

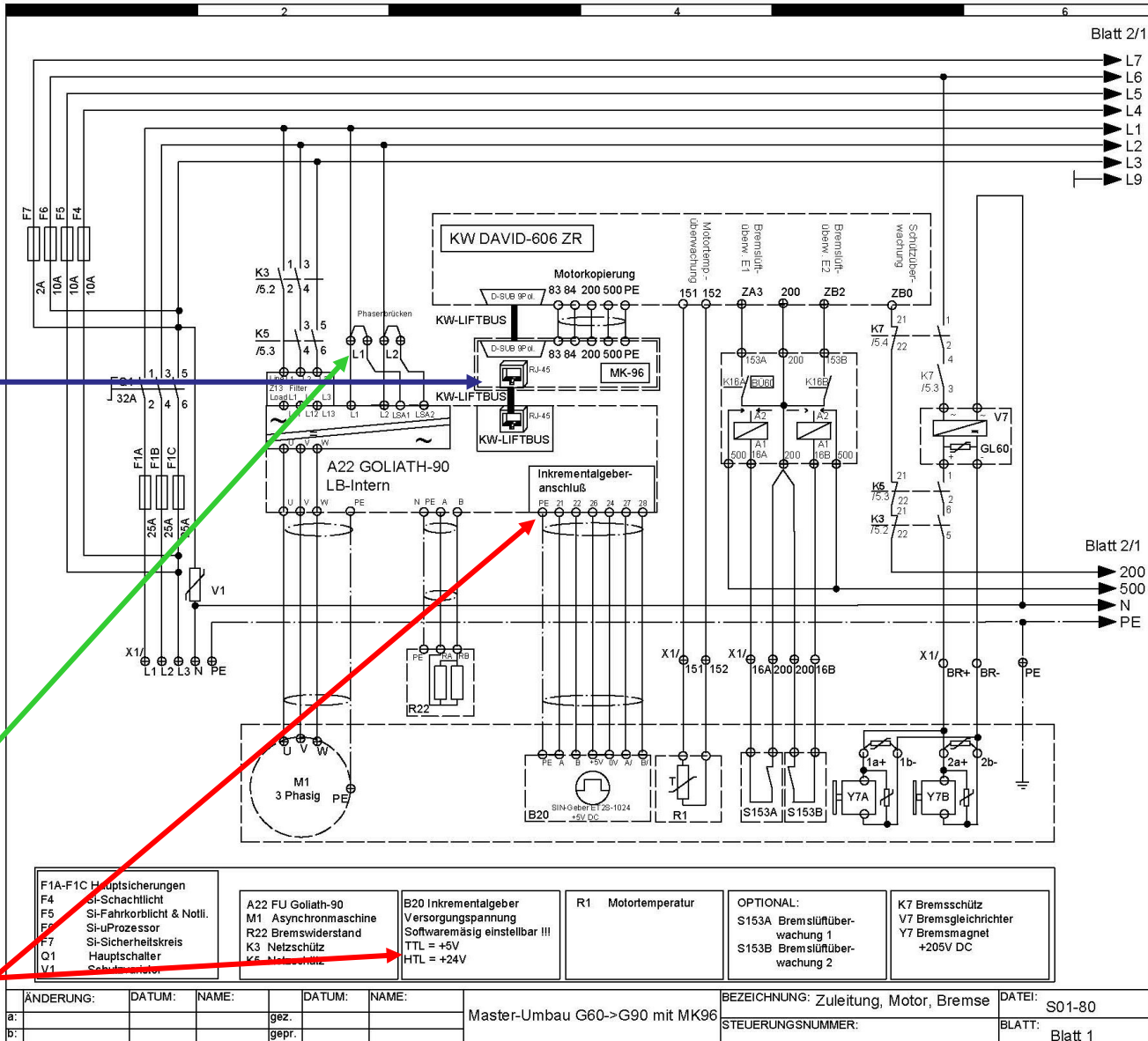
Wird ein bewährter Goliath-60 Frequenzumrichter gegen einen neuen Frequenzumrichter der Baureihe GOLIATH-90 ersetzt, in einem Steuerungssystem DAVID-D606, bzw. - D2005, muss folgendes beachtet werden:

1.) Da der GOLIATH-60 eine 9-poligen D-Sub-Busleitung hatte, aber die GOLIATH-90 ein **RJ-45-Buskabelanschluß** hat, braucht man den **MK96 Adapter**.

Für die **Motorkopierung** müssen die Leitungen von der MK96 zum Impulsgeberstecker am DAVID hergestellt werden.

2.) Da der GOLIATH-90 ein schützloser Umrichter ist, der G60 aber noch Schütze hat, muss der Eingang LSA1 -LSA2 am G90 mit Spannung versorgt werden. Dafür kommt eine sogenannte **Phasenbrücke** zum Einsatz.

3.) Der Impulsgeber muss am GOLIATH-90 neu aufgelegt werden. Der G90 hat im Gegensatz zum G60 eine einstellbare Spannungsversorgung. Im **Menü A4-Motor/Getriebe** wird der **Gebertyp**, und damit die Spannung eingestellt.

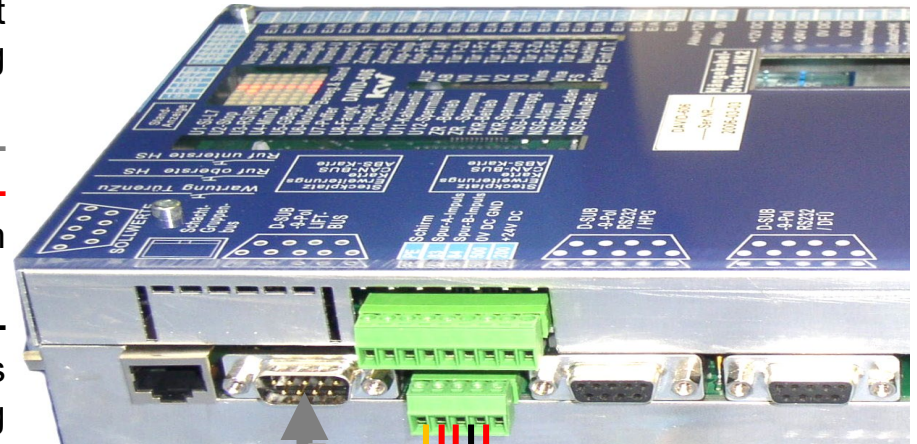


Der **MK96 Adapter** wird benötigt, wenn ein bewährter Goliath-60 Frequenzumrichter gegen einen neuen Frequenzumrichter der Baureihe GOLIATH-90 ersetzt wird, da der Frequenzumrichter mit der Steuerung (DAVID-606, bzw. -2005) per **BUS kommuniziert**.

Da der GOLIATH-60 eine **9 poligen D-Sub-Busleitung** hatte, aber die GOLIATH-90 ein **RJ-45-Buskabelanschluß** hat, braucht man natürlich einen Adapter!

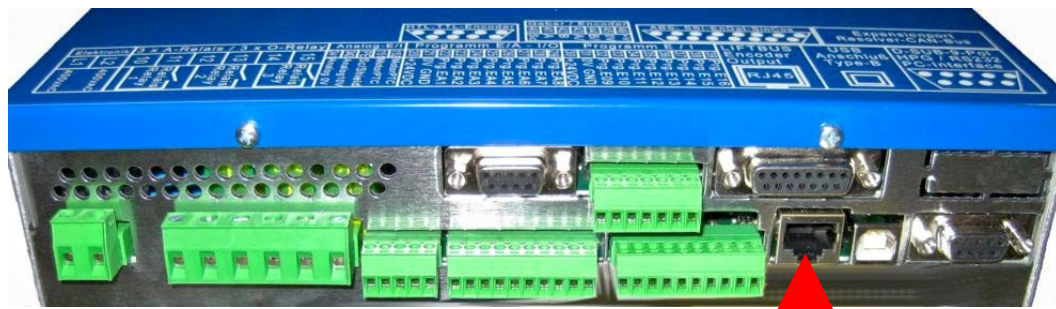
Viele der älteren Steuerungen fahren mit einer **Motorkopierung**, d.h. die Impulse des Motorimpulsgebers werden für die digitale Kopierung der Steuerung verwendet. Darum muss auch die MK96 die Impulse für die Schachtkopierung zur Verfügung stellen. Die fünf Leitungen sind zwischen Steuerung (D606, D2005) und der MK96 herzustellen.

DAVID-D606



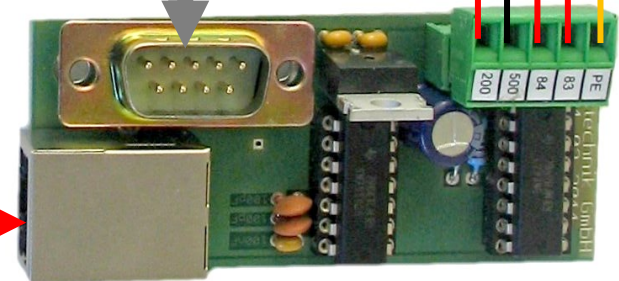
D-Sub 9 pol.
Liftbuskabel

Motor-
kopierung



Frequenzumrichter GOLIATH90

RJ-45 Liftbuskabel

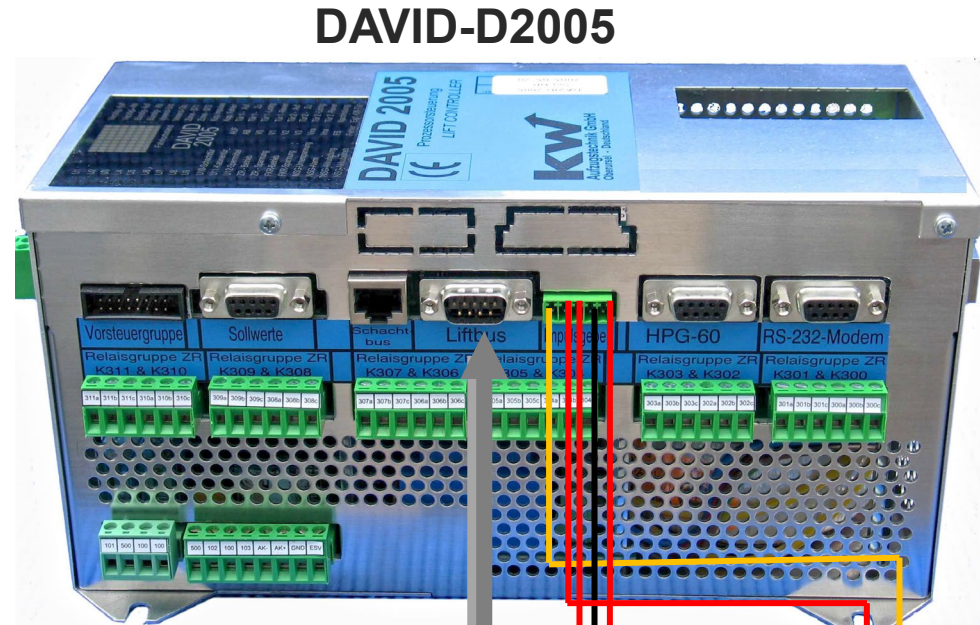


MK96-Interface

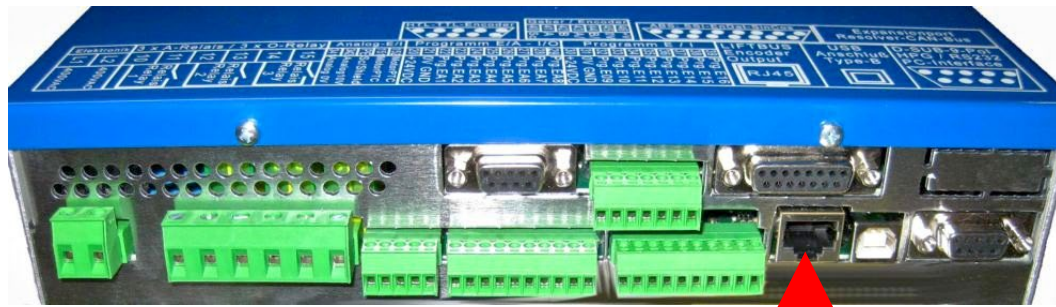
Der **MK96 Adapter** wird benötigt, wenn ein bewährter Goliath-60 Frequenzumrichter gegen einen neuen Frequenzumrichter der Baureihe GOLIATH-90 ersetzt wird, da der Frequenzumrichter mit der Steuerung (DAVID-606, bzw. -2005) per **BUS kommuniziert**.

Da der GOLIATH-60 eine **9 poligen D-Sub-Busleitung** hatte, aber die GOLIATH-90 ein **RJ-45-Buskabelanschluß** hat, braucht man natürlich einen Adapter!

Viele der älteren Steuerungen fahren mit einer **Motorkopierung**, d.h. die Impulse des Motorimpulsgebers werden für die digitale Kopierung der Steuerung verwendet. Darum muss auch die MK96 die Impulse für die Schachtkopierung zur Verfügung stellen. Die fünf Leitungen sind zwischen Steuerung (D606, D2005) und der MK96 herzustellen.



DAVID-D2005

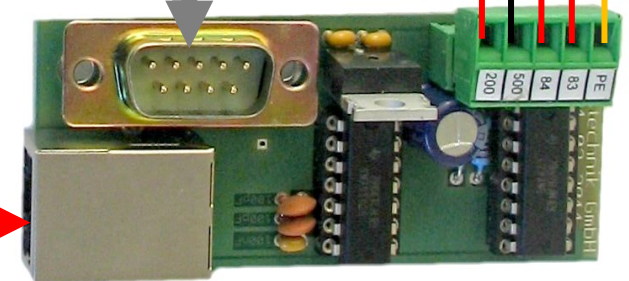


Frequenzumrichter GOLIATH90

D-Sub 9 pol.
Liftbuskabel

Motor-
kopierung

RJ-45 Liftbuskabel

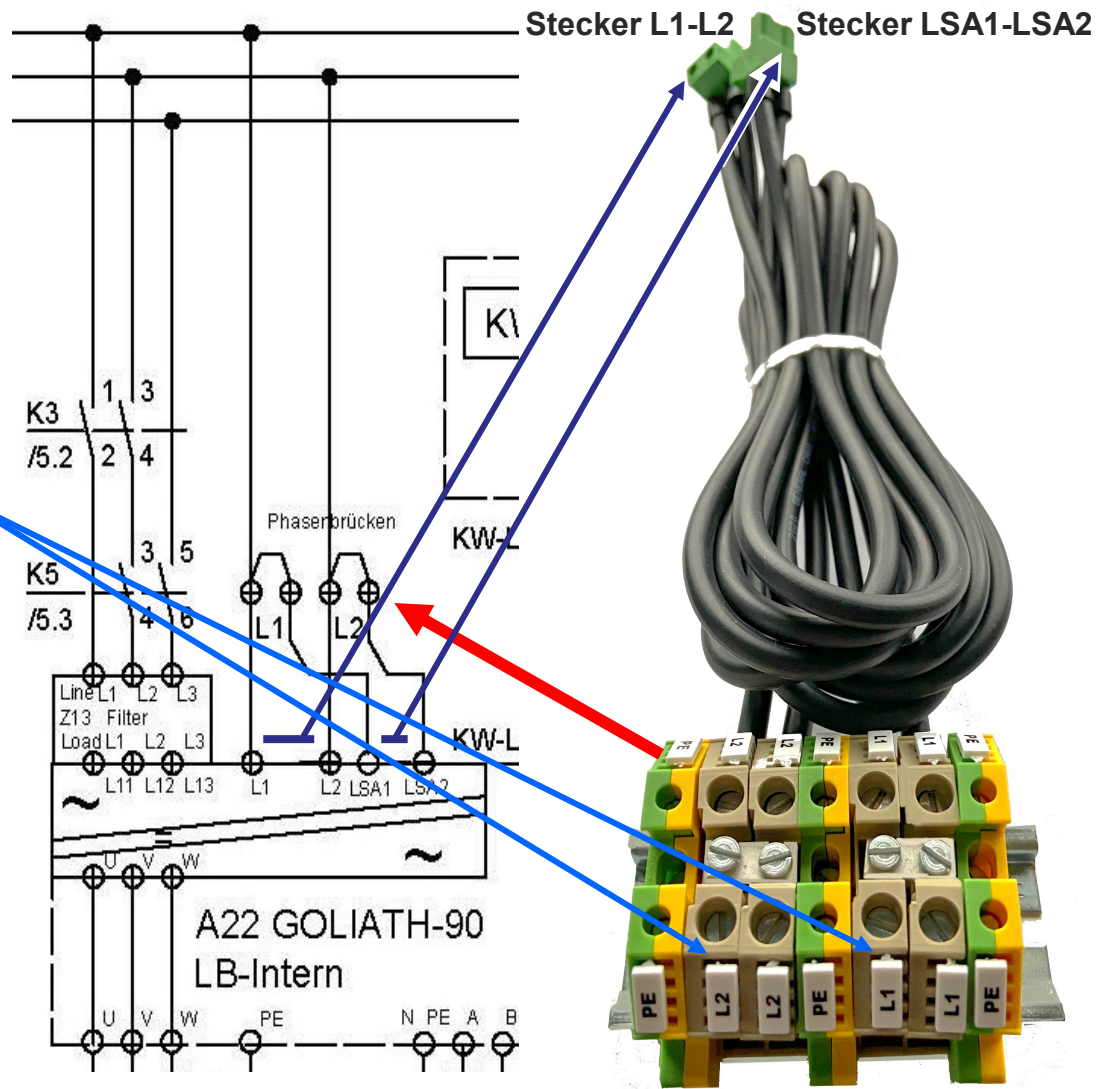


MK96-Interface

Da der GOLIATH-90 ein schützloser Umrichter ist, der GOLIATH-60 aber noch Schütze hat, muss zusätzlich zum 400V Versorgungseingang L1- L2 der Eingang LSA1- LSA2 am G90 mit Spannung versorgt werden. Dafür kommt eine sogenannte **Phasenbrücke** zum Einsatz.

Bei den bestehenden kurzschluss-festen Gummileitungen wird der vorhandene grüne Stecker abgeklemmt und die Leitungen werden auf die eine Seite der Klemmen bei L1 bzw. L2 aufgelegt. Auf der anderen Seite sind bereits jeweils zwei Gummileitungen mit grünen Steckern vorhanden.

Ein grüner Stecker wird an den bisherigen Versorgungseingang **L1- L2** angeschlossen, der **andere** an der Gehäuseseite, Position **LSA1- LSA2!**



Schaltplanausschnitt

Phasenbrücke 2x L1- L2

