-Ansteuerung gewählt ist, wurde Parameter n* mit "0" belegt. Jetzt wird die Motordrehzahl im Parameter n* neu berechnet.
Notevakuierung	Bisher wurde während der Konstantfahrt festgelegt, in welche Richtung die Evakuierungsfahrt durchgeführt werden sollte. Nun wird die Evakuierungsrichtung bereits am Beginn der Fahrt festgelegt und, wenn nötig, während der Konstantfahrt nochmals korrigiert.
CAN-Betrieb	Parameteränderungen im 0x4000er-Bereich auch bei gesperrten Parametern möglich
CAN-Betrieb	Wenn in das CAN-Objekt Set power saving mode 0xFF geschrieben wird, führt das nicht zu Änderungen am Power Saving Mode.

Korrektur

CAN-Betrieb	In den CAN-Objekten 0x6441 und 0x6461 wurden die Anlagendrehzahl und die Motordrehzahl um den Faktor 10 zu hoch angegeben. Korrigiert
Notevakuierung	Bisher wurde die Evakuierungsrichtung bei Standard-Ansteuerung und im DCP-Betrieb nicht korrekt bestimmt. Korrigiert
Binäre Vorgabe der Fahrgeschwindigkeiten	Wenn bei Fahrten mit der Richtungsvorgabe RV2 angehalten wurde, wurde ein Nothalt durchgeführt. Nun ist ein reguläres Anhalten möglich.

1.24 Version 4.60 | Bugfix vom 26.03.2020**Neu**

CAN-Betrieb	Bei Konfiguration 35:Lester Controls : Im CAN-Objekt CAN Manufacturer Device Mains String der Sonderstring ZETADYN4 Frequency Inverter vorhanden.
-------------	--

Änderung

DCP-Betrieb	Bei Verwendung des DCP4-Protokolls ist bei Sonderfahrten nun ein Nachholen ohne Restweg möglich.
DCP-Betrieb	Bei der DCP-Fehlertextübertragung wurde das erste Zeichen korrigiert. Bisher I . z.B. I505:..., jetzt E , z.B. E:505:....

Standard-Ansteuerung	Bleibt nach Abschalten der Eingangssignale für die Fahrgeschwindigkeit Vx und die Richtungsvorgabe RVx das Eingangssignal für die Reglerfreigabe RF aktiv, ist es nun möglich, eine weitere Fahrt zu starten.
Parameter IQ_T11	Der Parameter IQ_T11 wird nur angezeigt, wenn das Passwort im Parameter PW_S9 eingegeben wurde.
ZAdyn4C, BG 050-074	Bei ZAdyn4C-Geräten der Baugrößen 050-074 kommt es nicht mehr zu Hardwarekonflikten.
Recorder-Funktion	Nachdem ein Reset 99 durchgeführt wurde, werden die Messkanäle mit der Konfiguration 1 im Parameter REC_CFG vorbelegt.

Korrektur

Elektronischer Kurzschluss	Bisher wurde der elektronische Kurzschluss bereits bei einer langsamen Bewegung der Auszugskabine deaktiviert. Nun wird er erst bei einem Stillstand von mindesten 1 s deaktiviert.
----------------------------	---

1.25 Version 4.60 | 30.09.2019

Neu

Funktion "Freie Binärbelegung"	- Funktion Freie Binärbelegung: Binärcodes können Fahrgeschwindigkeiten frei zugeordnet werden. - Im Parameter Steuerung/CONFIG wurde die Konfiguration 25:X-BIN:Freie Binärbelegung eingeführt. - Parameter X_BIN_1...X_BIN_7 im Menü Steuerung: Zuordnung der Binärcodes zu den Fahrgeschwindigkeiten. - Bei den Digitalen Eingängen und den Brems-Überwachungs-Eingängen wurden die Auswahlwerte SBIN0...SBIN2 durch die Auswahlwerte XBIN0...XBIN2 ersetzt.
Motor-Typenschild/MOT_TYP	Auswahlwert BD132.xx-14 ergänzt.

Änderung

Menü LCD & Passwort Menü Steuerung Menü Überwachungen Menü Memory Card Menü Parametersatz 2	Umbenennung der folgenden Parameter: LCD → LANG LIFT_NR → LIFT_NO LOCK_BR → LOCK_X REC_NUM → DIR_NUM RS_ÜPS → R_U20
Menü Steuerung	Umbenennung der folgenden digitalen Eingänge: /DELAY → /FastStp
Menü Steuerung	Umbenennung der folgenden digitalen Ausgänge: RB-Schütz → RB RB-Invers → /RB EVAC.Dir → EVAC.Dir. INV V<V_G1 → /V<V_G1 INV V<V_G2 → /V<V_G2
INFO-Menü	Umbenennung der folgenden INFO-Menüs: Seite 14: DCP-Ident → Seite 14: Bus Info 1 Seite 15: DCP-Bits → Seite 15: Bus Info 2 Seite 16: DCP-Dist. → Seite 16: Bus Info 3 Seite 17: DCP-Err → Seite 17: Bus Info 4 Seite 14: CAN → Seite 14: Bus Info 1 Seite 15: CAN Velocity → Seite 15: Bus Info 2 Seite 15: CAN Position → Seite 15: Bus Info 2 Seite 16: CAN Error Info → Seite 16: Bus Info 3 Seite 17: CAN Calib. → Seite 17: Bus Info 4

Menü CAN Menü Steuerung	Parameter aus dem Menü CAN befinden sich nun im Menü Steuerung.
Anfahren, wegababhängige Verzögerung, Direkteinfahrt	Beim Anfahren bei der wegababhängigen Verzögerung und der Direkteinfahrt können Zwischengeschwindigkeiten angesteuert werden, z.B. bei Klappschürzen.
Menü LCD & Passwort Menü Überwachungen	Parameter entfernt: • PW_CLR • CAN/MODE • APC
Parameter Verzögern/-S_ABH	Folgende Auswahlwerte wurden umbenannt: DCP_slow → Slow Folgende Auswahlwerte wurden entfernt: DCP_comf DCP_fast V2toV3
Parameter MOT_TYP	Bezeichnungen der Motoren geändert: z.B. SM132 → SM132.xx-14
Drehgeberabgleich, Parameter Encoder-Abgleich/ ENC_ADJ	Vorgehen für Abgleich von Absolutwertgebern überarbeitet. Im Parameter Encoder-Abgleich/ENC_ADJ wurden Auswahlwerte geändert: Bisher AUS und EIN . Jetzt Aus , Check , Lastfrei und Gebremst .
Funktion Automatische Parameterkontrolle (APC)	Funktion Automatische Parameterkontrolle APC entfernt.
Menü Motortypenschild Menü Anlage-Daten Menü Parametersatz 2 Menü Encoder & BC Menü Beschleunigen Menü Fahren Menü Memory-Card	Wertebereich der folgenden Parameter geändert: Motortypenschild/n 0.1 ... 6000 rpm Motortypenschild/f 0.1 ... 200Hz Motortypenschild/l 0.1 ... 200A Motortypenschild/U 0.1 ... 460V Motortypenschild/P 0.1 ... 90kW Parametersatz 2/U_ACCU 100 ... 565V Encoder & BC/ENC_INC 64 ... 11000 Anlage-Daten/n* 0.1...6000rpm Anlage-Daten/_D 0.06 ... 1.50m Anlage-Daten/Q 100...32000kg Anlage-Daten/F 100...32000kg Anlage-Daten/G 0...32000kg Beschleunigen/R_POS1 5 .. 90% Fahren/V_2 0.03 ... 6.50m/s Fahren/V_4...V_7 0.03 ... 3,50m/s Memory-Card/SAV_CFG 0 ... 65535 Memory-Card/LOD_CFG 0 ... 65535
Fehlerliste	• Fehlerliste überarbeitet. • Befindet sich eine SD-Karte mit Firmware >= 4.60 im Kartenslot des ZApad oder des ZAdyn wird bei einer Fehlermeldung nach drücken der i-Taste ein Infotext zum Fehler angezeigt • In den Fehlermeldungen wird der Status, in dem der Fehler aufgetreten ist, in Klartext angezeigt.

Korrektur

Standby-Betrieb	Bisher blieb der ZAdyn für den Betrieb Synchronmotoren unter bestimmten Bedingungen im Betriebszustand 23 (Warten auf Signalprozessor, Erkennung Leistungsteil), nachdem der Standby-Betrieb beendet wurde. Nun wechselt er ordnungsgemäß in den Normalbetrieb.
Printerliste	Auswahltexte in Printerlisten werden korrekt dargestellt.

1.26 Version 4.58 | 30.09.2019

Neu

Parameter f_I01...f_I08, f_XBR1...f_XBR3	Neue Eingangsfunktion MOT_TEMP: dient bei ZAdynpro zur Überwachung der Motortemperatur mit Hilfe des Auslösegeräts Typ U-EK230E
INFO-Menü Seite 22	Die INFO-Menü-Seite 22: ASM-ID eingeführt

Änderungen

Autotune-Funktion	Die Autotune-Funktion für Asynchronmotoren wurde überarbeitet.
Parameter ASM_ID	Im Parameter ASM_ID konnten die Werte AUS und EIN gewählt werden. Jetzt Aus , Speichern , Fortlaufend , Einmalig und Nur messen .

1.27 Version 4.56 | Bugfix vom 05.04.2019

Korrektur

Standby-Betrieb	Bisher blieb der ZAdyn4C für Synchronmotoren im Betriebszustand 23, nachdem der Standby-Betrieb beendet wurde. Nun wechselt er ordnungsgemäß in den Normalbetrieb.
Printerliste	Auswahltexte in Printerlisten werden korrekt dargestellt.

1.28 Version 4.56 | 21.01.2019

Neu

Parameter f_O1...f_O5	Ausgangsfunktion MotKurzschl : dient bei ZAdynpro dazu, ein Schütz anzusteuern, mit dem die Motorwicklungen kurzgeschlossen werden.
-----------------------	--

Änderung

DCP-Betrieb	Im DCP-Betrieb und bei Standardansteuerung ist es möglich, Fahrtrichtungswechsel durchzuführen, bis sich der ZAdyn im Betriebszustand 340 befindet.
Parameter M_MAX	Asynchronmotoren bei Betrieb mit und ohne Drehgeber: Nach Durchführen des Resets77 bei einem Standard ZAdyn oder eines Resets90 oder Resets99 wurde der Parameter M_MAX mit 2 vorgelegt, jetzt mit 3 .

Korrektur

Info-Menü Seite 09: Start /Stop	Bei ZAdynpro wurde unter CO ein ! angezeigt. Nun wird ein großer Punkt unter CO angezeigt, um den Zustand des Eingangs zu signalisieren. Wenn kein digitaler Eingang auf CO parametrier ist, wird unter CO ein ! angezeigt.
Info-Menü Seite 09: Start /Stop	Bei ZAdyn für Asynchronmotoren: Wenn die Bremslüftüberwachung deaktiviert ist, wurde bisher unter BR kein Zeichen angezeigt. Nun werden unter BR drei !!! angezeigt.

1.29 Version 4.55 | Bugfix vom 07.11.2018

Änderung

Pulsweitenmodulation	Die Taktfrequenz der Pulsweitenmodulation wird in den folgenden Fällen von 16 kHz auf 8 kHz reduziert: • bei einer Motorausgangsfrequenz von weniger als 5 Hz ist der Motorstrom einmalig höher als 80 % des Nennstroms des ZAdyn (bei einer fehlerfreien Fahrt und mindestens 0,5 s Konstantfahrt) • bei einer Motorausgangsfrequenz zwischen 5 Hz und 7 Hz ist der Motorstrom einmalig höher als 90 % des Nennstroms des ZAdyn (bei einer fehlerfreien Fahrt und mindestens 0,5 s Konstantfahrt) • und mindestens 0,5 s Konstantfahrt) • bei einer Motorausgangsfrequenz von weniger als 3 Hz
----------------------	--

DCP-Betrieb	Die Fehlermeldung 721 DCP: Restwegfehl. wird bei Restwegen mit einer Länge von 32,767 m und größer (hexadezimaler Wert 0x7FFF) nicht mehr ausgegeben.
-------------	--

Korrektur

Anfahrvorgang	Wenn im Betriebszustand 320 die Signale RV, V und STO wegfallen und das Signal RF anliegt, erschien die Fehlermeldung 582:BR:T2 zu klein . Nun wird die Fehlermeldung 531:STO:Unterbrechung ausgegeben.
---------------	---

1.30 Version 4.55 | Bugfix vom 18.04.2018**Korrektur**

Betrieb mit Antrieben Typ Kone EcoDisc	Optimierung der Abschaltung der Endstufe
Parameter MOT_TYP	Wenn bei ZAdynpro von Asynchronmotor auf Synchronmotor umgestellt wurde und umgekehrt, wurden folgende Parameter nicht korrekt vorbelegt: • M_START • T_2 • V_3 • verschiedene passwortgeschützte Parameter.
CAN-Betrieb, Parameter TYP	Bisher wurde das Objekt 6447 im falschen Format abgebildet. Dies wurde nun korrigiert.
Autotune-Funktion	Während der Autotune-Funktion erscheint auf dem Display des ZAdyn eine Anzeige, dass im CAN-Betrieb die Fahrgeschwindigkeit über die Steuerung auf 100% eingestellt werden muss. Bei dieser Anzeige wurden bisher auch die Zeichen [+] und [-] angezeigt. Diese werden nicht mehr angezeigt.
Vorbelegung auf Motortyp	Bisher war ZAdynpro auf Asynchronmotor vorbelegt, jetzt auf Synchronmotor.

1.31 Version 4.55 | Bugfix vom 27.03.2018**Änderung**

Autotune-Funktion	Die Autotune-Funktion wurde um zusätzliche Schritte ergänzt. Durch die zusätzlichen Schritte werden die ermittelten Motordaten optimiert.
Fehler 350:MP: Temp.-Sens?	Bezeichnung geändert: 350:Tmp:Kein Wert .
Fehler 350:MP: Temp.-Sens?	Wird bei Umgebungstemperaturen unter 0 °C nicht mehr ausgegeben.
T_5a	Parameter wird bei Asynchronmotoren berücksichtigt.

1.32 Version 4.55 | 03.11.2017**Änderung**

Parameter Steuerung/ f_XBR1...f_XBR4	Parameterfunktion CO eingeführt. Die Parameterfunktion dient bei ZAdynpro dazu, die Schützüberwachung zu aktivieren.
Fehlerliste	Fehlermeldung 317:BISS HW-Fehler : wird ausgegeben, wenn am Absolutwertgeber mit BiSS C-Schnittstelle ein interner Fehler vorliegt.
Fehlerliste	Fehlermeldung 333:ENC:III. Counter : wird ausgegeben, wenn der vom Absolutwertgeber mit BiSS CSchnittstelle übermittelte Absolutwert ungültig ist.
Fehlerliste	Fehlermeldung 334:BISS:Com-Fehler : wird ausgegeben, wenn in der Kommunikation zwischen dem Absolutwertgeber mit BiSS C-Schnittstelle und dem ZAdyn ein Fehler vorliegt.

Parameter Steuerung/-f_O1...f_O5	Parameterfunktion Stotterbr. eingeführt. Die Parameterfunktion dient bei ZAdynpro dazu, die Funktion Stotterbremse zu aktivieren.
----------------------------------	---

1.33 Version 4.54 | 27.06.2017

Änderung

Betrieb mit Synchronmotor oder Asynchronmotor	Bei einer Ausgangsfrequenz des ZAdyn4C von weniger als 7 Hz wird die Taktfrequenz der Pulsweitenmodulation auf 8 kHz reduziert.
---	---

1.34 Version 4.53 | Bugfix 02.02.2017, 16.03.2017, 27.03.2017, 12.05.2017

Neu

HY-Betrieb	Im INFO-Menü Seite 03 wurde in der 3. Zeile ein Punkt eingefügt. Wenn der Punkt groß dargestellt wird, ist die Tuning-Funktion des ZAdyn4CA HY beendet.
Parameter Startup/MOTTYP und Parameter Motor-Typenschild/ MOT-TYP	Motortypen SL506, SL510, SM210 und SM180 aufgenommen
Parameter MMC-Recorder/-REC_CFG	Konfiguration 20 für den HY-Betrieb aufgenommen
Menü Überwachungen	Parameter FIL_STO aufgenommen. Durch den Parameter wird die Filterzeit eines Softwarefilters eingestellt. Der Softwarefilter dient zur Unterdrückung von EMV-Störungen an den STO-Eingängen.

Änderung

HY-Betrieb	HY-Betrieb optimiert.
Temperaturerfassung	Wenn die interne Temperaturerfassung des ZAdyn4C ausfällt, ist ein Notbetrieb möglich. ZIEHL-ABEGG Kundenservice kontaktieren.
Betrieb mit ZAreC4C	Kommunikation zwischen ZAreC4C und ZAdyn/ZETADYN optimiert.
Betrieb Kone EcoDisc	Fehlerschwelle für Fehler 340:ENC:magnet miss. angehoben
Betrieb mit Revcon	Im Status 90 EKS Active wird bei Revcon, wenn der ZAdyn entsprechend programmiert ist, der Standby-Betrieb aktiviert. So wird verhindert, dass in diesem Status Strom über den Zwischenkreis ins Stromnetz fließt. Wenn Strom über den Zwischenkreis ins Stromnetz fließt, kann der elektronische Kurzschluss nicht deaktiviert werden.
Betrieb Kone EcoDisc	Die Vorbelegung des Parameters T_2 wurde von 1,8 s auf 0,3 s geändert

Korrekturen

Betrieb Kone EcoDisc	Beim Umschalten vom Standby- in den Normalbetrieb ging bisher der Geberoffset verloren. Nun bleibt der Geberoffset gespeichert.
Betrieb mit Drehgeber	SSI-Drehgeber von Wachendorff wird unterstützt.
CAN-Betrieb	Wenn der Parameter LOCKBR aktiviert war, ist der Bremsenfehler nicht dauerhaft auf dem CAN-Bus bestehen geblieben. Die Steuerung konnte den Fehler zurücksetzen. Es war aber keine Fahrt möglich, da der ZAdyn noch im Status 910 war. Der Fehler kann jetzt nicht mehr von der Steuerung zurückgesetzt werden und bleibt auf dem CAN-Bus bestehen.
Betriebszustand Standby 2	Nach dem Beenden des Betriebszustands Standby 2 wurde der Geberoffset verstellt. Geberoffset bleibt jetzt erhalten.

1.35 Version 4.53 | 10.02.2016**Neu**

Parameter CONFIG	Konfiguration 36:HY-Mod. für Modernisierung von Hydraulikanlagen.
Menü Steuerung	Neue Parameter: • HY_Auto • HY_O_A • HY_t_A • HY_OFFS • HY_LA_I • HY_LA_V • HY_NACH • FIL_V_D Parameter für die Modernisierung von Hydraulikanlagen. Parameter werden angezeigt, wenn im Parameter CONFIG = 36:HY-Mod gewählt ist.
Fehlerliste	Fehlermeldung 595:HY:Keine Beweg. wird ausgegeben, wenn der ZAdyn4C-HY keine Bewegung der Kabine erkennt. Die Fehlermeldung tritt auf, wenn im Parameter CONFIG = 36:HY-Mod. gewählt ist.
Parameter DCP_FIL	Neue Parameterfunktionen: • Opt.3 • Opt.4 Parameterfunktionen wählbar, wenn Parameter CONFIG = 36:HY-Mod.
INFO-Menü Seite 14: DCP Ident	Wenn Parameter CONFIG = 36:HY-Mod., wird in der 4. Zeile die aktuelle Geschwindigkeit angezeigt.

Änderungen

ZAdyn4	Bei ZAdyn4 mit digital einstellbarem Widerstand in der Stromerfassung wird der Widerstandswert nach dem Auftreten des Fehlers 485 neu programmiert. Dadurch wird sichergestellt, dass sich der ZAdyn4 nach dem Auftreten des Fehler 485 nicht blockieren kann.
ZAdyn4, ZArec	Die Kommunikation zwischen ZAdyn4 und ZArec wurde optimiert.
Parameter Steuerung/-SIM_V1	Wenn Parameter CONFIG = 32:S_Smart, wird der Parameter Steuerung/SIM_V1 mit Ein vorbelegt und kann verändert werden.
Elektronischer Kurzschluss	Die PWM-HW-Freigabe P60 wird nicht ab Status 100 gegeben, sondern erst ab Status 115. Die PWM-HW-Freigabe wird sofort bei Auslösen des elektronischen Kurzschlusses inaktiv. So wird bei elektronischem Kurzschluss eine sichere und schnelle Abschaltung des PWM sichergestellt.

Korrekturen

ZAdyn4C 062	HW-Ident. PU=53 bei ZAdyn4C 062 mit 220A-Modulen nicht mehr notwendig.
Printerliste	Bisher wurden in der Printerliste fehlerhafte Angaben zum Sensormodul aufgeführt.
CAN-Betrieb	Es ist nun möglich, bis zu 11 Nachrichten MPDOs von der Steuerung zu puffern. Probleme bei hoher Buslast beim Wechseln von Standby-Betrieb in Normal-Betrieb behoben.
DCP-Betrieb	Das Status-Byte S0 wird nicht gegeben, wenn auf die SD-Karte zugegriffen wird.
Parameter CONFIG=32:S_Smart	Wenn Parameter CONFIG=32:S, bleibt das SD-Signal nach Fahrtende auch bei aktivem MMC-Recorder aus.
Autotune-Funktion	Die Autotune-Funktion funktioniert im CAN-Betrieb im Velocity-Mode.
Autotune-Funktion	Die Autotune-Funktion gibt eine Meldung aus, wenn beim Messvorgang die Spannungsgrenze erreicht wurde.

Standby_1 und Rückspeiseeinheit	Wechselt der ZAdyn4 aus dem Standby-Betrieb in den normalen Betrieb, bevor die Zeit T_PFU abgelaufen ist, wird die Fehlermeldung 570:PFU Alarm nicht mehr ausgegeben.
Fernbedienung über Steuerung	Wenn die Steuerung bei nicht angeschlossenem Geber zum Hochfahren länger als der ZAdyn4, ist nun die Fernbedienung über DCP möglich.
DCP-Betrieb und ZAreC	Wenn die ZAreC kein Ready-Signal liefert, bleibt nun das Status-Byte S0 aus.
Info-Menü Seite 07: Bremschopper	Bei Verwendung einer ZAreC wird nun in Zeile 2 statt "BC/BR???" "ZAreC" angezeigt

1.36 Version 4.52 | 28.08.2015

Neu

Parameter f_I01...f_I08	Eingangsfunktion SBM_RDY dient zur Überwachung des ZAsbm4 eingeführt.
Fehlerliste	Fehlermeldung 536:SBM:RDY abort eingeführt. Sie wird ausgegeben, wenn der digitale Eingang mit der Funktion SBM_RDY während der Fahrt abfällt. Dies ist der Fall, wenn am ZAsbm4 ein Fehler vorliegt.
Parameter f_O1...f_O5	Ausgangsfunktion BR Info eingeführt. Sie dient dazu, der Steuerung die Zustände der Eingänge BR1...BR4 zu signalisieren. Das Relais ist angezogen, wenn die Bremsen während der Fahrt offen sind

Änderung

Parameter CONFIG	Konfigurationen 14:SS_DCP3 und 33: SS_DCP4 geändert. Sie sind identisch mit den Konfigurationen 09:KN_DCP3 und 10:KN_DCP4, jedoch ist der digitale Ausgang O1 mit Stoerung vorbelegt.
Software-Update	Bootloader enthält eine CRC-Summe. Stimmt die CRC-Summe nicht, gibt die LED des ZAdyn4C den Blinkcode 25 aus. Nach einem Neustart ist der ZAdyn4C nicht betriebsbereit und die LED gibt den Blinkcode 7 aus. Wird daraufhin ein erneutes Software-Update ohne Bedienterminal ZApad durchgeführt, ist der ZAdyn4C wieder betriebsbereit.
Betrieb mit Drehgeber	Wenn sich der ZAdyn4C im Zustand zm_NO_ENCODER_DETECT befindet, z.B. nach einem Drehgeberfehler, wird der elektronische Kurzschluss der Motorwicklungen aktiviert.

Korrekturen

Betrieb mit Drehgeber	Wenn bei Asynchronmotoren im Parameter ENC_TYP von Kein ENC auf TTL Sinus oder TTL Recht umgestellt wurde, war bisher ein Neustart des ZAdyn erforderlich. Kein Neustart mehr erforderlich.
Betrieb mit Drehgeber	Wenn Drehgeber vom Typ EnDat mit anderen Auflösungen als 2048 Impulsen wurden, trat bisher ein CRC-Fehler auf. Korrigiert.
Speicherkarte	Das Nachladen von Bediensprachen über Speicherkarten hat mit einigen Speicherkartentypen nicht funktioniert. Behoben.

1.37 Version 4.51 | 04.05.2015

Neu

Betrieb Kone EcoDisc	Fehler 253:Disc:Wrong position! Er tritt auf, wenn der Hallsensor einen Magnet zu einem früheren Zeitpunkt als erwartet erkennt, z.B. wenn die Motorwelle nach dem Ausschalten des ZAdyn verdreht wurde.
----------------------	---

Änderung

Betrieb Kone EcoDisc	Der Magnetklebevorgang wurde optimiert.
Fehler 960:STO:Diagnose	Fehler ist nicht mehr maskierbar.

Korrekturen

Fehler 531:STO:Unterbrechung	Bisher konnte der Fehler unter Umständen am Ende einer Inspektionsfahrt ausgelöst werden. Korrigiert.
T_1, T_5	Bei der Verwendung von Motoren des Typs SM250 konnte der durch die Werkseinstellung vorgegebene Wert nicht verändert werden. Korrigiert.

1.38 Version 4.50 | 23.01.2015**Neu**

Parameter CONFIG	Konfiguration 35:Lester Controls eingeführt: Parameter CC_OFF = Ein und Parameter CTRL mit CAN und Parameter IO1 mit RF vorbelegt.
ZAdyn4CA HY	Neue Baureihe ZAdyn4CA HY.
Parameter CONFIG	Konfiguration 34:OS_DCP3 eingeführt: Die digitalen Ein- und Ausgänge sind frei konfigurierbar, digitaler Ausgang O31-O34 mit RB-Schütz vorbelegt.
Menü Motortypenschild	Bei Sondersoftware EcoDisc Motortypen MX05, MX06, MX10 und MX18.
Menü Motortypenschild	ZAdyn4CS mit Sondersoftware für den Betrieb von Kone-Motoren können nicht auf den Betrieb von Standard-Synchronmotoren oder Asynchronmotoren umparametriert werden.
Menü Encoder-Abgleich	Wenn mit dem ZAdyn4C Kone-Motoren betrieben werden, müssen auf dem Motor Magnete als Referenzmarken befestigt werden. Die Magnete dienen dazu, die Werte des Absolutwertgebers zu kontrollieren. Beim Anbringen der Magnete wird ein Mechanismus verwendet, der auf einem abgewandelten Geberabgleich basiert.
Fehler 260:V_EXT aktiv!	Fehler tritt auf, wenn im Normalbetrieb eine Fahrt gestartet wird und an der Anschlussklemme X-EXT eine Spannung von über ca. 23 V anliegt.

Änderung

Fehler 421 STO:Temp.-Alarm"	Der Fehler zieht keinen automatischen Fahrtabbruch mehr nach sich. Die Temperatur wird nur noch im Status 100 (Anlage aus) und im Status 110 (Anlage bereit) überprüft.
Fehler 583:BR:Fahrt-Fehler Fehler 584:BR:Fahrt-Fehler	Die Fehler führen bei aktivierter Bremslüftüberwachung, Parameter LOCKBR=EIN, nicht mehr zur Sperrung des Frequenzumrichters.
Fehler 531:STO:Unterbrechung	Unterbrechungen der STO-Eingangssignale während der Entprellzeit T_STO am Fahrtende) führen nicht mehr zum Fehler.
V*, V_3, CAN-Betrieb	Maximale Geschwindigkeit von 10 m/s möglich.
Bremsweg	Maximale Bremsweg von 16 m auf 64 m erhöht.
Fehler 710:DCP:Timeout	Nach dem Auftreten des Fehlers wird die DCP-Schnittstelle neu initialisiert.
CAN-Betrieb	ZAdyn kann über CAN (Command 0) direkt abgeschaltet werden.
CAN-Betrieb	Der Fehler 288:V_3 > V* im CAN-Betrieb deaktiviert. Wenn für Geschwindigkeiten Werte eingegeben werden, die größer als V* sind, limitiert der ZAdyn die Geschwindigkeiten automatisch auf V*.
Fehler 710:DCP:Timeout	Nachdem der Fehler 710:DCP:Timeout aufgetreten ist, wird die DCP-Schnittstelle und neu initialisiert.
Autoscan DCP-Betrieb und CAN-Betrieb	Sobald das Signal Reglerfreigabe RF an einem digitalen Eingang anliegt, wird die Autoscan-Funktion für die DCP- und die CANopen-Lift-Schnittstelle abgeschaltet.
CAN-Betrieb	Geregeltes Anhalten über Quickstop möglich.
Parameter CC_OFF	Wenn der Parameter CC_OFF = Ein, sind die Parameter V_1 und V_3 frei konfigurierbar. Die Funktion der Bremsüberwachungs-Eingänge f_XBR1 bis f_XBR4 ist ebenfalls frei konfigurierbar

Parameter T_1	Bisher bei Asynchronmotoren als kleinster möglicher Wert die Rotorzeitkonstante. Jetzt Werte bis 0.1 möglich.
---------------	---

Korrektur

BC-Typ, Parametersatz 2	Wird im Parametersatz 2 der Parameter auf PFU+BRxx eingestellt, wird die Rückspeiseeinheit nicht aktiviert.
Rückspeiseeinheit, Parametersatz 2	Es gab den Fall, dass der ZAdyn bei Verwendung einer Rückspeiseeinheit im Parametersatz 2 gestartet wurde, und die Spannungsversorgung des ZAdyn ausfiel, bevor wieder in den 1. Parametersatz umgeschaltet wurde. Dann blieb der ZAdyn beim Starten im 1. Parametersatz im Fehler 908:PFU:Funktionsstörung stehen. Nun fährt der ZAdyn beim Starten im 1. Parametersatz wieder hoch.
Standby-Funktion	Wenn während des Aktivierens oder Deaktivierens des Standby-Betriebs ein Parameter geändert wurde, blieb der ZAdyn beim Verlassen des Standby-Betriebs im Status 21 hängen. Das wurde korrigiert.
CAN-Betrieb	Bisher wurde im Open-Loop-Betrieb beim Anhalten der Fehler 820:CAN:Illegal Status ausgegeben. Das wurde korrigiert.
LED	Im Normalbetrieb mit Ansteuerung über die digitalen Ein- und Ausgänge ging bisher nach dem Hochfahren des ZAdyn die rote LED nicht mehr aus. Das wurde korrigiert.
MMC-Recorder	Wenn der Parameter TRIG_BY auf Err/Stop gestellt und eine Normalfahrt abgespeichert wurde, wurde die Spannung der Speicherkarte nicht wieder ausgeschaltet und die blaue LED blieb dauerhaft an. Das wurde korrigiert.
CAN-Betrieb	In der Geschwindigkeit V_T3 wurde die Fahrt nicht in die von CAN vorgegebene Richtung sondern in die Richtung der letzten Fahrt gestartet. Das wurde korrigiert.
Elektronische Kurzschlusschaltung	Es wird nun auch bei ZAdyn für den Betrieb von Asynchronmotoren überprüft, ob ein elektronischer Kurzschluss vorliegt.
CAN-Betrieb	Falls Kommando Shutdown etwas verzögert kam, konnte es vorkommen, dass bei aktivierter Bremsüberwachung der Zustand 515 Start abort 1s durchlaufen wurde. Korrigiert.
Temperaturanzeige	Negative Elko-Temperaturen wurden fehlerhaft angezeigt.
CAN-Betrieb	Änderungen in CAN-Handling bezüglich RDY-Bit, welches sich nicht löschen ließ; Ursache für APP WDT!.
Printerliste	In Sektion Infbus wird nun auch SM Index 4 angezeigt.

1.39 Version 4.49 | 23.01.2015**Korrektur**

	ZAdyn wird nicht mehr durch Watchdog des internen APP-Prozessors zurückgesetzt.
--	---

1.40 Version 4.48 | 23.07.2014**Neu**

Menü Startup und Motor-Typenschild	Motortyp SM190 und SM132 für Parameter MOT_TYP ergänzt.
Menü Statistik	Durch Eingabe eines Codes bei Parameter Reset kann von ZAdyn4CS auf ZAdyn4CA umgestellt werden. Eingabe Code -1: Umstellung von ZAdyn4CA auf ZAdyn4CS)
DCP-Betrieb	Kommando I2 um Funktion Kurzschluss abschalten und Reset erweitert.
INFO-Menü Seite 12	Bei gedrückter Eingabetaste wird in Zeile 3 rechts die Temperatur des Modulprints angezeigt: MP:xxx°C . Bei einer Übertemperatur werden ab 70° C alle Lüfter eingeschaltet, ab 75 °C wird die maskierbare

	Fehlermeldung 421 STO:Temp.-Alarm ausgegeben und der ZAdyn verriegelt.
Digitale Eingänge	Konfiguration 33:SS_DCP4 = Schneider Steuerungen DCP4
Elektronisches Typenschild	Das elektronische Typenschild des Motors wird automatisch beim Start des ZAdyn vom Geber in den ZAdyn übertragen, wenn im ZAdyn n* und V* auf 0 belegt sind. Im Auslieferungszustand sind n* und V* auf 0 belegt, wenn der ZAdyn nicht durch ZIEHL-ABEGG SE vorparametriert wurde. Nach dem Laden des Typenschildes, ca. 5 Sekunden, startet der ZAdyn automatisch neu. Wenn im Geber kein Typenschild vorhanden ist, kann der ZAdyn manuell parametrisiert werden.

Änderungen

Fehlerliste	Bei STO-Unterbrechung und noch nicht abgelaufener STO-Entprellzeit; Standard 200ms, wird kein Geber-Fehler als Folgefehler ausgegeben, sondern Fehlermeldung 531: STO: Unterbrechung .
Bedienung	Bei Vorliegen eines Fehlers während des Hochfahrens des ZAdyn4C, z. B. Geber-Fehler, ist eine Bedienung des ZAdyn4C über DCP möglich.
DCP-Betrieb	Fahrten mit Schleichfahrt V1 können auch über einen Soft-Notstopp beendet werden.
Menü Steuerung	SIM_V1 nicht mehr abhängig von S-ABH.
Printerliste	E-Mail-Adresse aktualisiert, Fax gelöscht, Telefon dazu.
Elektronisches Typenschild	Weitere Parameter, z.B. Geschwindigkeiten Typenschilder, welche mit älterer Firmware geschrieben wurden, können nicht mehr geladen werden.
Elektronischer Kurzschluss	Aktivieren des elektronischen Kurzschlusses EKS erfolgt nicht mehr in Abhängigkeit von Ausgang MB = Aus (mechanische Bremse), sondern wenn Ausgang RB = Aus (Regler bereit). Dadurch kann ein elektronischer Kurzschluss nicht gezündet werden wenn Drehzahl = 0 und Bremse im Schließvorgang ist (MB aus, Bremse aber noch offen).
Überwachung Bremswiderstand	Ansprechen der Temperaturüberwachung bei Stillstand: → Reaktion sofort Ansprechen der Temperaturüberwachung bei Fahrt: → Reaktion nach 30s Bei CAN-Betrieb: Verweigerung der Wegverlängerung
ZAdyn4CS	Wenn ein ZAdyn4CS mit eingebauter elektronischer Kurzschlusschaltung auf Asynchronmotor umgestellt wird, wird die elektronische Kurzschlusschaltung nicht mehr ausgelöst.
Menü Fahren	Die Fahrgeschwindigkeit V_3 ist auf bis zu 6.00 m/s einstellbar.
Menü Anfahren	Bei Auswahl des Parameters MOT_TYP=SM250 wird T_2 mit 2,5 s vorbelegt. Bei allen anderen Motortypen wird T_2 mit 1,8 s vorbelegt.
Menü Anhalten	Bei Auswahl des Parameters MOT_TYP=SM250 wird T_5 mit 2,0 s vorbelegt. Bei allen anderen Motortypen wird T_2 mit 0,6 s vorbelegt.

Korrekturen

CAN-Betrieb	Beim Schreiben Gebertyp HTL-Geber wurde Hiperface programmiert.
Menü Regelung	V_Stop funktioniert auch bei CAN-Betrieb
Fehlerliste	Bei STO-Unterbrechungen wurden teilweise nur Folgefehler ausgegeben. Nun erfolgt die Fehlermeldung 531:STO:Unterbrechung mit Folgefehler als Zusatzinformation.
CAN-Betrieb	Empfang der ZAdyn direkt nacheinander zwei PDOs für Standby (0x501), wurde bisher das erste PDO überschrieben. Bug entfernt.
Standby 1-Betrieb	Geberfehler in Verbindung mit Standby 1 behoben

1.41 Version 4.47 | 18.03.2024

Änderungen

DCP	Durch Vorgabe von G2 ist nun bei Inspektionsfahrten ein geregeltes Anhalten möglich.
CONFIG	Alle Konfigurationen für die Steuerungen von Böhnke & Partner wurden so geändert, dass der Ausgang O4 mit der Funktion V<VG2 vorbelegt ist, sowie die Geschwindigkeitsschwelle V_G2 mit 0,5m/s.
CAN	Anpassung des Schnellstart-Ablaufs für Intec-Steuerung
DCP	Über das Telegramm I1 kann nun aktiviert werden, dass der ZAdyn den erweiterten Reglerstatus sendet. Beim erweiterten Reglerstatus wird im Telegramm I9 von der Regelung die Distanz der letzten Fahrt aus der Motorgeberinformation berechnet und in mm zurückgeliefert → Berechnung des Seilschlupfes auf der Treibscheibe.

Korrekturen

Fehler E532 STO: Fehlt!	Wenn es bei Ansteuerung mit DCP zu einem leichten Zurückdrehen nach dem Einfahren in die Bündigkeit kommt, wird ein internes Geschwindigkeitsflag nicht zurückgesetzt. Beim nächsten Anfahrversuch kommt die Fehlermeldung E532. Bug entfernt.
CAN	Die Adresse des Objekts für die Zielposition bei Liftnummern größer 1 wird nun korrekt angegeben.
CAN	Fehlertexte in der 3. Sprache, von SD Karte geladen, werden nun korrekt übertragen

1.42 Version 4.46 | 15.10.2013

Neue Funktionen

Menü ZA-intern	Neuer Parameter CC_OFF zur Deaktivierung des Fahrkurvenrechners für Steuerung Lester Control. Die Funktion ist nur nach Eingabe des Passworts zugänglich.
INFO-Menü	Neue Info-Menü-Seite: Seite 19: Energie Auf der Seite ist die aktuelle Leistung des ZAdyn in Watt sowie die vom ZAdyn verrichtete Arbeit in Wattstunden sichtbar.
Parameter BC-Typ	Die neue Parameterfunktion ZArec.
Fahrtrichtungswechselzähler	Der Zählwert des Fahrtrichtungswechselzählers wird automatisch im Absolutwertgeber gesichert: • bis 1000 Richtungswechsel alle 100 Richtungswechsel • bis 10000 Richtungswechsel alle 1000 Richtungswechsel • ab 10000 Richtungswechsel alle 3000 Richtungswechsel Die Funktion ist bei Absolutwertgebern mit EnDat-, Codeface- und Hiperface-Schnittstelle möglich. Der aktuelle Zählerstand kann aus dem Absolutwertgeber in den ZAdyn geladen werden. Dazu im Parameter Statistik/TD_PW das Passwort für den Fahrtrichtungswechselzähler eingeben und Parameter Statistik/TD_RST = EIN stellen.
CAN- und DCP-Betrieb	Im CANopen Lift- und DCP-Betrieb wird die Uhrzeit, zu der ein Fehler aufgetreten ist, in der Fehlerliste gespeichert und angezeigt.
Bediensprache	Neue Auswahlfunktion Russisch als Bediensprache
Eingangsfunktionen	Die neue Eingangsfunktion /ESC eingeführt. Die Funktion deaktiviert den elektronischen Kurzschluss, solange der ZAdyn eingeschaltet ist.
Eingangsfunktionen	Eingangsfunktion ZR_RDY zur Überwachung ZArec eingeführt.
Fehlerliste	Fehlermeldungen 240 ZR:Not RDY , 535 ZR:RDY abort , 906 ZR:ERR by start , 919 ZR:ERR by opera . und 213 ZR_EN / ZR_RDY fehlt eingeführt.
Fehlerliste	Fehlermeldung 571: PFU:Stdby bleibt . Fehlermeldung tritt auf, wenn die PFU 1 Sekunde nach dem Fahrbefehl noch nicht aktiv ist. Die Fehlermeldung ist maskierbar.
Hardwareerkennung	Die Platine mit der Teilenummer B1014AA Index 06 - Motortemperaturmodul mit sicherer Trennung - wird vom ZAdyn erkannt.

Motortemperatur-überwachung	
-----------------------------	--

Änderungen

Parameter V_Z	Der Parameter V_Z wird auf 0,01 m/s vorbelegt.
Parameter CONFIG	Bei Konfiguration 02:ZA_CAN ist der Ausgang O41 - O44 mit V<V_G1 vorbelegt.
Parameter Reset	Resets 900, 910, 920, 930 entfernt
Autotune-Funktion	Die durch die Autotune-Funktion berechnete neue Nenndrehzahl wird nun im Menü Motortypenschild im Parameter n angezeigt.
Fehler 570:PFU Alarm	Bei Fehler 570:PFU Alarm bleibt der ZAdyn so lange im Zustand 909 stehen, bis der ZAdyn ausgeschaltet wird oder der Überwachungskontakt der PFU wieder zuschaltet. Bisher war es nicht möglich, bei Fehler 570:PFU Alarm in den 2. Parametersatz zu schalten.

Korrekturen

Parameter APD	Die Meldung Neuerung , die fälschlicherweise anzeigte, dass die Erweiterungskarte Control fehle, erscheint nicht mehr.
Info-Menü/Seite19	Der Energiezähler Arbeit wird beim Ausschalten nicht mehr verworfen.
CAN-Betrieb	Wenn mehrere ZAdyn an einen Bus angeschlossen sind, können die ZAdyn nun in maximal 4 Schächten eingesetzt werden. Es wurden verschiedene Programmfehler bezüglich dieser Funktion beseitigt.
CAN-Betrieb	Das CAN-Objekt 0x640A wurde bisher unter der Adresse 0x640C geführt. Das wurde korrigiert.
CAN-Betrieb	Wenn die Etagenanzeige FD4 in Verbindung mit dem ZAdyn verwendet wurde, ist der ZAdyn aus dem Standby-Betrieb nicht wieder hochgefahren. Das wurde korrigiert.
Monitor-Funktion	Die Monitor-Funktion hat bisher nur mit Hauptspannungsversorgung funktioniert. Sie funktioniert nun auch mit externer 24V-Spannungsversorgung.
Monitor-Funktion	Die Monitor-Funktion hat bisher bei Asynchronmotoren mit HTL-Geber nicht funktioniert. Das wurde nun korrigiert.
STO-Funktion	STO-Unterbrechungen während eines Schnellhalts werden nun erkannt.
Recorder	Bei Aufzeichnungen mit dem Recorder blieb die Digitalspur bei Messungen mit dem Applikationsprozessor bisher einen Takt zurück. Das wurde nun korrigiert.
Fehlerliste	Die Fehlermeldung 503:Kein Enc.-Signal wird nicht mehr ausgegeben, wenn die Fahrt abgebrochen wird, bevor sich die Motorwelle bewegt hat.

1.43 Version 4.44 | 07.03.2013 | 26.04.2013 | 08.07.2013

Neue Funktionen

Menü Statistik	Parameter ST_HDRV eingeführt. Er gibt die Anzahl der Fahrstunden an.
Menü Statistik	Parameter ST_UC eingeführt. Er gibt die Nutzungskategorie nach VDI 4707 an.

Änderungen

Menü Statistik	Die Anzahl der Fahrabbrüche durch Unterbrechung des Eingangssignals STO während des Fahrbetriebs wird nicht mehr im Parameter ST_SCO angezeigt, sondern im Parameter ST_SXO; wenn die Überwachung der Motorschütze deaktiviert wurde. Bei aktivierter Überwachung der Motorschütze wird die Anzahl der Unterbrechungen des Eingangssignals CO angezeigt.
----------------	--

Binäre Vorgabe der Fahrgeschwindigkeiten	Bei der binären Vorgabe der Fahrgeschwindigkeiten im Menü Steuerung/CONFIG Parameterfunktionen ZA_BIN und CSILVA wurde die Fahrgeschwindigkeit V7 durch VZ ersetzt.
Fehler 505: MB/ENC-Störung	Die Fehlermeldung wird ab dem Erreichen der Konstantfahrt V3 oder V4 vom ZAdyn nicht mehr ausgewertet. Sie wird durch Unterbrechungen des STO-Signals nicht mehr ausgelöst.

Korrekturen

Menü Encoder & BC	Der Parameter ENC_CNG zur Änderung der Richtungsinformation des Drehgebers funktioniert.
Menü Statistik INFO-Menü Seite 21: Fahrtrichtung	Die Werte der Zähler werden jetzt bei Spannungsausfall am ZAdyn gespeichert.
CAN-Betrieb	Das Übertragen von Texten funktioniert jetzt, z.B. von Fehlertexten in die Steuerung.
DCP-Betrieb	Es ist nun möglich im DCP-Betrieb in den 2. Parametersatz umzuschalten.
DCP04-Betrieb	Bisher war nach einer Fahrt im Inspektions- oder Rückholbetrieb keine Fahrt mit Normalgeschwindigkeit mehr möglich. Das wurde nun korrigiert.
Fangbefreiung	Beim Aktivieren der Fangbefreiung wird nicht mehr automatisch die Fehlermeldung 301:MOP: Timeout ausgegeben.
Test der Schutz- einrichtung nach EN81-A3 – Stromloses Wegtrudeln der Kabine aus der Etage	Bei der Testfunktion wird ein elektronischer Kurzschluss verhindert, um ein Abbremsen der Kabine zu verhindern.
Fehlermeldung 410:ADC:Ueberstrom!	Wenn die Fehlermeldung 410:ADC:Ueberstrom! auftritt, wird nicht mehr der Folgefehler 920:MOP:ERRNMI aktiv ausgegeben. Der Folgefehler würde ein Reset des ZAdyn bewirken.
interner Lüfter	Der interne Lüfter des ZAdyn4 bekam bisher bei exakt 40 °C ein undefiniertes PWMSignal.Das wurde nun korrigiert.
Motor-Management- Prozessor	Es ist jetzt möglich den Motor-Management-Prozessor MOP über die ZETAMONSoftware zu programmieren.
Control Unit	Bisher trat bei Verwendung mancher Control Units fälschlicherweise der Fehler 316:EnDat:Auflösung auf. Das wurde nun behoben.
Absolutwertgeber Typ ERN1387	Ein Abbruch der Fahrt im Betriebszustand 222: SM WARTE AUF ABS ENDE wird jetzt unterbunden.

The Royal League

Service

+49 7940 16 308

drives-service@ziehl-abegg.de

© by ZIEHL-ABEGG SE - Technische Änderungen vorbehalten!



ZIEHL-ABEGG 