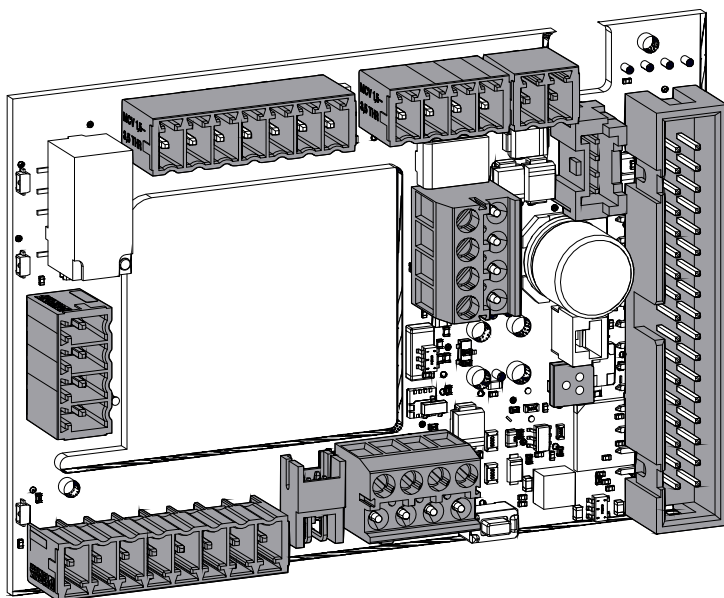


# ED-Anschlussplatine-CAN

Montageanleitung



060635 45532/16923 - 2023-04

# Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Informationen zu diesem Dokument</b>	<b>3</b>
1.1	Inhalt und Zweck	3
1.2	Zielgruppe	3
1.3	Mitgeltende Dokumente	3
1.4	Abkürzungen	3
1.5	Verwendete Symbole	3
	1.5.1 Gefahrenkategorie	3
<b>2</b>	<b>Sicherheit</b>	<b>3</b>
<b>3</b>	<b>Produktbeschreibung</b>	<b>4</b>
3.1	Produktbeschreibung	4
3.2	Technische Daten	4
3.3	Aufbau der ED-Anschlussplatine-CAN	4
3.4	LED-Anzeige	5
<b>4</b>	<b>Montage</b>	<b>6</b>
4.1	Aufbau ED 100/250-Antrieb beachten	6
4.2	ED-Anschlussplatine-CAN montieren	7
<b>5</b>	<b>Anschluss</b>	<b>10</b>
<b>6</b>	<b>Inbetriebnahme</b>	<b>11</b>
<b>7</b>	<b>Störungsbehebung</b>	<b>11</b>
7.1	Fehleranzeige	11
<b>8</b>	<b>Demontage und Entsorgung</b>	<b>12</b>

# 1 Informationen zu diesem Dokument

## 1.1 Inhalt und Zweck

Dieses Dokument beschreibt die Montage und den Anschluss der ED-Anschlussplatine-CAN an einem ED100/250-Antrieb.

## 1.2 Zielgruppe

Das Produkt darf nur von einer Elektrofachkraft montiert und in Betrieb genommen werden.

## 1.3 Mitgeltende Dokumente

- Montage- und Inbetriebnahmeanleitung ED 100/250
- Montageanleitung Radarsensor M A01

## 1.4 Abkürzungen

Abkürzung	Definition
ED 100/250	Elektromechanische Drehflügeltürantriebe zum automatischen Öffnen und Schließen von Drehtüren.

## 1.5 Verwendete Symbole

### 1.5.1 Gefahrenkategorie



#### ACHTUNG

Bezeichnet eine möglicherweise schädliche Situation, bei der das Produkt oder etwas in seiner Umgebung beschädigt werden könnte oder Fehlfunktion zur Folge hat.

## 2 Sicherheit



#### ⚠️ WARNUNG

##### Gefahr durch Ausfall von Schutz- und Sicherheitseinrichtungen

Die Leitungsverlegung verbindet die verbauten Komponenten miteinander. Eine ungeschützte Leitungsverlegung kann zu Manipulationen oder Störungen führen.

- Leitungen entweder Unterputz verlegen oder
- Leitungen Aufputz im Stahlschlauch verlegen



#### ACHTUNG

##### Sachschäden durch elektrostatische Entladung

Das Bauteil kann durch eine elektrostatische Entladung beschädigt werden!

- Vor dem Berühren des Bauteils den eigenen Körper erden.
- ESD-sicheres Werkzeug verwenden.

## 3 Produktbeschreibung

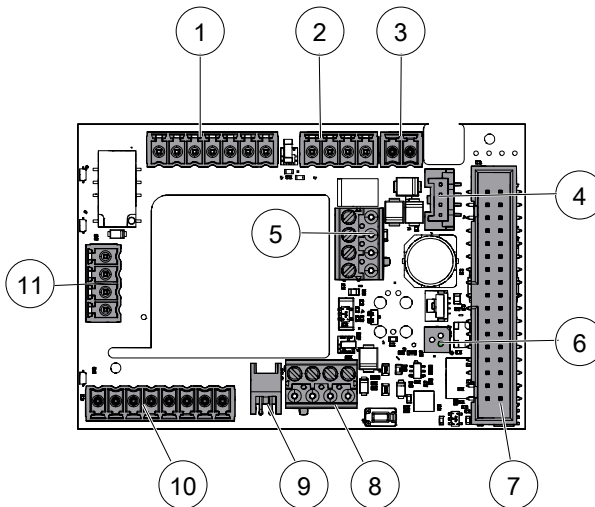
### 3.1 Produktbeschreibung

Die ED-Anschlussplatine-CAN ist eine Platine, die benötigt wird, um einen ED 100/250 CAN-fähig zu machen. Sie ersetzt die Standard-Platine im ED und ist ab Firmware V2.9.000 kompatibel .

### 3.2 Technische Daten

Versorgungsspannung	24 V DC +/- 15 %
Stromaufnahme	ca. 20mA Ruhestrom
Temperaturbereich	-15 °C bis +50 °C
Rel. Luftfeuchtigkeit	bis 93 %, nicht kondensierend
Schutzart des ED	IP20
Abmessungen	Länge 88 mm Breite 60 mm Höhe 26 mm

### 3.3 Aufbau der ED-Anschlussplatine-CAN



Position	Belegung
1	Verriegelung
2	Brandschutz
3	Not-Aus
4	Anschlussbuchse RS232-Schnittstelle
5	Anschlussklemmen CAN-Anschlusskabel Radarsensoren M A01
6	RGB-LED-Funktionsanzeige
7	Anschlussbuchse Flachbandkabel

Position	Belegung
8	Anschlussklemmen CAN-Anschlusskabel EntriWorX
9	Anschlusstecker CAN-Anschlusskabel EntriWorX
10	Sicherheitssensoren
11	Signaleingänge für Nacht/Bank, Impuls außen und Impuls innen



Für die ED-Anschlussplatine-CAN gelten die Einsatzbedingungen, die in der Montage- und Inbetriebnahmeanleitung für ED 100/250-Antriebe angegeben sind.

### 3.4 LED-Anzeige

Die RGB-LED-Funktionsanzeige auf der ED-Anschlussplatine-CAN ist als sekundäre Funktionsanzeige definiert. Die RGB-LED-Funktionsanzeige zeigt mit Signalfarben den aktuellen Betriebszustand oder eine Störung an.

Um die Signalfarben der RGB-LED-Funktionsanzeige zu sehen, die Verkleidung der ED 100/250-Antriebe abnehmen.

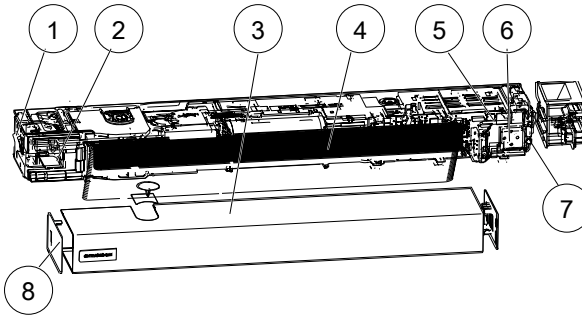
Signal Nr.	Farbe	Beschreibung	Bedeutung
1	dauerhaft rot	Anzeige Selbsttestfehler	Fehler im Selbsttest ist aufgetreten oder CAN-Geräteerkennung ist fehlerhaft.
2	grün blinkend	Identifikationsanzeige	Die Geräteidentifizierung ist aktiviert.
3	gelb blinkend	CAN-Gerätezuordnung	Die Gerätezuordnung ist nach einem CAN-Reset aktiv. Die Gerätezuordnung endet, wenn die Zuordnung fehlerfrei abgeschlossen ist oder wenn ein Fehler auftritt.
4	rot blinkend	<b>Fehleranzeige</b>	Ein oder mehrere Fehler liegen an. Fehlernummer mit höchster Priorität wird durch die Anzahl des Blinkens angezeigt.

Siehe "Fehler auswerten und Störung beheben".

Signal Nr.	Farbe	Beschreibung	Bedeutung
5	weiß leuchtend	TMS-Initialisierung	TMS-Bus-Initialisierung für Sensor und ED-Anschlussplatine-CAN läuft.
6	grün leuchtend	Anzeige Betriebszustand in Ordnung	Das System arbeitet fehlerfrei.

## 4 Montage

### 4.1 Aufbau ED 100/250-Antrieb beachten



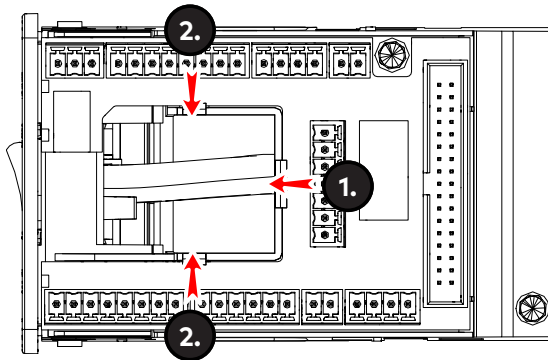
In der Grafik ist der ED-Antrieb für den linken Türflügel einer **2-flügeligen Tür** dargestellt. Weitere Hinweise zur Einbaulage und zu Einstellungen der ED-Antriebe sind in der Montage- und Inbetriebnahmeanleitung für ED 100/250 zu finden.

Position	Bedeutung
1	Power-On
2	Standard-ED-Anschlussplatine
3	Verkleidung komplett
4	Flachbandkabel
5	RJ45-Steckerbuchse (COM 1)
6	Bedienschnittstelle mit Informationsdisplay
7	Adapter für internen Programmschalter
8	Seitendeckel

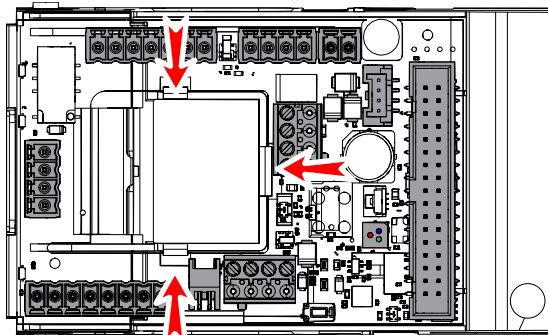
## 4.2 ED-Anschlussplatine-CAN montieren

Den Aufbau der ED-Anschlussplatine-CAN [▶ 3.3](#)] beachten.

1. Den Parameter „C1 -> Konfiguration der Schnittstelle COM1 (stehender Stecker)“ auf „1“ stellen.
2. Den ED-Antrieb am Gangflügel ausschalten (Netzschalter auf "0").
3. Die Verkleidung (3) vom Gangflügel-Antrieb abnehmen, siehe "Aufbau ED 100/250-Antrieb beachten [▶ 4.1](#)".
4. Das Flachbandkabel (4) aus der Standard-ED-Anschlussplatine (2) herausziehen, siehe "Aufbau ED 100/250-Antrieb beachten [▶ 4.1](#)".
5. Die Stecker von der Platine abziehen.
6. Die Rastelemente in der vorgeschlagenen Reihenfolge nach innen drücken und die Standard-ED-Anschlussplatine (2) herausnehmen, siehe Aufbau ED 100/250-Antrieb beachten [▶ 4.1](#)".

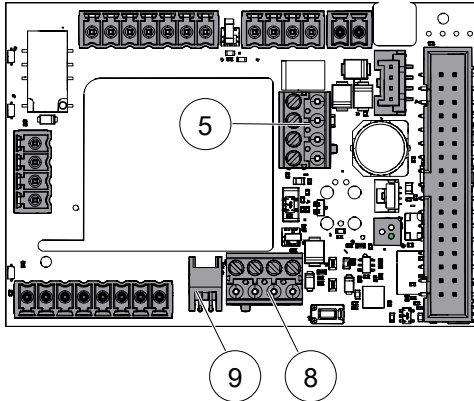


7. Die Leitungsenden der Anschlusskabel von innen an den unbesetzten Platinen-Steckplatz heranführen.
8. Die ED-Anschlussplatine-CAN über die Rastelemente stecken.

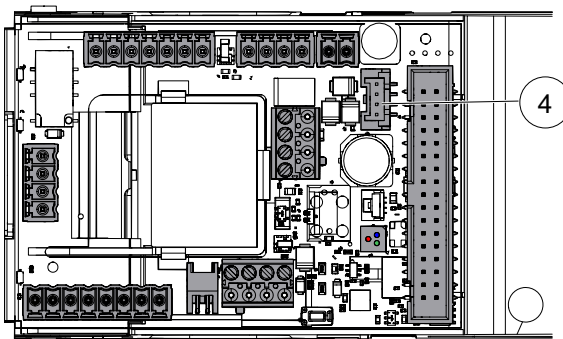


9. Die Stecker aufstecken und die Leitungen anschließen.
10. Das offene Leitungsende jedes CAN-Anschlusskabels durch die mittlere Öffnung in der ED-Anschlussplatine-CAN herausziehen.

11. Das CAN-Anschlusskabel an die Anschlussklemmen (5) für den Radarsensor M A01 anschließen, siehe auch [Montageanleitung Radarsensor M A01](#). Das CAN-Anschlusskabel an die Anschlussklemme für EntriWorX (8) anschließen, siehe auch EntriWorX Anleitung. Das CAN-Anschlusskabel an den Anschlussstecker für EntriWorX (9) anschließen, siehe auch EntriWorX Anleitung.

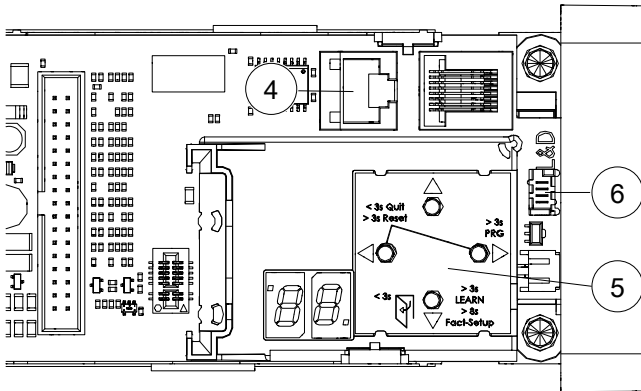


12. Die offenen Leitungsenden aller weiteren Kabel herausziehen und anschließen.
13. Alle weiteren Kabel gemäß der Montage- und Inbetriebnahmeanleitung für ED 100/250 anschließen.
14. Das Flachbandkabel wieder in die Anschlussbuchse (7) stecken, siehe "".
15. Das serielle Verbindungskabel in die Anschlussbuchse (4) stecken.



16. **ACHTUNG Alle Leitungen innerhalb des Antriebs in den Kabelkanälen führen/ verstauen oder mit einem Kabelhalter befestigen, um Kollisionen mit beweglichen Teilen zu verhindern!**
17. Den RJ45-Stecker des seriellen Verbindungskabels in die Steckerbuchse (5) neben der Bedienschnittstelle (6) stecken, siehe "Aufbau ED 100/250-Antrieb beachten [▶ 4.1](#)".

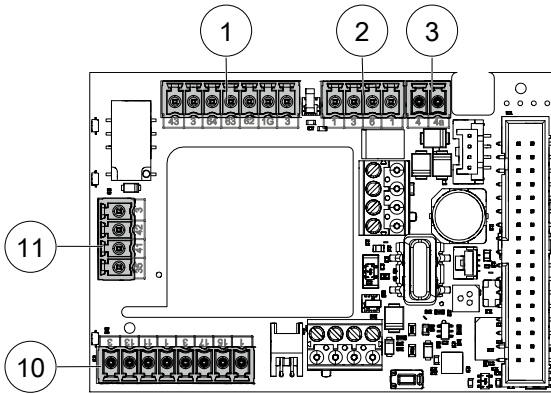




⇒ Die ED-Anschlussplatine-CAN ist zur Inbetriebnahme angeschlossen.

- 18. Bei 2-flügeligen Anlagen den Adapter (6) für internen Programmschalter aufstecken.
- 19. Den externen Programmschalter mit dem Adapter verbinden.

## 5 Anschluss



	Nummer	Zuordnung
1	43	Verriegelungsrückmeldung
	3	GND
	64	NC
	63	NO
	62	COM
	1G	+ 24 V geschaltet in Abhängigkeit vom Rauchmelder
	3	GND
2	1	+ 24 V
	3	GND
	6	Upgrade-Card Brandschutz 18k oder RM-ED
3	1	Abschaltung Antriebsfunktion
	4a	GND
10	1	+ 24 V
	15	Signaleingang Sicherheitssensor Bandseite
	17	Test-Ausgang
	3	GND
	1	+ 24 V
	11	Signaleingang Sicherheitssensor Bandgegenseite
	13	Test-Ausgang
11	3	GND
	35	Signaleingang Nacht/Bank
	41	Signaleingang Impuls außen
	42	Signaleingang Impuls innen
	3	GND

## 6 Inbetriebnahme

### Voraussetzungen

An der Bedienschnittstelle des EDs muss der folgende Parameter eingestellt sein:

- Der Parameter „C1 -> Konfiguration der Schnittstelle COM1 (stehender Stecker)“ ist auf „1“ gestellt.

Falls die Platine vorher schon mal anderswo im Einsatz war, ist zusätzlich ein CAN-Reset nötig, um die alten CAN-Teilnehmer aus dem Speicher zu "löschen" (Fehler-Nr. 3).

1. Den ED-Antrieb am Gangflügel einschalten (Netzschalter auf "1").
2. Ggf. den Parameter „Cr -> CAN-Reset“ auslösen und den Wert auf "1" setzen.
  - ⇒ Nach ca. 30 Sek. wechselt die Farbe der LED von weiß auf grün.

## 7 Störungsbehebung

### 7.1 Fehleranzeige



Die Fehlernummer wird durch die **Anzahl des Blinkens** angezeigt. Es wird die Meldung mit der höchsten Priorität angezeigt.

Die LED-Funktionsanzeige auf der ED-Anschlussplatine-CAN zeigt die folgenden Fehler an.

Fehler-Nr. 1

<b>Name</b>	Fehler TMS Kommunikation
<b>Beschreibung</b>	Die Kommunikation zwischen ED-Steuerung und ED-Anschlussplatine-CAN ist unterbrochen.
<b>Behebung</b>	Einstellung Parameter C1 an der ED-Steuerung prüfen, Verbindungskabel zwischen ED-Steuerung und ED-Anschlussplatine-CAN prüfen. Ggf. Power-On am ED-Antrieb betätigen.

Fehler-Nr. 2

<b>Name</b>	Fehler CAN Initialisierung
<b>Beschreibung</b>	Bei der Adressvergabe für den Radarsensor über CAN-Protokoll ist ein Fehler aufgetreten, da erwartete Antworten ausgeblieben sind. Dies betrifft die Bus-Kommunikation mit Radarsensor.
<b>Behebung</b>	CAN-Anschlusskabel und Bus-Terminierung prüfen, d. h. der DIP-Schalter muss an Pos 4 auf <b>ON</b> /"Abschlusswiderstand für CAN aktiv" stehen. Anschließend Power-On am ED-Antrieb betätigen und danach einen CAN-Reset ausführen.

Fehler-Nr. 3

<b>Name</b>	Fehler unbekannter CAN Bus Teilnehmer
<b>Beschreibung</b>	Bei der Gerätezuordnung wurden unbekannte CAN-Geräte erkannt oder die maximal definierte Teilnehmerzahl überschritten. Dies betrifft die Bus-Kommunikation mit Radarsensor.

<b>Behebung</b>	Angeschlossene Geräte auf Richtigkeit prüfen und ggf. vom Bus entfernen. CAN-Reset ausführen.
-----------------	---

Fehler-Nr. 4

<b>Name</b>	Fehler Gerätezuordnung
<b>Beschreibung</b>	Bei der Gerätezuordnung kommen Gerätepositionen doppelt vor. Dies betrifft die Bus-Kommunikation mit Radarsensor.
<b>Behebung</b>	Einstellung der DIP-Schalter an den Radarsensoren prüfen. CAN-Reset ausführen.

Fehler-Nr. 5

<b>Name</b>	Fehler fehlendes Gerät
<b>Beschreibung</b>	Ein angelerntes Gerät (Radarsensor) ist nach Einschalten des Systems nicht mehr vorhanden. Dies betrifft die Bus-Kommunikation mit Radarsensor.
<b>Behebung</b>	CAN-Anschlusskabel und Geräte prüfen. Power-On am ED-Antrieb betätigen.

Fehler-Nr. 6

<b>Name</b>	Fehler CAN Kommunikation
<b>Beschreibung</b>	Die Kommunikation zwischen dem Radarsensor und der ED-Anschlussplatine-CAN ist unterbrochen.
<b>Behebung</b>	CAN-Anschlusskabel prüfen. Ggf. Power-On am ED-Antrieb betätigen.

Fehler-Nr. 7

<b>Name</b>	Fehler Radar-Sensor
<b>Beschreibung</b>	Ein Gerät (Radarsensor) sendet eine Emergency-Botschaft aufgrund eines internen Fehlers. Dies betrifft die Bus-Kommunikation mit Radarsensor.
<b>Behebung</b>	Power-On am ED-Antrieb betätigen.

## 8 Demontage und Entsorgung

Die Demontage erfolgt in umgekehrter Reihenfolge der Anleitung.



Das Produkt darf nicht zusammen mit dem Hausmüll entsorgt werden. Das Produkt umweltgerecht in den dafür eingerichteten Annahme- und Sammelstellen entsorgen. Die geltenden nationalen gesetzlichen Vorschriften beachten.

## Notizen

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---





060635 45532/16923 - 2023-04  
Copyright © dormakaba 2023



[www.dormakaba.com](http://www.dormakaba.com)