

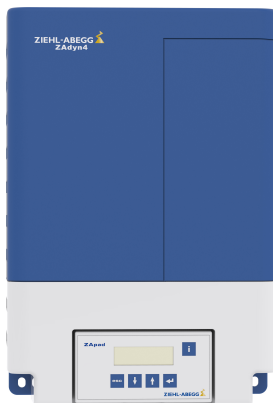
Bewegung durch Perfektion | Movement by Perfection

ZIEHL-ABEGG



Die Königsklasse The Royal League

Die Königsklasse in Lufttechnik, Regeltechnik und Antriebstechnik | The Royal League in ventilation, control and drive technology



Technische Information

Softwareversionen ZAdyn



1.1 Version 4.72.1

Ausgabedatum: 20.12.2023
Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
ZAmon Desktop	Die Recorderkanäle wurden neu sortiert und erweitert, teilweise wurden sie 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: <ul style="list-style-type: none"> • SIG_ADJ • SIN_ERR • COS_ERR • SIN_OFF • COS_OFF
Watchdog	Die Watchdog-Überwachungszeit für das Hintergrundprogramm wurde von 90 s auf 180 s erhöht.
ZAmon Desktop	<ul style="list-style-type: none"> • Der MOP Recorder wurde auf 32 Bit erweitert. • Bisher einheitenlose Messkanäle können nun mit SI-Einheiten ausgewertet werden. Entsprechende 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 eine Steuerung des Herstellers Böhnke & Partner erkannt wurde und eine Übertemperatur des Motors vorlag, wurde bisher die Maske 1001 gesetzt, um nicht den Status "Not ready to switch on" auszugeben. Eine Fehlermeldung bezüglich der Motorübertemperatur kam erst beim Anfahrversuch. Nun wird die Maske nicht mehr gesetzt und im Fall einer Übertemperatur bereits ab Inkrafttreten dieser Gegebenheit auch ohne aktiven Fahrbefehl direkt ein Fehler bezüglich Motorübertemperatur ausgegeben.
Analog Digital Converter	Bisher konnte der Offset um bis zu 3 Bit schwanken. Nun schwankt er maximal um 1 Bit.
CAN-Betrieb	Die CAN-Adresse des Parameters Statistik/TD_SET wurde auf "0x33A9" geändert.
Software-Update	Die Durchführung des Software-Updates über CANopenLift wurde verbessert.
Test Motorbremsen	Der Ablauf des Tests wurde verändert. Der 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."	Die Ausgabe der Fehlermeldung bei einer Verlängerung der Fahrt während des Verzögerns wird verhindert.
Eingang BC	Die Filterfunktion im Fall von EMV-Störungen wurde verbessert.
Messung der Motortemperatur	Die Filterfunktion im Fall von EMV-Störungen wurde 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).
---------------------------------------	---

Korrekturen Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Asynchronbetrieb	Wenn im Asynchronbetrieb ein Synchronmotor ausgewählt wurde, war nach dem Neustart nicht der korrekte Motortyp ausgewählt. Nun wird der korrekte Motortyp ausgewählt.
ZAdyn4Bplus 220	Bisher ist bei der Angabe des Motorstroms ein Fehler von 2 % aufgetreten. Nun wird der Motorstrom korrekt angegeben.
Reset 99	Wenn an einem ZAdyn ein Reset99 durchgeführt wurde, konnte es nach dem Reset passieren, dass die Sperre aktiv war. Dies wurde nun 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 parametrieren waren, konnte es sein, dass die Fehlermeldung unberechtigt ausgelöst wurde. Dies wurde nun korrigiert.
Fehlermeldung 505 "Keine Motorbewegung"	Wenn der Parameter ZA-Intern/CC_OFF=Ein parametrieren war und das Eingangssignal Richtungsvorgabe AB anlag, konnte es sein, dass die Fehlermeldung unberechtigt ausgelöst wurde. Dies wurde nun 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. Dies wurde nun korrigiert.
Parameter T_ROT	Bisher wurde nach dem Durchführen der Autotune-Funktion nicht der korrekte Wert des Parameters T_ROT angezeigt. Nun wird der korrekte Wert angezeigt.
Fehlermeldung 988	Unter bestimmten Umständen konnte es sein, dass der Fehler beim Auslesen des Drehgebers unberechtigt ausgelöst wurde. Dies wurde nun 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	Das 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 (ZAdyn-interne Anzeigewerte) können nun gelesen werden.
zr4-Datei	Wenn eine zr4-Datei im Fehlerfall gespeichert wird, entsteht kein zeitlicher Versatz der Spuren auf der zr4-Datei mehr.
Speicherkarte	Bei 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

Neue Funktionen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
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: <ul style="list-style-type: none"> Die Parameter Anlage-Daten/n* und Anlage-Daten/v* sind auf "0" parametrieren (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 Fahrtrichtungswechsellzähler nicht aktiv ist.
Parameter Prüfungen/S-CY_MB	Es wurden die Auswahlwerte "MB1" und "MB2" ergänzt.
Parameter "F_WEAK"	Der Parameter kann auch mit Synchronmotoren verwendet werden.
CAN-Betrieb	Das CAN Status-Bit "Warning" wird nun verwendet, wenn die Power Unit oder der Motor die Temperaturwarngrenze erreicht.
Noisefilter	Der Noisefilter steht auch für Asynchronmotoren zur Verfügung.
Info-Menü	Die Info-Menü Seite 49 "Resonance finder" wurde eingeführt.
Fehlerliste	Die Fehlermeldung 539 "Error while STO on" wurde eingeführt. Sie wird ausgegeben, wenn innerhalb der Zeit T_STO ein Fehler auftritt.

1.2 Version 4.71.7

Ausgabedatum: 08.08.2023

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Elektronischer Kurzschluss	Wenn der Parameter Motor-Typenschild/MOT_TYP=SMxxx parametrier ist und der Parameter Anlage-Daten/V*>=2,5 m/s parametrier ist, wird der elektronische Kurzschluss abgeschaltet.

Korrekturen Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
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. Dies wurde nun korrigiert.
Betrieb mit Absolutwertgeber Typ ERN1387	Bisher war es möglich, dass unter bestimmten Umständen fehlerhafte Positionswerte beim Anfahren auftraten. Dies wurde nun korrigiert.

1.3 Version 4.71.2

Ausgabedatum: 10.11.2022

Neue Funktionen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Recorderfunktion	Es wurde eine Recorderfunktion eingeführt, die während der Fahrt wichtige Messkanäle aufzeichnet. Die erzeugte Datei kann mittels des Parameters SAV_ALL auf der SD-Karte gespeichert werden. Tritt während der Fahrt ein Fehler auf, wird die Datei automatisch gespeichert, sofern sich eine SD-Karte im Kartenslot X-MMC befindet.
Parameter MOT_TYP	Der Motortyp SM315 wurde aufgenommen.
CAN-Betrieb	Beim Condition Monitoring wurde das Objekt 0x608C hinzugefügt.
Passwort für Fahrtrichtungswechsellzähler	Das Passwort kann durch einen Zufallsgenerator gesteuert eingestellt werden. Dazu folgende Schritte ausführen: ▷ Im Parameter TD_PWN "10000" als Passwort vergeben. ▷ Das Passwort im Parameter TD_PW eingeben. ▷ Im Parameter TD_SET den Startwert des Abwärtszählers setzen. Das Passwort kann nur durch die ZIEHL-ABEGG SE über den Parameter TD_PWC zurückgerechnet werden.
Firmwareupdate	Es ist ein Firmwareupdate über CANopenLift möglich, wenn eine SD-Karte in den Kartenslot X-MMC eingesteckt ist.

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
ZAdyn4B und ZAdyn4Bplus	Die Einschaltdauer des Lüfter nach dem Hochfahren des ZAdyn wurde von 70 s auf 25 s geändert.
Fehlermeldung 537 "STO: Hardware Start"	Die Fehlermeldung wurde in 963 "STO: Hardware Start" umbenannt.
Fehlermeldung 538 "STO: Hardware Stop"	Die 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	Die Parameter sind nun auch im Basic-Level verfügbar. Der Parameter NF aktiviert einen Filter zur Reduzierung von durch Synchronantrieben verursachten Geräuschen. Im Parameter NF_F1 wird die Anzahl der Nuten eines Synchronmotors eingegeben.
Parameter BC_TYP	Es wurde der Auswahlwert "4*BR100" eingeführt.
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. Es werden die Tasten "Nein" und "Ja" angezeigt.
Drehgeberabgleich mit geschlossener Bremse	Am Ende des Drehgeberabgleichs mit geschlossener Bremse erscheint eine Abfrage, ob der ermittelte Offset-Wert gespeichert werden soll. Außerdem wird der ermittelte Wert angezeigt. Es werden die Tasten "Nein" und "Ja" angezeigt.
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. Es werden die Tasten "Nein" und "Ja" angezeigt.
Parameter F_PWM, F_PWM_H	Bei ZAdyn4B/ZAdyn4Bplus: Beim Laden eines Parametersatzes werden die Werte der Parameter F_PWM und F_PWM_H auf maximal 8 kHz begrenzt.
Parameter Überwachungen/CO	Der Parameter ist nun auch bei ZAdynpro sichtbar.

Korrekturen Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Generierte Arbeit	Die Berechnung der generierten Arbeit wurde 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, dann wurde bisher immer die Fehlermeldung "falsche Drehrichtung" ausgegeben. Nun wird die korrekte Fehlermeldung ausgegeben.
Sensoren zur Temperaturüberwachung	Die Sensoren zur Temperaturüberwachung der Steuerelektronik bleiben nun funktionsfähig, nachdem Parameter mit dem ZApad oder über ZAmom geändert wurden.
Parameter Statistik/ST_LST, Fehlerliste	Bisher wurde der Wert des Motorstroms immer mit positivem Vorzeichen angezeigt. Nun wird er mit dem korrekten 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	Bisher wurden schreibgeschützte Dateien auf der SD-Karte überschrieben. Nun werden sie nicht mehr überschrieben und es wird eine Fehlermeldung ausgegeben.
Absolutwertgeber mit BiSS-C-Schnittstelle	Es ist nun möglich, Parameter von dem Absolutwertgeber auszulesen und auf den Absolutwertgeber zu schreiben.
Überwachung der Motorschütze	Bei ZAdynpro: Die schnelle Überwachung der Motorschütze ist nun möglich. Dazu muss der digitale Eingang f_XBR3 auf "47:CO" parametrierbar werden. Der Parameter Überwachungen/CO wird dadurch automatisch auf "CO1" und der Parameter Überwachungen/T_CO auf "0,2ms" parametrierbar.

1.4 Version 4.71.1
Ausgabedatum: 08.06.2022

Neue Funktionen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
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.

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
DCP-Betrieb	Die DCP-Herstellererkennung von Schneider Steuerungen wurde von "SS" in "LI" geändert.
Fehlermeldung 528 "Schnellstart? (USV!)"	Wenn der Parameter ZA-Intern/CC_OFF=On parametrier ist, wird der Fehler nicht mehr ausgelöst.
Parameter DCP_WDT	Wenn im Parameter Steuerung/CONFIG die Konfigurationen "14:SS_DCP3" oder "33:SS_DCP4" ausgewählt sind, wird der Parameter DCP_WDT mit "Aus" vorgelegt.

Korrekturen Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Betrieb mit Synchronmotoren	Die Berechnung des Lastwinkels wurde überarbeitet. Nun werden die Vorzeichen korrekt dargestellt.
Parameter Encoder-Abgleich/SAV_P_E, Encoder-Abgleich/LOD_P_E	Das Ablegen von Daten im und das Auslesen von Daten aus dem Absolutwertgeber funktioniert nun zuverlässig.

1.5 Version 4.70.3
Ausgabedatum: 05.05.2022

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
DCP-Betrieb	Interne Optimierung des DCP-Betriebs

1.6 Version 4.70.2
Ausgabedatum: 16.03.2022

Neue Funktionen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Fehlermeldung 451 "MP:Ueberlast"	Die Fehlermeldung wird ausgegeben, wenn für 1 Sekunde ein Überstrom von >=130% des Nennstroms vorliegt und gleichzeitig der Motor mechanisch blockiert. Durch die Ausgabe der Fehlermeldung wird die Endstufe geschützt.

Korrekturen Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Fehlermeldung 505 "Keine Motorbewegung"	Bisher konnte die Fehlermeldung am Fahrtende ausgegeben werden. Nun wird sie nur noch bei Fahrtbeginn ausgegeben.
Vorladerelais Baugrößen 011-032	Bisher konnte es vorkommen, dass das Vorladerelais für den Zwischenkreis im Stand-by 2-Betrieb in bestimmten Fällen nicht abgefallen ist. Nun fällt es immer ab.
App ZAmon Mobile	Bisher war es nicht möglich, über die App ZAmon Mobile bei ZAdynpro 011-032 mit DCP-Schnittstelle Parameterwerte zu ändern. Nun ist es möglich.
DCP-Betrieb	In Verbindung mit einer Steuerung mit einer Baudrate von 38800 Bit/s ist nun auch der DCP-Betrieb möglich.

1.7 Version 4.70.1 Ausgabedatum: 25.02.2022

Neue Funktionen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
CAN-Betrieb	Bei Condition Monitoring wurde der Kanal "Ampel über alle Kanäle" eingeführt. Er stellt eine Zusammenfassung der Zustände der einzelnen Messkanäle dar.
Parameter Steuerung/CON-FIG	Es wurde die Konfiguration "NL_DCP4" (New Lift DCP4) eingeführt.
ZApad	Wenn mehrere Informationen in der rechten oberen Ecke des Displays des ZApads aktiv sind, werden diese sequentiell angezeigt.

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
CAN-Betrieb	Beim Condition Monitoring: Wenn die Ampel auf gelb oder rot steht, wird der Status "Maintenance needed" nur dann gesetzt, wenn bei der Maintenance-Strategy angegeben wurde, dass der Kanal auf "Preventive" oder "Predictive" steht.
Fehlermeldung 505 "Keine Motorbewegung"	Der Fehler kann nun auch bei Geschwindigkeitsvorgaben von kleiner 10 cm/s ausgelöst werden
Parameter Statistik/CRC_-SAF	Der Parameter wurde umbenannt in CHK_SUM. Er zeigt nun eine Checksumme über die eingestellten Werte der sicherheitsrelevanten Parameter BR, STO, TD_RES und LOCK_X.
Parameter Leistungsteil/M_PWM	Bei ZAdyn4B: <ul style="list-style-type: none"> Bisher konnte der Parameter nicht auf den Auswahlwert "Auto" gestellt werden. Nun kann er auf den Auswahlwert "Auto" gestellt werden. Der Parameter wird nun mit "Auto" vorbelegt.
Parameter Leistungsteil/F_PWM	Bei ZAdyn4B: <ul style="list-style-type: none"> Der Parameter wird nun mit "3,7 kHz" vorbelegt. Der maximale Wert des Parameters wurde auf "8 kHz" geändert.
Parameter Leistungsteil/F_PWM_H	Bei ZAdyn4B: <ul style="list-style-type: none"> Der Parameter wird nun mit "7,4 kHz" vorbelegt. Der maximale Wert des Parameters wurde auf "8 kHz" geändert.
Taktfrequenz	Die Not-Taktfrequenz, die verwendet wird, um zu verhindern, dass es zu einer Überhitzung des ZAdyn kommt, 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 in Abhängigkeit von der Seriennummer des ZAdyn und der Firmwareversion erstellter Code eingegeben werden. Der Code wird über eine Webapplikation, die App ZAmon Mobile oder durch den Kundenservice der ZIEHL-ABEGG SE erzeugt.

Korrekturen Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Laden von Parametern	Wenn im Parameter Parametersatz 2/f_PARA2 eine andere Funktion als "Gesperrt" ausgewählt war, musste der Parameter Parametersatz 2/Copy=PARA1->2 parametrieren werden, bevor Parameter in den ZAdyn geladen werden konnten. Dies ist nun nicht mehr notwendig.
Digitale Eingänge	Bei ZAdynpro: Bisher war die Funktion "MOT_TEMP" ohne Funktion. Nun kann mit "MOT_TEMP" 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. Nun wird sie angezeigt.
Info-Menü Seite 21: Fahrtrichtung	Bisher zählte der Zähler "TD_RES" nicht korrekt. Nun zählt er korrekt.
Parameter Überwachungen/STO	Bei ZAdyn4B: Bisher war der Parameter Überwachungen/STO mit "EIN" vorbelegt. Nun ist er mit "AUS" vorbelegt.
Digitale Ausgänge	Bisher konnte das Relais des auf "Stoerung" programmierten digitalen Ausgangs abfallen, wenn Notizen in der Fehlerliste gespeichert wurden. Nun fällt es nicht mehr ab.
Fehlermeldung 832 "CAN: Timeout Shutdown"	Bisher wurde der Fehler ausgelöst, wenn die im Parameter Steuerung/T_CMD programmierte Zeit kürzer als die Zeit war, die die Bremse zum Schließen benötigte. Nun wird der Fehler nicht mehr ausgelöst.
Betrieb mit ZAmom-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. Dies wurde nun korrigiert.

1.8 Version 4.65.1 Ausgabedatum: 03.12.2021


Neue Funktionen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Referenzfahrt	Es ist nun eine Referenzfahrt möglich (nur mit CAN-Ansteuerung in Verbindung mit Condition Monitoring). Nähere Infos auf Anfrage
CAN-Betrieb	Ein neues Objekt 0x6049 (Evacuation direction) zum Auslesen der empfohlenen Evakuierungsrichtung wurde eingeführt.
Fehlermeldung 528 "Schnellstart? (USV!)"	Die Fehlermeldung wird ausgegeben, wenn im USV-Betrieb eine Fahrt mit einem Schnellstart gestartet wird. Auf Grund der verringerten Leistung kann ein Halten der Drehzahl 0 nicht garantiert werden, ein Schnellstart ist somit nicht zugelassen.
Parameter Statistik/CRC_SAF	Der Parameter Statistik/CRC_SAF wurde eingeführt. Er zeigt eine Checksumme über die eingestellten Werte der sicherheitsrelevanten Parameter BR, STO und TD_RES.

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
CAN-Betrieb	Neue Adressen von CAN-Objekten im herstellereigenen Bereich. Nähere Infos auf Anfrage.
Gerätelüfter	Das Laufverhalten der Gerätelüfter wurde optimiert.
Autoscan	Der 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 nun wie schreibgeschützte Parameter behandelt
Taktfrequenz	Die Taktfrequenz ist nun noch auf einen Wert zwischen 8 kHz und 16 kHz einstellbar, wenn zuvor im Parameter ZA-Intern/PW_S9 das Passwort eingegeben wurde.

Korrekturen Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
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 "Stromloses Wegtrudeln der Kabine aus der Etage" ist nun auch im CAN-Betrieb möglich.
Infotexte zu Fehlermeldungen	Die Infotexte zu Fehlermeldungen, die durch ein Drücken der  Taste angezeigt werden, sind nun wieder verfügbar (nur in Verbindung mit gesteckter SD-Karte).
Info-Menü Seite 03:Dist	Die Anzeigen s_21 und s_31 wurden korrigiert.

1.9 Version 4.64.2**Ausgabedatum: 22.09.2021****Korrekturen Softwarebugs**

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
DCP-Betrieb	Weicht bei Verwendung von DCP4 einer der Parameter S_DI1, S_DI2 und S_DI3 von der Werkseinstellung 0.00 ab, 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.

1.10 Version 4.64.1**Ausgabedatum: 11.05.2021****Neue Funktionen**

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
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 nun auch im CAN-Betrieb angezeigt.
CAN-Betrieb	Es wurde das neue CAN-Objekt 0x2811 zum Auslesen des internen Status des ZAdyn eingeführt.
Parameter BR	Der Auswahltext "1*NC+1*NO" wurde eingeführt. Wenn dieser Auswahltext ausgewählt 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	Es wurden die Auswahltexte "PT100" und "PT1000" eingeführt. Sie dienen zur Auswahl der Temperatursensoren PT100 und PT1000 für die Überwachung der Motortemperatur.
Menü Überwachungen	Es wurde der Parameter "T_P1P2" eingeführt. Der Parameter dient dazu, einen Grenzwert für die Motortemperaturüberwachung festzulegen, wenn im Parameter Überwachungen/P1P2 "PT100", "PT1000" oder "KTY" ausgewählt wurde.
Info-Menü Seite 25: CUMT	Bei Verwendung der Temperatursensoren KTY, PT100 und PT1000 wird rechts unten die Temperatur angezeigt.

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung		
Parameter I_MAX	Bisher wurde der Parameter I_MAX mit 180% vorbelegt. Nun wird er mit 130% vorbelegt.		
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 nochmals neu berechnet. Dadurch wird unter Umständen eine lange Schleichfahrt verhindert. Es wird maximal mit der vorgegebenen Zielgeschwindigkeit gefahren.		
Recorder-Funktion	Bei Fahrabbrüchen durch eine Unterbrechung des Eingangssignals "Reglerfreigabe" wird die Fahrkurve bei aktivem Recorder gespeichert.		
Betrieb mit ZAMon-Software	Schreibgeschützte Parameter werden im ZAMon schreibgeschützt angezeigt, nicht versteckt.		
Funktion Fangbefreiung	Die Anzahl der möglichen aufeinanderfolgenden Versuchen 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"	Folgende Auswahltexte wurden umbenannt:		
	Bisherige Benennung:	Neue Benennung:	
	Nederland	Nederlands	
	Czech	Cesky	
	France	Francais	
Parameter "F_WEAK"	Folgende Auswahltexte wurden umbenannt:		
	Bisherige Benennung:	Neue Benennung:	
	Const.	Constant	
Parameter "UVW_CHK"	Folgende Auswahltexte wurden umbenannt:		
	Bisherige Benennung:	Neue Benennung:	
	Cont.	Continuous	
Parameter "ENC_AW"	Folgende Auswahltexte wurden umbenannt:		
	Bisherige Benennung:	Neue Benennung:	
	Sin	Sine wave	
	Rec	Square wave	
Parameter "TRIG_BY"	Folgende Auswahltexte wurden umbenannt:		
	Bisherige Benennung:	Neue Benennung:	
	Cont.	Continuous	
Parameter "TYP"	Folgende Auswahltexte wurden umbenannt:		
	Bisherige Benennung:	Neue Benennung:	
	star	Star	
	triangel	Delta	
Parameter "ENC_TYP"	Folgende Auswahltexte wurden umbenannt:		
	Bisherige Benennung:	Neue Benennung:	
	TTL_Imp.	TTL-Square	
Parameter "CTRL"	Folgende Auswahltexte wurden umbenannt:		
	Bisherige Benennung:	Neue Benennung:	
	DCP_01	DCP1	
	DCP_02	DCP2	
	DCP_03	DCP3	
	DCP_04	DCP4	

Parameter "MOD_ST"	Folgende Auswahltexte wurden umbenannt:		
	Bisherige Benennung:	Neue Benennung:	
	Fix 2 Sek.	Fix 2s	
	Lock 1	Lock by 1	
	Lock 2	Lock by 2	
	Bei Verwendung der Bediensprache Englisch: Folgende Menünamen wurden geändert:		
	Bisherige Benennung:	Neue Benennung:	
	Motor name plate	Motor nameplate	
	Encoder-adj.	Encoder adjustment	
	HW-Ident.	HW-Ident	
Parameter TD_SET	Der maximale Wert des Parameters TD_SET wurde 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 parametrierbar war. Nun wird er angezeigt, wenn der Parameter Überwachungen/P1P2=TC parametrierbar ist.		
Condition Monitoring	Die Motortemperatur wird bei Verwendung der Temperatursensoren KTY, PT100 und PT1000 als Messwert übertragen.		
Parameter F_PARA2	Bei Verwendung der Bediensprache "Deutsch": Der Auswahltext "UPS" wurde in "USV" geändert.		
Drehgeberabgleich	Bei Verwendung des Motortyps BD132 wurde fälschlicherweise die Fehlermeldung 587 "BR: Delta t zu klein" ausgegeben. Dadurch konnte der ermittelte Encoder-Offset nicht gespeichert werden. Dies ist nun korrigiert		
Drehgeberabgleich und Fangbefreiung	Funktion ist auch möglich, wenn im Parameter Steuerung/CONFIG die Konfiguration "35:Lester" ausgewählt ist.		

1.11 Version 4.63.1
Ausgabedatum: 05.01.2021

Neue Funktionen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Betriebszustand 94 "Motor temperature!"	Es wurde der Betriebszustand 94 "Motor temperature!" eingeführt. 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	Die Ausgangsfunktion "Fan Ctrl" wurde eingeführt. Es handelt sich um eine 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.

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Software-Versionsnummer	Die Software-Versionsnummer wurde um eine Revisionsnummer ergänzt. Dabei handelt es sich um die dritte Position der Software-Versionsnummer. Sie wird erhöht, wenn ein neues Bugfix veröffentlicht wird.
Fehler 365 "Fahrt bei MB=AUS"	Der Fehler ist weniger empfindlich.
Fehler aufgrund eines Überstroms	Das Verhalten des ZAdyn4B bei Fehlern aufgrund eines Überstroms wurde verbessert.

ZApad	Wenn der Parameter LOCK_X=Ein parametrierbar war und eine Bremsenstörung auftrat, wurde bisher 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 eine Wegverlängerung nicht mehr möglich.
DCP-Betrieb	Es existiert ein spezielles Fehlerhandling, wenn die Herstellerkennung "OSMA" gesendet wird.
Menü Memory Card	Das Timing für die Parameter "SAV_ALL", "SAV_PAR", "SAC_CFG", "LOD_PAR" und "LOD_CFG" wurde verbessert. Dadurch wird ein möglicher Timeout auf der APP ZAmo verhindert.

Korrekturen Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
DCP-Betrieb	Ein weicher Schnellstart-Abbruch ist nun auch bei Verwendung des DCP3-Protokolls möglich.

1.12 Version 4.62, Bugfix vom 06.10.2020 Ausgabedatum: 06.10.2020

Neue Funktionen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
CAN-Betrieb	Virtuelles Terminal: Das Kommando ESC-Y wird verwendet, sofern der Steuerungs-hersteller bei der ZIEHL-ABEGG SE als ein Hersteller gelistet ist, der das Kommando unterstützt. Dazu ist die Übermittlung der Herstellerkennung notwendig.
CAN-Betrieb	Energiemessung: Der Zähler "Measured supplied real energy sum" wurde eingeführt.
CAN-Betrieb	Beim 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 (hilfreich z.B. für eine DCP-Steuerung mit 15 ms-Zyklus, die einen CAN-Schachtgeber mit 20 ms-Zyklus besitzt). DCP_FIL ist bei DCP-Ansteuerung sichtbar.
DCP-Betrieb	Sofern 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.

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
CAN-Betrieb	Bisher konnte im Positionsmodus während der Fahrt die Geschwindigkeit nicht auf 0 gesetzt werden, um die Laufzeitkontrolle der Steuerung zu testen. Nun kann sie auf 0 gesetzt werden.
CAN-Betrieb	Bisher konnte das Objekt 0x6022 nicht während der Fahrt gelesen werden. Nun kann es gelesen werden.
CAN-Betrieb	Virtuelles Terminal: Nur die Zeichen auf dem Display, die sich geändert haben, werden an die Steuerung übertragen.
CAN-Betrieb	Virtuelles Terminal: Das Intervall, in dem die MPDOs gesendet werden, wurde 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	Die Werte des I7-Telegramms (Gesamtfahrtweg und Bremsweg) sind nun genauer.
Parameter I	Es wurde ein Maximalwert eingeführt, der abhängig ist vom Nennstrom des ZAdyn.

Konfiguration "35:Lester Controls"	Die digitalen Ein- und Ausgänge werden nicht mehr vorbelegt.
DCP-Betrieb, CAN-Betrieb	Die Genauigkeit der restwegabhängigen Positionierung wurde durch die 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.

Korrekturen Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
CAN-Betrieb	Bisher fand die Begrenzung der Zielgeschwindigkeit auf V* nur bei Fahrten in Aufwärtsrichtung statt. Nun findet sie auch bei Fahrten in Abwärtsrichtung statt.
DCP-Betrieb	Bisher wurde bei Verwendung des DCP_02- und des DCP_04-Protokolls der Bremsweg mit Vorzeichen gesendet. Nun wird er ohne Vorzeichen gesendet.
DCP-Betrieb	Bisher steuerte das Geschwindigkeits-Byte G5 die Zwischengeschwindigkeit V2 an. Nun steuert es die Zusatzgeschwindigkeit V6 an.
DCP-Betrieb	Bisher hatte das I9-Telegramm nicht das korrekte Format. Nun hat es das korrekte Format.
DCP-Betrieb	Fernbedienung: Wenn ein Drehgeberabgleich durchgeführt wurde, wurde bisher der Dialog mit dem Benutzer abgebrochen. Nun wird der Dialog nicht mehr abgebrochen.
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 bisher die Fahrt unterbrochen. Nun wird sie nicht mehr unterbrochen.
Standby-Betrieb	Wenn der Standby 1-Betrieb deaktiviert wurde, wurde bisher eine Temperaturwarnung ausgegeben. Nun wird keine Temperaturwarnung mehr ausgegeben.
Änderung der Betriebsart des ZAdynpro	Wenn die Betriebsart des ZAdynpro geändert wurde, wurde bisher die Bediensprache auf "Deutsch" umgestellt. Nun wird die parametrierter Sprache beibehalten.
Funktion SIM_V1	Die Funktion SIM_V1 funktionierte bisher nicht ordnungsgemäß. Nun funktioniert sie ordnungsgemäß.
Fehler "721: DCP:Restwegfehl."	Bisher wurde der Fehler nur bei Aufwärtsfahrten ausgewertet. Nun wird er auch bei Abwärtsfahrten ausgewertet.

1.13 Version 4.62 Ausgabedatum: 04.08.2020

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Parameter S_ABH	<ul style="list-style-type: none"> Der Auswahltext "Ein" wurde umbenannt in "Ein (2...3)". Diese Einstellung wirkt bei den Fahrgeschwindigkeiten V_2 und V_3. Der Auswahltext "Ein (2...7)" wurde eingeführt. Diese Einstellung wirkt bei allen Fahrgeschwindigkeiten.
Motortemperaturüberwachung	Die Filterzeit bis zum Auslösen einer Motorübertemperaturmeldung 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, indem der Parameter Überwachungen/UNLOCK=EIN parametrier wird.

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, dann wird anstatt „Not ready to switch on“ „Switch on disabled“ ausgegeben. Diese Vorgehensweise kann aus Kompatibilitätsgründen verwendet werden, wenn die Steuerung das Statusword „Not ready to switch on“ nicht verarbeiten kann, z.B. wenn die Standby-Funktion bzw. die Parametersatzumschaltung nicht funktioniert.
-------------	---

Korrekturen Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
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. Nun wird geprüft, ob die Fehler vorliegen.
CAN-Betrieb	Bei Ansteuerung eines elektrischen Schnellhalts über das Quickstop Bit wurde bisher der Fehler 820 ausgelöst. Nun wird der Fehler 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 bisher ein Normalhalt eingeleitet. Nun wird ein elektrischer Schnellhalt eingeleitet.
DCP-Betrieb	Bisher wurde die Sonderfahrt "Inspektionsfahrt mit V_0" nicht korrekt durchgeführt. Nun wird sie korrekt durchgeführt.
Parameter S_DI3	Nach dem Abschalten der Fahrgeschwindigkeit V_3 wurde bisher 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	Unter bestimmten Konstellationen konnte im 1. Parametersatz der Wert des Parameters V_3 durch den ZAdyn verkleinert werden, wenn zwischenzeitlich der 2. Parametersatz aktiviert wurde. Nun bleibt der Wert erhalten.
Umschalten des Parametersatzes	Das Umschalten des Parametersatzes ist nun auch im Betriebszustand 40 (Aktivieren der Zwischenkreisspannung) möglich.

1.14 Version 4.61 Ausgabedatum: 25.06.2020

Neue Funktionen


Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
CAN-Betrieb	Das CAN-Objekt 0x6560 (Lift Controller Identity Object) wird nun unterstützt.
ZAmon App	Die Darstellung des Info-Menüs der ZAmon App wurde überarbeitet.
Parameter ENC_ADJ	Im Parameter "ENC_ADJ" wurde der neue Auswahlwert "Mag.Exist." eingeführt. Antriebe vom Typ Kone EcoDisc können dadurch auch ohne erneutes Kleben der Magnete betrieben werden, z.B. bei Austausch eines ZAdyn4CS.

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Laden von Parametern	Beim Laden von Parametern von der SD-Karte in den ZAdyn werden die Daten nun blockweise von der SD-Karte gelesen. Dadurch wird der Vorgang des Ladens 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 dadurch geändert, dass die Vorbelegung von Parametern geändert wurde.	
Parallele Ansteuerung	Wenn der Parameter S_ABH=AUS parametrier ist, kann nach einer Verzögerung wieder auf eine höhere Geschwindigkeit beschleunigt werden.	
Betrieb mit Asynchronmotor	Neue Werkseinstellung von Parametern für Anlagedaten:	
	Parameter	Werkseinstellung
	_I1	1
	_I2	32
	_D	450 mm
	n*	1358,1 1/min

Korrekturen Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung	
Info-Menü Seite 08: Cu-Functions	Bisher wurde im DCP-Betrieb die aktuelle Fahrgeschwindigkeit nicht angezeigt. Nun wird sie angezeigt.	
CAN-Betrieb	Bei 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. Nun wird sie herausgefiltert. Dadurch ist das 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 bisher ausgewählten Funktionen des Parameters "S_ABH" durch neue Funktionen ersetzt. .	
	Bisherige Funktion	Neue Funktion
	DCP_slow	Slow
	DCP_fast	On
	DCP_comf	Slow
	V2toV3	On
Parameter MOD_n*	Bei Änderung des Parameters MOD von "direkt" auf "berechnen" wurde keine automatische Berechnung der Motordrehzahl n* durchgeführt. Nun wird n* bei Änderung des Auswahlwerts berechnet	
Betrieb mit Antrieben Typ Kone EcoDisc	Wenn nach dem Magnetklebevorgang eine Fahrt durchgeführt werden sollte, wurde bisher die Fehlermeldung "341: Disc: No Enc Adj." ausgegeben. Nun wird die Fehlermeldung nicht mehr ausgegeben.	
Betrieb mit ZAMon-Software	Wenn bei aktivem MOP-Recorder die Verbindungsleitung zwischen dem 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.	
Löschen des Fehlerspeichers	Wenn der Fehlerspeicher gelöscht wurde, wurden bisher die Parameter "ST_RES", "ST_SXO" und "ST_SRF" nicht auf "0" gesetzt. Nun werden sie auf "0" gesetzt.	
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 einem Drehgeberabgleich mit geschlossener Bremse wurde bisher auf dem Display des ZAPad der Hinweistext "zu kleiner Messstrom" angezeigt. Nun wird dieser nicht mehr angezeigt.	
Parameter LOD_P_E	Die Funktion, Daten aus dem Absolutwertgeber über den Parameter "LOD_P_E" auszulesen, funktioniert nun.	
Betrieb von Anlagen Typ "Schindler Smart"	Bisher war der Parameter S_10 nicht funktionsfähig. Nun ist er funktionsfähig.	
Betrieb von Anlagen Typ "Schindler Smart"	Bisher schaltete der Ausgang mit der Funktion SD zu früh ab, dadurch wurde das Eingangssignal "Reglerfreigabe" unterbrochen. Nun schaltet der Ausgang nicht mehr zu früh ab.	
Bedienebenen	Es ist nun möglich, durch langes Drücken der  Taste vom Basic-Level auf das Advanced-Level umzuschalten.	

Überwachung der Motorschütze	Wenn der ZAdyn4C 040-074 mit Motorschützen betrieben wurde und die Überwachung der Motorschütze aktiviert war, wurde bisher 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 parametrisiert war. Nun kann der zweite Parametersatz nur dann aktiviert werden, wenn der Parameter "f_PARA2" nicht auf "Gesperrt" parametrisiert ist.

1.15 Version 4.60, Bugfix vom 18.05.2020
Ausgabedatum: 18.05.2020

Neue Funktionen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Laden von Parametern	Wenn die 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. Nun muss der Dateipfad nicht mehr umbenannt werden. 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 Verwendung von Motoren vom Typ BD132 ist der Parameter LOCK_X automatisch aktiviert.
Digitale Eingänge	Es wurde die Eingangsfunktion "RF+V1" eingeführt. Ein auf diese Funktion parametrisierter digitaler Eingang wird mit den Funktionen RF und V_1 belegt. Bei Auswahl der Konfiguration "35: Lester Controls" wird der digitale Eingang, der bisher mit der Eingangsfunktion "RF" belegt war, automatisch mit der Eingangsfunktion "RF+V1" belegt. Dies ist auch der Fall, wenn ein Softwareupdate durchgeführt wurde oder eine Parameterliste in den ZAdyn geladen wurde.

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Einschaltdauer	Die Einschaltdauer wird nun korrekt berechnet.
SD-Karte	Der Speicherprozess beim Speichern von Daten auf der SD-Karte wurde verbessert. Dies gilt für den Fall, 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. Nun wird der Text 30 s nach dem letzten Tastendruck angezeigt.
Fahrkurvenrechner	Es wurden Änderungen am Fahrkurvenrechner durchgeführt. Sie sind wirksam, wenn die Konfiguration "35:Lester Controls" ausgewählt wurde und der Parameter "CC_OFF" auf "Ein" gestellt ist.

Korrekturen Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
DCP-Betrieb	Es sind nun Inspektionsfahrten mit Geschwindigkeitswechsel möglich, wenn das Befehls-Byte B3 durch die Aufzugssteuerung gesetzt wird.
Recorder-Funktion	Bisher wurde bei Recorderaufzeichnungen, die durch einen Fehler ausgelöst wurden, eine .pol-Datei auf der Speicherkarte gespeichert. Nun wird eine .BOX-Datei gespeichert.
Parameter P1P2	Wenn im Parameter MOT_TYP der zu betreibende Motortyp geändert wurde, wurde bisher bei ZAdyn ohne Motortemperaturkarte der Parameter P1P2 automatisch auf "PTC" eingestellt. Nun bleibt er auf "AUS" eingestellt.


1.16 Version 4.60, Bugfix vom 20.04.2020

Ausgabedatum: 20.04.2020

Neue Funktionen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Digitale Ausgänge	Die Ausgangsfunktion "P<0" wurde eingeführt. Der mit dieser Ausgangsfunktion belegte digitale Ausgang schaltet, wenn der ZAdyn keine Leistung aus dem Stromnetz aufnimmt.

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Parameter SIM_V1	Der 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 wurde und eine Inspektionsfahrt begonnen wurde, wird wieder 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  Taste 3 Sekunden lang gedrückt wird.
ZApad	Die Scrollgeschwindigkeit von Texten auf dem Display des ZApad wurde verringert.
CAN-Betrieb	Im CAN-Objekt "Saving mode Display" wurde bisher der Energiesparmodus als "1" angezeigt, wenn der ZAdyn nicht im Standby-Modus war. Nun wird der Energiesparmodus als "0" angezeigt.
Parameter n*	Wenn die Konfiguration "08:KN_IO: Kollmorgen Standard-Ansteuerung" ausgewählt ist, wurde bisher der Parameter n* mit "0" belegt. Nun 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 sind nun 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.

Korrekturen Softwarebugs

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

1.17 Version 4.60, Bugfix vom 26.03.2020

Ausgabedatum: 26.03.2020

Neue Funktionen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
CAN-Betrieb	Bei Konfiguration "35:Lester Controls": In dem CAN-Objekt "CAN Manufacturer Device Mains String" der Sonderstring "ZETADYN4 Frequency Inverter" vorhanden.

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
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 war das erste Zeichen ein "I" (z.B. "I505:..."), nun ist es ein "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, Baugrößen 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.

Korrekturen Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
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.

1.18 Version 4.60

Ausgabedatum: 30.09.2019

Neue Funktionen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Funktion "Freie Binärbelegung"	<ul style="list-style-type: none"> Die Funktion "Freie Binärbelegung" wurde eingeführt. Durch die Funktion können Binärcodes Fahrgeschwindigkeiten frei zugeordnet werden. Im Parameter Steuerung/CONFIG wurde die Konfiguration "25:X-BIN:Freie Binärbelegung" eingeführt. Im Menü Steuerung wurden die Parameter X_BIN_1...X_BIN_7 eingeführt. Über die Parameter erfolgt die 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	Es wurde der Auswahlwert "BD132.xx-14" ergänzt.

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung	
Menü LCD & Passwort Menü Steuerung Menü Überwachungen Menü Memory Card Menü Parametersatz 2	Folgende Parameter wurden umbenannt:	
	Bisherige Benennung:	Neue Benennung:
	LCD	LANG
	LIFT_NR	LIFT_NO
	LOCK_BR	LOCK_X
	REC_NUM	DIR_NUM
	RS_UPS	R_U20
Menü Steuerung	Folgende Funktionen der digitalen Eingänge wurden umbenannt:	
	Bisherige Benennung:	Neue Benennung:
	/DELAY	/FastStp
Menü Steuerung	Folgende Funktionen der digitalen Ausgänge wurden umbenannt:	
	Bisherige Benennung:	Neue Benennung:
	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	Folgende Seiten des Info-Menüs wurden umbenannt:	
	Bisherige Benennung:	Neue Benennung:
	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 16: CAN Error Info	Seite 16: Bus Info 3
	Seite 17: CAN Calib.	Seite 17: Bus Info 4
Menü CAN Menü Steuerung	Das Menü CAN wurde entfernt. Die Parameter aus dem Menü CAN befinden sich nun im Menü Steuerung.	
Anfahren, wegabhängige Verzögerung, Direkteinfahrt	Es ist nun möglich, beim Anfahren, bei der wegabhängigen Verzögerung und der Direkteinfahrt Zwischengeschwindigkeiten anzusteuern (z.B. bei Klappschürzen).	
Menü LCD & Passwort Menü Überwachungen	Folgende Parameter wurden entfernt: <ul style="list-style-type: none"> • PW_CLR • CAN/MODE • APC 	
Parameter Verzögern/-S_ABH	Die bisherigen Auswahlwerte wurden umbenannt oder entfernt.	
	Bisherige Auswahlwerte	Neue Auswahlwerte
	Off	Off
	On	On
	DCP_slow	Slow
	DCP_comf	entfernt
	DCP_fast	entfernt
	V2toV3	entfernt
Parameter MOT_TYP	Die Bezeichnungen der Motoren wurden geändert (bisher z.B. "SM132", nun "SM132.xx-14").	

Drehgeberabgleich, Parameter Encoder-Abgleich/ENC_ADJ	Die Vorgehensweise für den Abgleich von Absolutwertgebern wurde überarbeitet.	
	Im Parameter Encoder-Abgleich/ENC_ADJ wurden bisherige Auswahlwerte entfernt und neue Auswahlwerte eingeführt.	
	Bisherige Auswahlwerte	Neue Auswahlwerte
	AUS	AUS
	EIN	entfernt
		Check
	Lastfrei	
	Gebremst	
Funktion "Automatische Parameterkontrolle (APC)"	Die Funktion "Automatische Parameterkontrolle (APC)" wurde entfernt.	
Menü Motortypenschild Menü Anlage-Daten Menü Parametersatz 2 Menü Encoder & BC Menü Beschleunigen Menü Fahren Menü Memory-Card	Der Wertebereich folgender Parameter wurde geändert.	
	Parameter	Wertebereich
	Motortypenschild/n	0.1 ... 6000 rpm
	Motortypenschild/f	0.1 ... 200Hz
	Motortypenschild/I	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	<ul style="list-style-type: none"> Die Fehlerliste wurde 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 entsprechenden Fehler angezeigt In den Fehlermeldungen wird der Status, in dem der Fehler aufgetreten ist, in Klartext angezeigt. 	

Korrekturen Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
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	Bisher wurden die Auswahltexte in Printerlisten nicht korrekt dargestellt. Nun werden sie korrekt dargestellt.

1.19 Version 4.58
Ausgabedatum: 30.09.2019

Neue Funktionen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Parameter f_I01...f_I08, f_XBR1...f_XBR3	Die Eingangsfunktion "MOT_TEMP" wurde eingeführt. Sie dient bei ZAdynpro dazu, die Motortemperatur mit Hilfe des Auslösegeräts Typ U-EK230E zu überwachen.
Info-Menü Seite 22	Die Info-Menü-Seite 22: ASM-ID wurde eingeführt.

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Autotune-Funktion	Die Autotune-Funktion für Asynchronmotoren wurde überarbeitet.
Parameter ASM_ID	Im Parameter ASM_ID konnten bisher die Werte "AUS" und "EIN" ausgewählt werden. Nun können die Werte "Aus", "Speichern", "Fortlaufend", "Einmalig" und "Nur messen" ausgewählt werden.

1.20 Version 4.56, Bugfix vom 05.04.2019
Ausgabedatum: 05.04.2019

Korrekturen Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
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	Bisher wurden die Auswahltexte in Printerlisten nicht korrekt dargestellt. Nun werden sie korrekt dargestellt.

1.21 Version 4.56
Ausgabedatum: 21.01.2019

Neue Funktionen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Parameter f_O1...f_O5	Die Ausgangsfunktion "MotKurzschl" wurde eingeführt. Sie dient bei ZAdynpro dazu, ein Schütz anzusteuern, mit dem die Motorwicklungen kurzgeschlossen werden.

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
DCP-Betrieb	Im DCP-Betrieb und bei Standardansteuerung ist es möglich, Fahrtrichtungswechsel durchzuführen, bis sich der ZAdyn im Betriebszustand 340 befindet.
Parameter M_MAX	Bei 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 bisher mit "2" vorgelegt. Nun wird er mit "3" vorgelegt.

Korrekturen Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Info-Menü Seite 09: Start / Stop	Bei ZAdynpro: Bisher wurde unter CO ständig 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.

1.22 Version 4.55, Bugfix vom 07.11.2018 Ausgabedatum: 07.11.2018

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Pulsweitenmodulation	Die Taktfrequenz der Pulsweitenmodulation wird in folgenden Fällen von 16 kHz auf 8 kHz reduziert: <ul style="list-style-type: none"> • 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) • 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.

Korrekturen Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Anfahrvorgang	Wenn im Betriebszustand 320 die Signale RV (Fahrtrichtung), V (Fahrtgeschwindigkeit) und STO wegfallen und das Signal RF (Reglerfreigabe) anliegt, erschien bisher die Fehlermeldung "582:BR:T2 zu klein". Nun wird die Fehlermeldung "531:STO: Unterbrechung" ausgegeben.

1.23 Version 4.55, Bugfix vom 18.04.2018 Ausgabedatum: 18.04.2018

Korrekturen Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
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 bisher folgende Parameter nicht korrekt vorbelegt: <ul style="list-style-type: none"> • M_START • T_2 • V_3 • verschiedene passwortgeschützte Parameter Dies wurde nun korrigiert.
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 nun nicht mehr angezeigt.
Vorbelegung auf Motortyp	Bisher war der ZAdynpro auf den Motortyp Asynchronmotor vorbelegt. Nun wird er auf den Motortyp Synchronmotor vorbelegt.

1.24 Version 4.55, Bugfix vom 27.03.2018
Ausgabedatum: 27.03.2018

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Autotune-Funktion	Die Autotune-Funktion wurde um zusätzliche Schritte ergänzt. Durch die zusätzlichen Schritte werden die ermittelten Motordaten optimiert.
Fehler "350:MP: Temp.-Sens?"	Die Bezeichnung des Fehlers wurde in "350:Tmp:Kein Wert" geändert.
Fehler "350:MP: Temp.-Sens?"	Der Fehler wird bei Umgebungstemperaturen von weniger als 0 °C nicht mehr ausgegeben.
T_5a	Bisher wurde der Parameter bei Asynchronmotoren nicht berücksichtigt. Nun wird er berücksichtigt.

1.25 Version 4.55
Ausgabedatum: 03.11.2017

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Parameter Steuerung/f_XBR1...f_XBR4	Die Parameterfunktion "CO" wurde eingeführt. Die Parameterfunktion dient bei ZAdynpro dazu, die Schützüberwachung zu aktivieren.
Fehlerliste	Fehlermeldung "317:BISS HW-Fehler" Die Fehlermeldung wird ausgegeben, wenn am Absolutwertgeber mit BiSS C-Schnittstelle ein interner Fehler vorliegt.
Fehlerliste	Fehlermeldung "333:ENC:III. Counter" Die Fehlermeldung wird ausgegeben, wenn der vom Absolutwertgeber mit BiSS C-Schnittstelle übermittelte Absolutwert ungültig ist.
Fehlerliste	Fehlermeldung "334:BISS:Com-Fehler" Die Fehlermeldung 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	Die Parameterfunktion "Stotterbr." wurde eingeführt. Die Parameterfunktion dient bei ZAdynpro dazu, die Funktion "Stotterbremse" zu aktivieren.

1.26 Version 4.54
Ausgabedatum: 27.06.2017

Änderungen

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

1.27 Version 4.53, Bugfix

Ausgabedatum: 02.02.2017, 16.03.2017, 27.03.2017, 12.05.2017

Neue Funktionen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
HY-Betrieb	Im Info-Menü auf Seite 03 wurde in der dritten Zeile ein Punkt eingefügt. Wenn der Punkt groß dargestellt wird, zeigt dies an, dass die Tuning-Funktion des ZAdyn4CA HY beendet ist.
Parameter Startup/MOT-TYP Parameter Motor-Typenschild/MOT-TYP	Es wurden die Motortypen SL506, SL510, SM210 und SM180 aufgenommen.
Parameter MMC-Recorder/-REC_CFG	Es wurde die Konfiguration 20 für den HY-Betrieb aufgenommen.
Menü Überwachungen	Es wurde der 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.

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
HY-Betrieb	Der HY-Betrieb wurde optimiert.
Temperaturerfassung	Falls die interne Temperaturerfassung des ZAdyn4C ausfällt, ist ein Notbetrieb möglich. Kontaktieren Sie dazu den Kundenservice der ZIEHL-ABEGG SE.
Betrieb mit ZAreC4C	Kommunikation zwischen ZAreC4C und ZAdyn/ZETADYN wurde optimiert.
Betrieb Kone EcoDisc	Die Fehlerschwelle für den Fehler "340:ENC:magnet miss." wurde angehoben.
Betrieb mit Revcon	Im Status 90 "EKS Active" wird bei der Revcon, sofern der ZAdyn entsprechend programmiert ist, der Standby-Betrieb aktiviert. Dadurch 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 Softwarebugs

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

1.28 Version 4.53

Ausgabedatum: 10.02.2016

Neue Funktionen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Parameter CONFIG	Konfiguration "36:HY-Mod." für Modernisierung von Hydraulikanlagen.
Menü Steuerung	Es wurden folgende Parameter eingeführt: <ul style="list-style-type: none"> • HY_Auto • HY_O_A • HY_t_A • HY_OFFS • HY_LA_I • HY_LA_V • HY_NACH • FIL_V_D Die Parameter werden bei der Modernisierung von Hydraulikanlagen verwendet. Die Parameter werden nur angezeigt, wenn im Parameter CONFIG die Konfiguration "36:HY-Mod." ausgewählt wurde.
Fehlerliste	Fehlermeldung "595:HY:Keine Beweg." <p>Wird ausgegeben, wenn der ZAdyn4C-HY keine Bewegung der Kabine erkennt. Die Fehlermeldung tritt nur auf, wenn im Parameter CONFIG die Konfiguration "36:HY-Mod." ausgewählt wurde.</p>
Parameter DCP_FIL	Neue Parameterfunktionen: <ul style="list-style-type: none"> • Opt.3 • Opt.4 Die Parameterfunktionen sind nur auswählbar, wenn im Parameter CONFIG die Konfiguration "36:HY-Mod." ausgewählt wurde.
Info-Menü Seite 14: DCP-Ident	Wenn im Parameter CONFIG die Konfiguration "36:HY-Mod." ausgewählt wurde, wird in der 4. Zeile die aktuelle Geschwindigkeit angezeigt.

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
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, ZArc	Die Kommunikation zwischen ZAdyn4 und ZArc wurde optimiert.
Parameter Steuerung/-SIM_V1	Wenn im Parameter CONFIG die Konfiguration "32:S_Smart" ausgewählt wird, 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. Dadurch wird bei elektronischem Kurzschluss eine sichere und schnelle Abschaltung des PWM sichergestellt.

Korrekturen Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
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 nun behoben.
DCP-Betrieb	Das Status-Byte S0 wird nicht gegeben, wenn gerade auf die SD-Karte zugegriffen wird.

Parameter CONFIG=32:S_Smart	Wenn der Parameter CONFIG=32:S_Smart parametrier ist, bleibt das SD-Signal nach Fahrtende auch bei aktivem MMC-Recorder aus.
Autotune-Funktion	Die Autotune-Funktion funktioniert nun auch 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	Benötigt 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.

1.29 Version 4.52
Ausgabedatum: 28.08.2015

Neue Funktionen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Parameter f_I01...f_I08	Die Eingangsfunktion "SBM_RDY" wurde eingeführt. Sie dient zur Überwachung des ZAsbm4.
Fehlerliste	Die Fehlermeldung "536:SBM:RDY abort" wurde 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	Die Ausgangsfunktion "BR Info" wurde 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

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Parameter CONFIG	Die Konfigurationen "14:SS_DCP3" und "33: SS_DCP4" wurden 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	Der Bootloader enthält nun eine CRC-Summe. Stimmt die CRC-Summe nicht, gibt die LED des ZAdyn4C den Blinkcode 25 (CRC-Summen-Fehler) 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 Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
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. Nun ist kein Neustart mehr erforderlich.
Betrieb mit Drehgeber	Wenn Drehgeber vom Typ EnDat mit anderen Auflösungen als 2048 Impulsen verwendet wurden, trat bisher ein CRC-Fehler auf. Das wurde nun korrigiert.
Speicherkarte	Das Nachladen von Bediensprachen über Speicherkarten hat mit einigen Speicherkartentypen nicht funktioniert. Das wurde nun behoben.

1.30 Version 4.51

Ausgabedatum: 04.05.2015

Neue Funktionen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Betrieb Kone EcoDisc	Der Fehler "253:Disc:Wrong position!" wurde eingeführt. Er tritt auf, wenn der Hallsensor einen Magnet zu einem früheren Zeitpunkt als erwartet erkennt. Dies kann z.B. der Fall sein, wenn die Motorwelle nach dem Ausschalten des ZAdyn verdreht wurde.

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Betrieb Kone EcoDisc	Der Magnetklebevorgang wurde optimiert.
Fehler "960:STO:Diagnose"	Der Fehler ist nicht mehr maskierbar.

Korrekturen Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Fehler "531:STO:Unterbrechung"	Bisher konnte der Fehler unter Umständen am Ende einer Inspektionsfahrt ausgelöst werden. Das wurde nun korrigiert.
T_1, T_5	Bei der Verwendung von Motoren des Typs SM250 konnte der durch die Werkseinstellung vorgegebene Wert nicht verändert werden. Das wurde nun korrigiert.

1.31 Version 4.50

Ausgabedatum: 23.01.2015

Neue Funktionen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Parameter CONFIG	Es wurde die Konfiguration "35:Lester Controls" eingeführt. Durch die Konfiguration wird der Parameter "CC_OFF" auf "Ein" gestellt, der Parameter "CTRL" mit "CAN" und der Parameter "I01" mit "RF" vorbelegt.
ZAdyn4CA HY	Neue Baureihe ZAdyn4CA HY.
Parameter CONFIG	Es wurde die Konfiguration "34:OS_DCP3" eingeführt. Die digitalen Ein- und Ausgänge sind frei konfigurierbar, der digitale Ausgang O31-O34 ist mit "RB-Schütz" vorbelegt.
Menü Motortypenschild	Bei Sondersoftware "EcoDisc" stehen Motortypen MX05, MX06, MX10 und MX18 zur Verfügung.
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.

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Fehler "421 STO:Temp.-Alarm"	Der Fehler zieht keinen automatischen Fahrabbruch 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	Es ist nun eine maximale Geschwindigkeit von 10 m/s möglich.
Bremsweg	Der maximale Bremsweg wurde von 16 m auf 64 m erhöht.
Fehler "710:DCP:Timeout"	Nach dem Auftreten des Fehlers wird die DCP-Schnittstelle neu initialisiert.
CAN-Betrieb	Es ist nun möglich, den ZAdyn über CAN (Command 0) direkt abzuschalten.
CAN-Betrieb	Der Fehler "288:V_3 > V*" ist 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	Es ist nun ein geregeltes Anhalten über Quickstop möglich.
Parameter CC_OFF	Wenn der Parameter "CC_OFF" auf "Ein" gestellt ist, 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 konnte bei Asynchronmotoren als kleinster möglicher Wert die Rotorzeitkonstante eingegeben werden. Nun können Werte bis 0.1 eingegeben werden.

Korrekturen Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
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 bisher 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 bisher die Spannung der Speicherkarte nicht wieder ausgeschaltet. Die blaue LED blieb deshalb 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 Kurzschluss-schaltung	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. Das wurde korrigiert.
Temperaturanzeige	Negative Elko-Temperaturen wurden fehlerhaft angezeigt. Das wurde korrigiert.
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.

1.32 Version 4.49
Ausgabedatum: 23.01.2015

Korrekturen Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
	ZAdyn wird nicht mehr durch Watchdog des internen APP-Prozessors zurückgesetzt.

1.33 Version 4.48
Ausgabedatum: 23.07.2014

Neue Funktionen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Menü Startup & Motor-Typenschild	Motortyp SM190 und SM132 für Parameter "MOT_TYP" aufgenommen.
Menü Statistik	Durch Eingabe eines Codes bei Parameter "Reset" kann von ZAdyn4CS nach ZAdyn4CA umgestellt werden. (Eingabe Code -1: Umstellung von ZAdyn4CA nach 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 über tragen, sofern 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. Ist kein Typenschild im Geber vorhanden, kann der ZAdyn manuell parametrieret werden.

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Fehlerliste	Bei STO-Unterbrechung und noch nicht abgelaufener STO-Entprellzeit (Standard 200ms) wird nicht mehr ein 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 nun über DCP möglich.
DCP-Betrieb	Fahrten mit Schleichfahrt V1 können nun 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 reingenommen.
Elektronisches Typenschild	Um weitere Parameter erweitert, 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 (EKS) 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	Wird ein ZAdyn4CS mit eingebauter elektronischer Kurzschlusschaltung auf Asynchronmotor umgestellt, wird die elektronische Kurzschlusschaltung nicht mehr ausgelöst.
Menü Fahren	Die Fahrgeschwindigkeit V_3 ist nun 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 Softwarebugs

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

1.34 Version 4.47 Ausgabedatum: 18.03.2014

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
DCP	Durch Vorgabe von G2 ist nun bei Inspektionsfahrten ein geregeltes Anhalten möglich.
CONFIG	Alle Konfigurationen für die Steuerungen von Böhnke & Partner wurden so abgeändert, dass nun 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 Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
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 zurück gesetzt. Beim nächsten Anfahrversuch kommt die Fehlermeldung E532. Dieser Bug wurde entfernt.
CAN	Die Adresse des Objekts für die Zielposition bei Liftnummern größer 1 wird nun korrekt angegeben.
CAN	Fehlertexte in der 3. Landessprache (von SD Karte geladene Sprache) werden nun korrekt übertragen.

1.35 Version 4.46 Ausgabedatum: 15.10.2013

Neue Funktionen

Neuer Parameter "CC_OFF" zur Deaktivierung des Fahrkurvenrechners (für Steuerung Lester Control). Die Funktion ist nur nach Eingabe des Passworts zugänglich.

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Menü ZA-Intern	
Info-Menü	Es wurde eine neue Info-Menü-Seite eingeführt: 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" wurde eingeführt.
Fahrtrichtungswechselzähler	Der Zählwert des Fahrtrichtungswechselzählers wird automatisch im Absolutwertgeber gesichert. Dies geschieht <ul style="list-style-type: none"> • 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 muss im Parameter Statistik/TD_PW das Passwort für den Fahrtrichtungswechselzähler eingegeben werden und der Parameter Statistik/TD_RST auf "EIN" gestellt werden.
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	"PO Russki" für Russisch als Bediensprache wurde als neue Auswahlfunktion eingeführt.
Eingangsfunktionen	Die neue Eingangsfunktion "/ESC" wurde eingeführt. Die Funktion deaktiviert den elektronischen Kurzschluss, solange der ZAdyn eingeschaltet ist..
Eingangsfunktionen	Die Eingangsfunktion "ZR_RDY" zur Überwachung der ZArec wurde eingeführt.
Fehlerliste	Die 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" wurden eingeführt.
Fehlerliste	Neue Fehlermeldung "571: PFU:Stdby bleibt". Die Fehlermeldung tritt auf, wenn die PFU 1 Sekunde nach dem Fahrbefehl noch nicht aktiv ist. Die Fehlermeldung ist maskierbar.
Hardwareerkennung Motortemperaturüberwachung	Die Platine mit der Teilenummer B1014AA Index 06 (Motortemperaturmodul mit sicherer Trennung) wird nun vom ZAdyn erkannt.

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Parameter V_Z	Der Parameter V_Z wird auf 0,01 m/s vorgelegt.
Parameter CONFIG	Bei Konfiguration "02:ZA_CAN" ist der Ausgang O41 - O44 mit V<V_G1 vorgelegt.
Parameter Reset	Resets 900, 910, 920, 930 wurden 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. Dies ist nun möglich.

Korrekturen Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	
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 nun korrigiert.
CAN-Betrieb	Wenn die Etagenanzeige FD4 in Verbindung mit dem ZAdyn verwendet wurde, ist der ZAdyn bisher aus dem Standby-Betrieb nicht wieder hochgefahren. Das wurde nun 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.

1.36 Version 4.44

Ausgabedatum: Bugfix vom 07.03.2013, Bugfix vom 26.04.2013, Bugfix vom 08.07.2013

Neue Funktionen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Menü Statistik	Der Parameter ST_HDRV wurde eingeführt. Er gibt die Anzahl der Fahrstunden an.
Menü Statistik	Der Parameter ST_UC wurde eingeführt. Er gibt die Nutzungskategorie nach VDI 4707 an.

Änderungen

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
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. Das geschieht allerdings nur, 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 (Menü Steuerung/CONFIG Parameterfunktionen ZA_BIN und CSILVA) wurde die Fahrgeschwindigkeit V7 durch VZ ersetzt.
Fehlermeldung "505:MB/ENC-Stoerung"	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 Softwarebugs

Parameter / Menü / Funktion	Neuerung
Menü Encoder & BC	Der Parameter ENC_CNG zur Änderung der Richtungsinformation des Drehgebers funktioniert nun.

Menü Statistik Info-Menü Seite 21: Fahrt- richtung	Die Werte der Zähler wurden bei Spannungsausfall am ZAdyn bisher nicht abgespeichert. Das wurde nun korrigiert.
CAN-Betrieb	Das Übertragen von Texten (z.B. von Fehlertexten in die Steuerung) hat bisher nicht funktioniert. Das wurde nun korrigiert.
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 Schutzeinrichtung nach EN81-A3 - Stromloses Wegtrudeln der Kabine aus der Etage	Bei der Testfunktion wird ein elektronische Kurzschluss verhindert, um ein Abbremsen der Kabine zu verhindern.
Fehlermeldung "410:AD- C: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 PWM-Signal. Das wurde nun korrigiert.
Motor-Management-Pro- zessor	Es ist nun möglich, den MOP (Motor-Management-Prozessor) über die ZETAMON-Software 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 nun unterbunden.

Kundenservice

Telefon +49 7940 16-308
Telefax +49 7940 16-249
drives-service@ziehl-abegg.com

Firmenzentrale

ZIEHL-ABEGG SE
Heinz-Ziehl-Straße · 74653 Künzelsau
Deutschland
Telefon +49 (0) 7940 16-0 · Telefax +49 (0) 7940 16-249
drives@ziehl-abegg.de www.ziehl-abegg.com