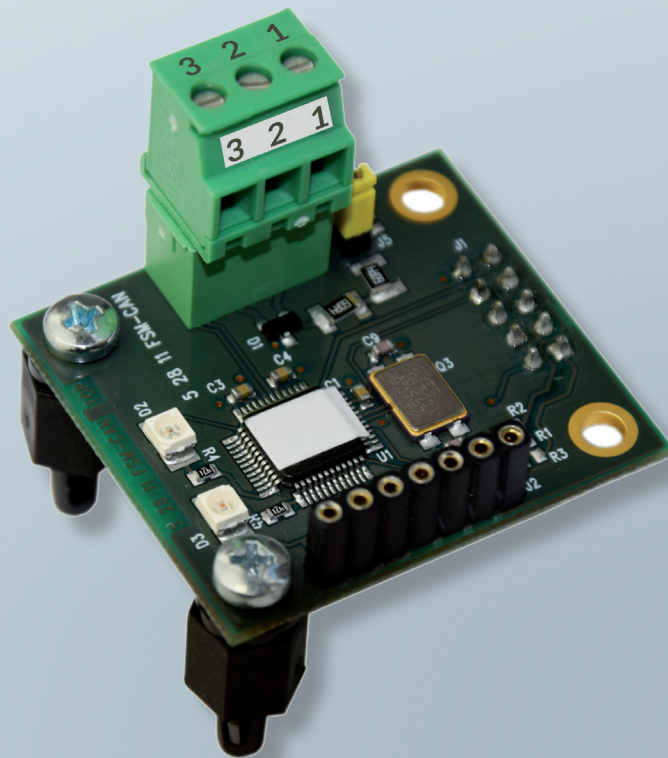


# FSM-CAN-MODUL

Montage- und Inbetriebnahmeanleitung



|                        |  |
|------------------------|--|
| <b>Hersteller</b>      | <b>NEW LIFT</b><br>Neue elektronische Wege<br>Steuerungsbau GmbH<br>Lochhamer Schlag 8<br>82166 Gräfelfing<br>Tel +49 89 - 898 66 - 0<br>Fax +49 89 - 898 66 - 300<br>Mail <a href="mailto:info@newlift.de">info@newlift.de</a><br><a href="http://www.newlift.de">www.newlift.de</a>  |
| <b>Serviceline</b>     | Tel +49 89 - 898 66 - 110<br>Mail <a href="mailto:service@newlift.de">service@newlift.de</a>   |
| <b>Erstausgabe</b>     | 31.01.2019   |
| <b>Verfasser</b>       | AL / EP  |
| <b>Letzte Änderung</b> | 14.12.2020 AME   |
| <b>Freigabe</b>        | 14.12.2020 AL  |
| <b>Hardwareversion</b> | V1.1   |
| <b>Softwareversion</b> | V1.0   |
| <b>Dokumentnummer</b>  | hb_FSM CAN Modul_2020-04_2.2_de  |
| <b>Copyright</b>       | © NEW LIFT Steuerungsbau GmbH, 2020.<br>Dieses Handbuch ist urheberrechtlich geschützt. Alle Rechte, auch die des Nachdrucks, der Vervielfältigung, der Übersetzung und der Modifizierung, im Ganzen oder in Teilen sind dem Herausgeber vorbehalten.<br>Ohne schriftliche Genehmigung darf kein Teil dieser Beschreibung in irgendeiner Form reproduziert werden oder mit Hilfe elektronischer Vervielfältigungssysteme kopiert werden.<br>Trotz sorgfältiger Erstellung von Texten und Abbildung können wir weder für mögliche Fehler noch deren Folgen eine juristische Haftung übernehmen. |

## Inhalt

|          |   |           |
|----------|---|-----------|
| <b>1</b> | <b>Allgemein</b>                            | <b>4</b>  |
| 1.1      | Verwendete Abkürzungen, Zeichen und Symbole | 4         |
| 1.3      | Darstellungsarten                           | 5         |
| 1.4      | Weiterführende Informationen                | 5         |
| 1.5      | So erreichen Sie uns                        | 5         |
| <b>2</b> | <b>Sicherheit</b>                           | <b>6</b>  |
| 2.1      | Umgang mit Elektronikbaugruppen             | 6         |
| <b>3</b> | <b>Inbetriebnahme FSM CAN</b>               | <b>7</b>  |
| <b>4</b> | <b>Programmieradapter</b>                   | <b>10</b> |
| 4.1      | Programmieradapter anschließen              | 10        |
| 4.2      | Software installieren                       | 11        |
| 4.3      | Software anwenden                           | 12        |

# 1 Allgemein

Diese Anleitung beschreibt eine optionale Anlagenbaugruppe zur Entstörung der Sicherheitskreiseingänge der Aufzugssteuerung.

Sie dient als Ergänzung zum FST Handbuch und der FST Montage- & Inbetriebnahmeanleitung. Die Anleitung beschränkt sich ausschließlich auf die Beschreibung der für die Funktion relevanten Aspekte.



**Grundsätzlich gelten die Sicherheitsrichtlinien des FST Handbuchs und der FST Montage- & Inbetriebnahmeanleitung.**

## 1.1 Verwendete Abkürzungen, Zeichen und Symbole

| Zeichen / Abkürzung | Bedeutung  |
|---------------------|--|
| FSM                 | Fahrkorbsteuermodul  |
| FSM-CAN             | CAN Modul für FSM  |
| FST                 | Feldbussteuerung   |
| GST                 | Gruppensteuerung   |
| ADM                 | Außendrückermodul  |
| SAM                 | Sprachausgabemodul   |
| FPM                 | Fahrkorbpanelmodul   |
| Menü                | Auf dem TFT integriertes Menü zum Bearbeiten der Anzeige-Einstellungen   |
| ▶                   | <b>Handlungsanweisung</b><br>Führen Sie nach diesem Zeichen beschriebene Tätigkeiten in der angegebenen Reihenfolge durch. |
| •                   | <b>Der Handlungsanweisung untergeordneter Handlungsschritt</b>   |
|                     | <b>Sicherheitshinweis</b><br>Dieses Zeichen befindet sich vor sicherheitsrelevanten Informationen.                         |
|                     | <b>Informationshinweis</b><br>Dieses Zeichen befindet sich vor wissenswerten Informationen.                                |

### 1.3 Darstellungsarten

| Darstellungsart           | Bedeutung   |
|---------------------------|---|
| <b>Fett</b>               | › Bezeichnungen von Schaltern und Stellteilen<br>› Eingabewerte   |
| <i>Kursiv</i>             | › Bildunterschriften<br>› Querverweise<br>› Bezeichnungen von Funktionen und Signalen<br>› Produktnamen |
| <b><i>Fett kursiv</i></b> | › Hinweise  |
| Schriftart<br>LCD         | › Systemmeldungen der Steuerung   |

### 1.4 Weiterführende Informationen

Zur FST Steuerung und Ihren Komponenten sind unter anderem folgende Unterlagen vorhanden.

- › ADM Handbuch
- › EAZ TFT.45.110.210 Handbuch
- › EAZ-256 Handbuch
- › EN81-20 Handbuch
- › FPM Handbuch
- › FST-2XT/s Handbuch
- › FST-2XT MRL Handbuch
- › FST Montage- und Inbetriebnahmeanleitung
- › GST-XT Handbuch
- › LCS Handbuch
- › RIO Handbuch
- › SAM Handbuch
- › UCM-A3 Handbuch
- › Update-Backup-Analysis Handbuch

Diese und weitere aktuelle Anleitungen finden Sie auf unserer Web-Seite im Downloadbereich unter <https://www.newlift.de/downloads.html>

### 1.5 So erreichen Sie uns

Falls Sie trotz Zuhilfenahme dieser Anleitung Unterstützung benötigen, ist unsere Serviceline für Sie da:

Tel +49 89 - 898 66 - 110  
 Mail [service@newlift.de](mailto:service@newlift.de)  
 Mo - Do: 08:00 - 12:00 und 13:00 - 17:00  
 Fr: 08:00 - 15:00

## 2 Sicherheit

Alle Module der Anlagenbaugruppe dürfen nur im technisch einwandfreien Zustand sowie bestimmungsgemäß, sicherheits- und gefahrenbewusst unter Beachtung der Anleitung, der geltenden Unfallverhütungsvorschriften und der Richtlinien der örtlichen Stromversorger betrieben werden.



**Für dieses Produkt gelten die Sicherheitsrichtlinien des FST-Handbuchs und der FST-Montage- & Inbetriebnahmeanleitung.**

### 2.1 Umgang mit Elektronikbaugruppen



#### Elektrostatische Aufladung

- ▶ Lassen Sie die Elektronikbaugruppe bis zum Einbau in der Originalverpackung, um Beschädigungen zu vermeiden.
- ▶ Vor dem Öffnen der Originalverpackung muss eine statische Entladung stattfinden! Fassen Sie dazu ein geerdetes Metallteil an.
- ▶ Wiederholen Sie während der Arbeiten an Elektronikbaugruppen regelmäßig den Entladungsvorgang!
- ▶ Versehen Sie alle nicht belegten Bus-Eingänge/Ausgänge mit einem Abschlußwiderstand (Terminator), um Fehlfunktionen zu vermeiden.

### 3 Inbetriebnahme FSM CAN

#### Anschluss und Einstellung

- ▶ Steuerungsoftware updaten  
Update auf FST (V2.000-0147) und FSM (V2\_V51) oder höher durchführen
- ▶ FSM CAN anschließen:  
Gemäß der Abbildung „Verkabelung CAN-Türsteuergerät – FSM“ (siehe Seite 8) verkabeln.
- ▶ Türsteuergerät einstellen
  - AT40-Menü:
    - › Deutsch

› Gesamt-Justage

› Spezialparameter

- » Kommandogabe = CAN
- » CANopen Node-ID (siehe Tabelle)
- » Baudrate = 250 Kbit/s
- » Türnummer (siehe Tabelle)

| Tür       | A | B |
|-----------|---|---|
| Node-ID   | 7 | 8 |
| Türnummer | 1 | 2 |

- Mi-Drive über Meiller App einstellen
- ▶ FST-Steuerung im FST-Menü einstellen
  - > Türen
  - > Türen selektiv
    - >> Typ = CAN (für A11 / A / B)
    - >> Endschalter = NEIN
    - >> Stromlos = JA

#### Blinkcode-Tabelle

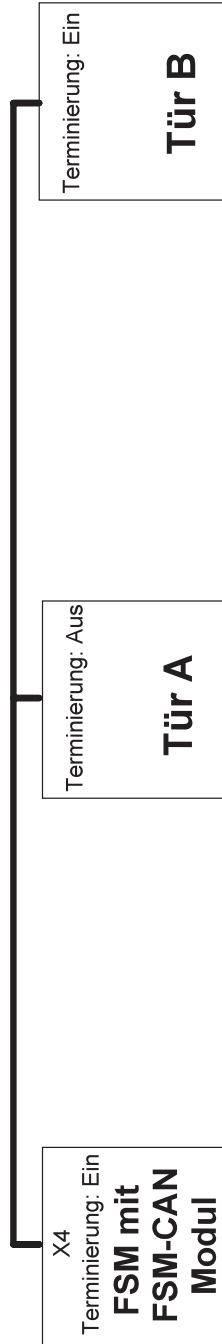
| Rote LED | Grüne LED |  |
|----------|-----------|--|
| EIN      | AUS       | Einschaltzustand   |
| Blinkt   | AUS       | FST/FSM-CAN Verbindung OK<br>FSM-CAN wartet auf Verbindung mit Türantrieb                    |
| AUS      | Blinkt    | FST/FSM-CAN Verbindung OK<br>FSM-CAN baut Verbindung mit Türantrieb auf<br>(Pre-Operational) |
| AUS      | EIN       | Betriebsbereit (Operational)   |




|      |          |      |       |        |                            |
|------|----------|------|-------|--------|----------------------------|
| Rev. | Datum    | Gez. | Gepr. | Freig. | Beschreibung               |
| 1,0  | 06.06.18 | GEM  |       |        | Neu erstellt               |
| 1,1  | 29.11.19 | GEM  |       |        | Nummerierung AT40 geändert |

Leitung: LIYCY TP 2x2x0,25mm oder ähnlich  
(4adrig, paarig verseilt, geschirmt)

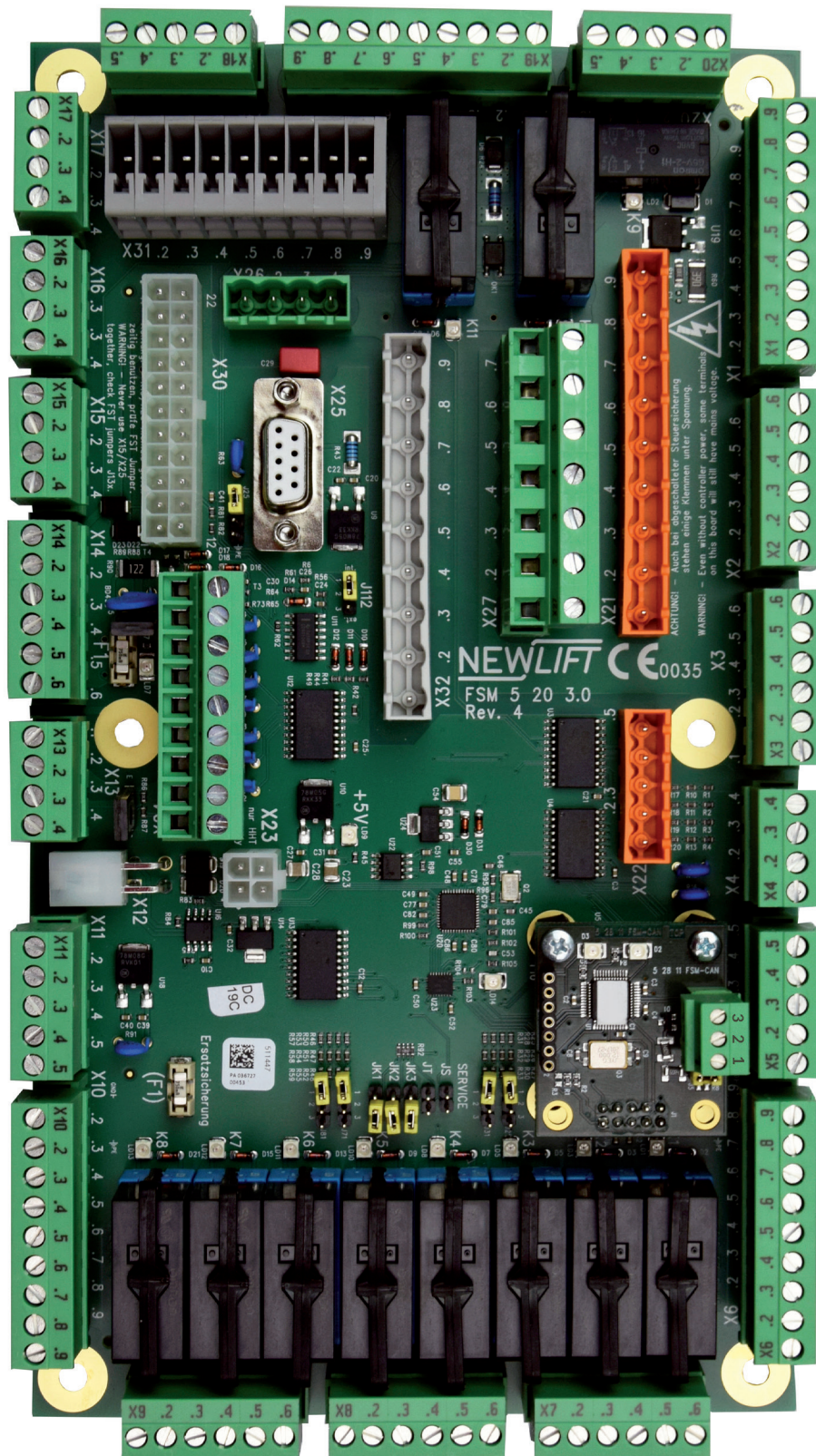
Steckertyp (passt bei allen 3 Geräten):  
Phoenix MCVW 1,5/3-ST-3,81  
Art. Nr. 1826982

Terminierung muss immer am Ende der Leitung gesetzt sein!



| Siemens Sidor AT40   | Meiller MiDrive  | FSM CAN  | Belegung:          | Stecker | 1 | 2   | 3   |
|--|--|--|--------------------|---------|---|-----|-----|
| <br>H<br>GND<br>L | <br>GND<br>H<br>L | <br>H<br>GND<br>L | FSM CAN            | X4      | H | GND | L   |
|  |  |  | Siemens Sidor AT40 | X16     | H | GND | L   |
|  |  |  | Meiller MiDrive    | DS417   | L | H   | GND |

|  |   |               |
|--|---|---------------|
| NEW Lift GmbH<br>Lochhammer Schlag 8<br>D-82166 Gräfelfing | <b>Verkabelung CAN-Türsteuergerät - FSM</b> |               |
|  |   | Seite 1 von 1 |



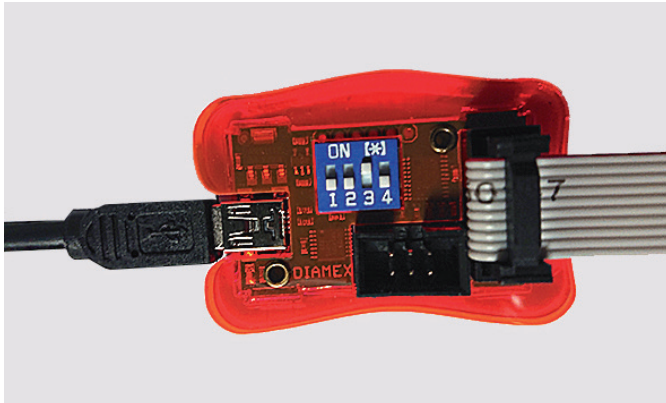
FSM Platine mit CAN Modul

## 4 Programmieradapter

Der Controller des FSM-CAN kann nicht über den LON Bus programmiert werden. Dazu ist ein spezieller Programmieradapter nötig. Der Programmieradapter für das Softwareupdate kann bei NEWLift unter folgender Artikelnummer bestellt werden:

- › USB ISP Programmer für. FSM-CAN - Art No 37-88700

### 4.1 Programmieradapter anschließen

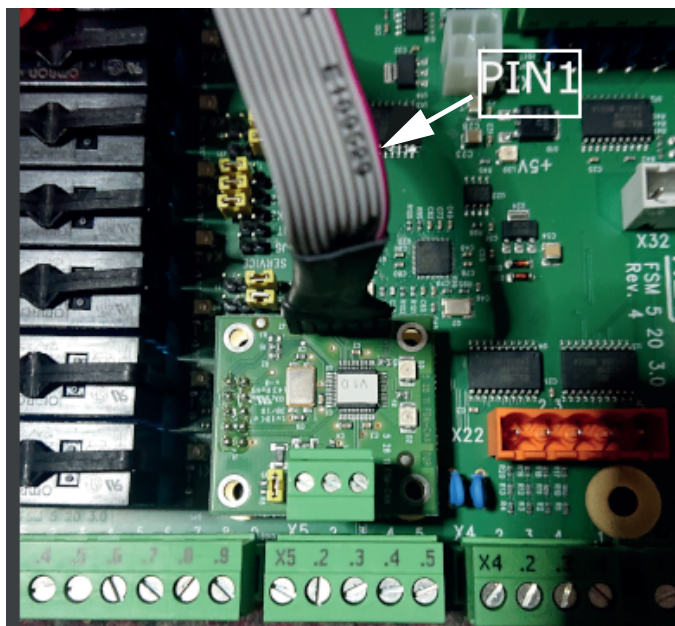


Programmieradapter

- ▶ Dip-Schalter 3 auf ON stellen.
- ▶ Programmieradapter via USB-Kabel mit dem PC verbinden.
- ▶ Programmieradapter via Flachbandkabel mit FSM-CAN-Modul verbinden:
  - 10 Pol Pfostenstecker an den Programmieradapter anschließen.
  - 7 Pol Stiftleiste an J2 des FSM-CAN-Moduls anschließen.



**Achten Sie auf die Polung des Kabels!**



Anschluss FSM-CAN-Modul

- ▶ FSM CAN-Modul über z.B. X30 mit 24V versorgen .

## 4.2 Software installieren

### Voraussetzung

- › Datei *FSM-CAN\_flasher.zip*
- › lauffähig ab Windows XP
- › Treiber
  - › ab Windows 10 ist kein Treiber erforderlich
  - › für ältere Windows-Versionen bitte bei NEWLift nachfragen

Die Software ist Bestandteil des Lieferumfangs und wird auf einem USB-Stick zur Verfügung gestellt.

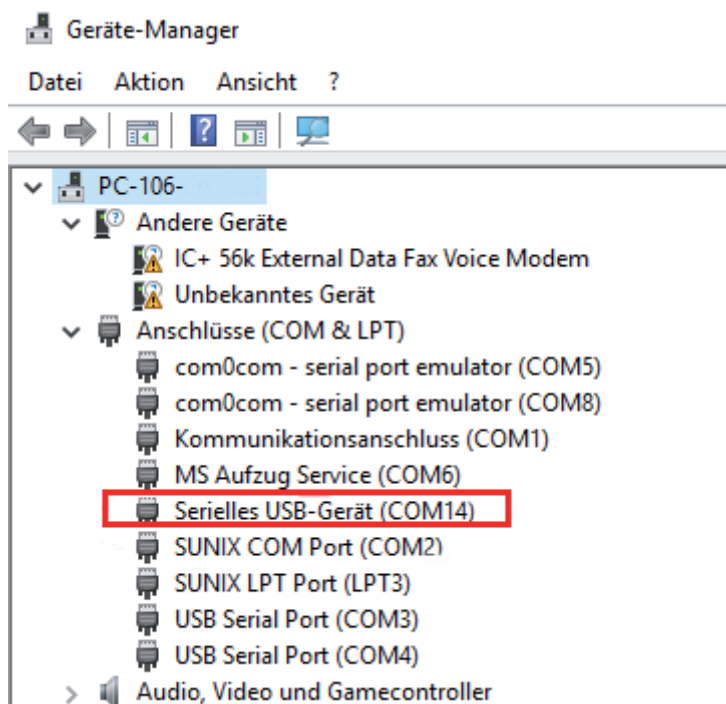
### Installation

- ▶ Programmieradapter via USB-Kabel am PC anschließen  
„4.1 Programmieradapter anschließen“ auf Seite 10.
- ▶ ZIP-Datei in einem beliebigen Verzeichnis auf dem PC oder USB Stick entpacken.
- ▶ Im Windows-Gerätanager das unbekannte Gerät mit der rechten Maustaste auswählen.
- ▶ Die Funktion **Treibersoftware aktualisieren** wählen und bestätigen.
- ▶ Im folgenden Fenster zum Verzeichnis navigieren, in dem sich die Datei *prog-s2-isp.inf* befindet
- ▶ Datei *prog-s2-isp.inf* starten.

Bei Windows 10 ist keine weitere Treiberinstallation erforderlich, der Programmierer meldet sich automatisch als serielles USB-Gerät an.



**Notieren Sie sich die Nummer des COM-Portes für Ihr Gerät.**



Beispiel für COM Port

### 4.3 Software anwenden

Die Anwendungsdatei ist in der Datei *FSM-CAN\_flasher.zip* enthalten.

- ▶ Über die Konsole *progfsm.bat* X eingeben  
oder
- ▶ im entzippten *FSM-CAN\_flasher*-Verzeichnis durch Doppelklick auf eine der Dateien *progfsm\_COMX.bat* die Anwendung ausführen.

**i** X steht für die COM Nummer Ihres Programmiergeräts z.B. *progfsm\_COM14.bat*.

#### Normaler Programmablauf

```
C:\> Eingabeaufforderung
F:\flasher>cd flasher
F:\flasher\flasher>fm.exe COM(14,57600) DEVICE(LPC11C24/301, 0.000000, 0) HARDWA
RE(BOOTEXEC, 50, 100) ERASE(DEVICE, PROTECTISP) HEXFILE(hexfiles\fsm_can_1_02.he
x, NOCHECKSUMS, NOFILL, PROTECTISP) VERIFY(hexfiles\fsm_can_1_02.hex, NOCHECKSUM
S)
Flash Magic Version 11.20.5190
8051/XA Driver Version 3.55.5190
ARM UART Driver Version 5.06.5189
ARM Cortex UART Driver Version 8.41.5185
ARM Ethernet Driver Version 2.25.5190
ARM Cortex Ethernet Driver Version 2.70.5189
ARM CAN Driver Version 3.36.5044
(C) Embedded Systems Academy 2000-2018 All rights reserved
NON PRODUCTION USE ONLY
Connected
Device selected
Erase complete (DEVICE)
Hex file programming complete (hexfiles\fsm_can_1_02.hex)
Verify passed (hexfiles\fsm_can_1_02.hex)
F:\flasher\flasher>cd..
F:\flasher>
```

Bildschirmanzeige bei normalem / fehlerfreiem Programmablauf

#### Fehlerhafter Programmablauf

```
C:\> Eingabeaufforderung - progfsm_COM14.bat
F:\flasher>progfsm_COM14.bat
F:\flasher>REM Argument arg1 = COM Port ist Argument aus Commandozeile
F:\flasher>REM FSM CAN Programmer V1.0
F:\flasher>set arg1=14
F:\flasher>cd flasher
F:\flasher\flasher>fm.exe COM(14,57600) DEVICE(LPC11C24/301, 0.000000, 0) HARDWA
RE(BOOTEXEC, 50, 100) ERASE(DEVICE, PROTECTISP) HEXFILE(hexfiles\fsm_can_1_02.he
x, NOCHECKSUMS, NOFILL, PROTECTISP) VERIFY(hexfiles\fsm_can_1_02.hex, NOCHECKSUM
S)
Flash Magic Version 11.20.5190
8051/XA Driver Version 3.55.5190
ARM UART Driver Version 5.06.5189
ARM Cortex UART Driver Version 8.41.5185
ARM Ethernet Driver Version 2.25.5190
ARM Cortex Ethernet Driver Version 2.70.5189
ARM CAN Driver Version 3.36.5044
(C) Embedded Systems Academy 2000-2018 All rights reserved
NON PRODUCTION USE ONLY
```

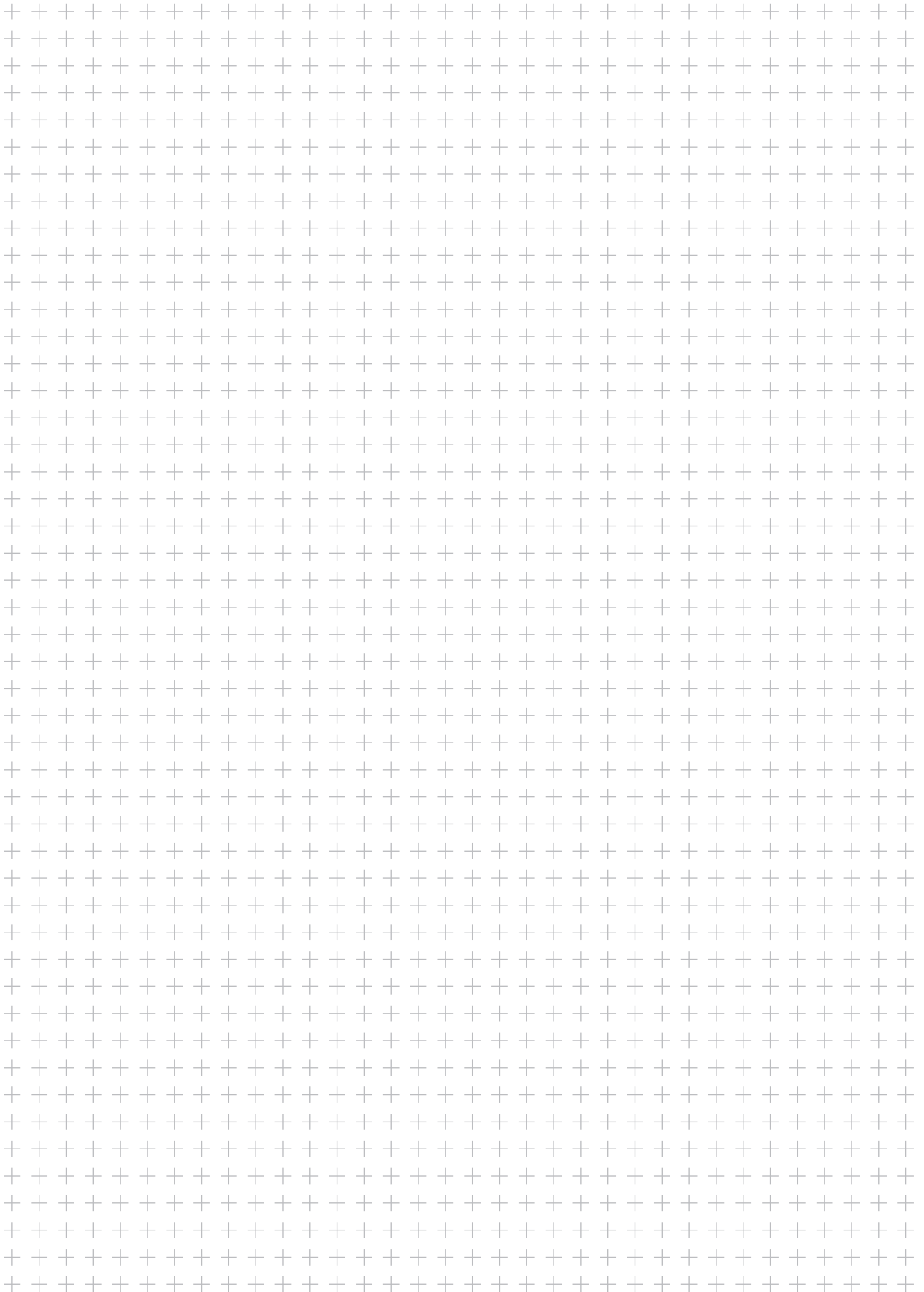
Bildschirmanzeige bei falsch gestecktem Flachbandkabel oder fehlender 24V Versorgung

```

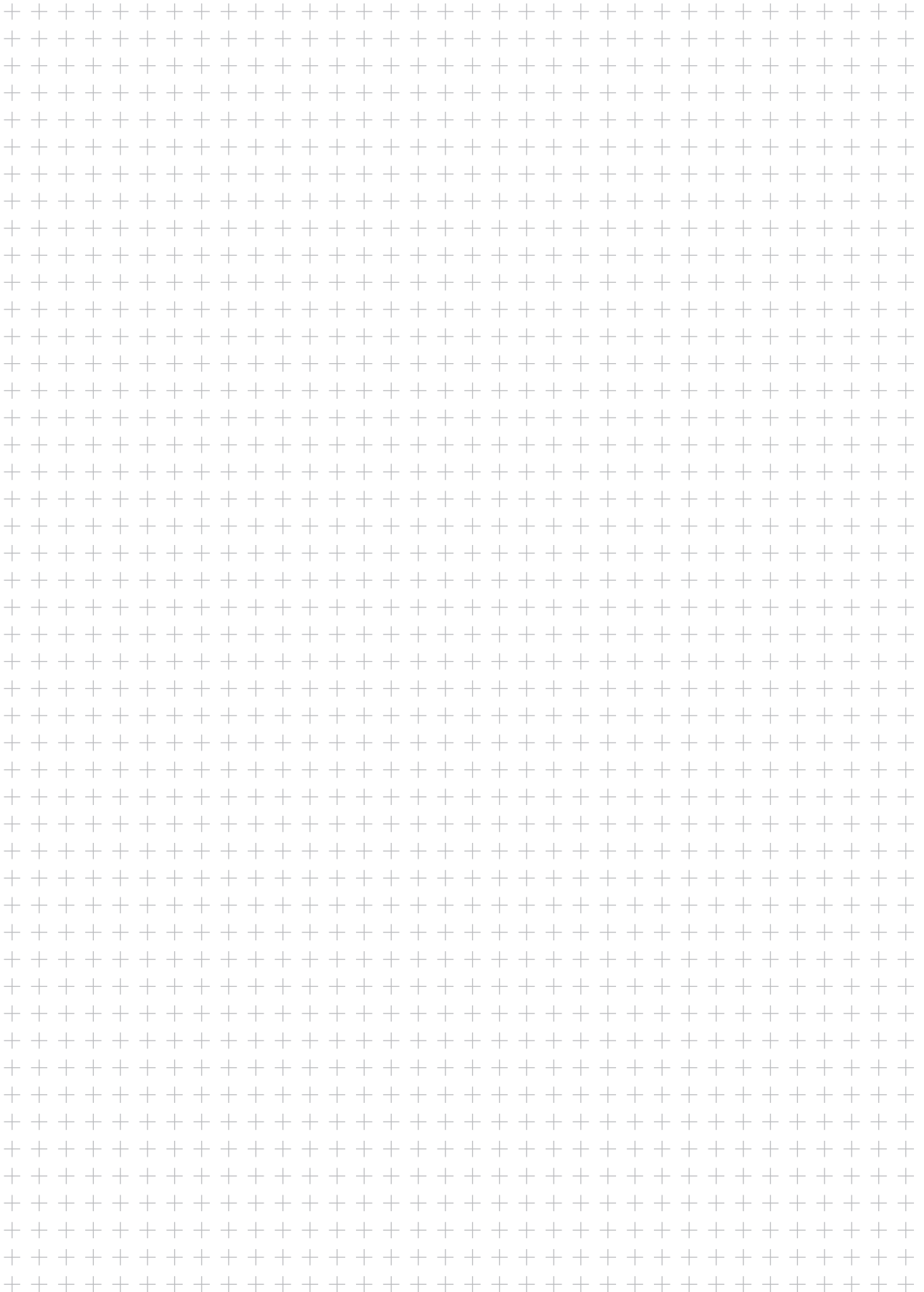
Eingabeaufforderung
F:\flasher>REM FSM CAN Programmer V1.0
F:\flasher>set arg1=13
F:\flasher>cd flasher
F:\flasher\flasher>fm.exe COM(13,57600) DEVICE(LPC11C24/301, 0.000000, 0) HARDWA
RE(BOOTEXEC, 50, 100) ERASE(DEVICE, PROTECTISP) HEXFILE(hexfiles\fsm_can_1_02.he
x, NOCHECKSUMS, NOFILL, PROTECTISP) VERIFY(hexfiles\fsm_can_1_02.hex, NOCHECKSUM
S)
Flash Magic Version 11.20.5190
8051/XA Driver Version 3.55.5190
ARM UART Driver Version 5.06.5189
ARM Cortex UART Driver Version 8.41.5185
ARM Ethernet Driver Version 2.25.5190
ARM Cortex Ethernet Driver Version 2.70.5189
ARM CAN Driver Version 3.36.5044
(C) Embedded Systems Academy 2000-2018 All rights reserved
NON PRODUCTION USE ONLY
Connection failed: comms error (Unable to communicate. Failed to open COM13)
F:\flasher\flasher>cd..
F:\flasher>
  
```

Bildschirmanzeige bei falsch ausgewähltem COM Interface

## NOTIZEN



## NOTIZEN



📍 **NEW LIFT** Neue Elektronische Wege

Steuerungsbau GmbH  
Lochhamer Schlag 8  
DE 82166 Gräfelfing

☎ +49 (0) 89 898 66 0  
📠 +49 (0) 89 898 66 300  
✉ info@newlift.de  
🌐 www.newlift.de

📍 **NEW LIFT**

Service Center GmbH  
Ruwerstraße 16  
DE 54427 Kell am See

☎ +49 (0) 6589 919 540  
📠 +49 (0) 6589 919 540 300  
✉ info@newlift-sc.de  
🌐 www.newlift.de