



www.jjbcn.com

INTERFACE PC

INDEX



(EN)

>	Interface program for pc installation	03
>	Connect the interface cable to the j4C electric actuator	05
>	interface program -how it works?	06
>	Contact	09

(ES)

>	Instalación Programa Interface para PC	11
>	Conexión Cable Interface con Actuador Eléctrico J4C	13
>	Funcionamiento Programa Interface	14
>	Contacto	18



INTERFACE PROGRAM FOR PC INSTALLATION:

DOWNLOAD THE INTERFACE PROGRAM FROM:

https://www.dropbox.com/sh/4qgczg8zspwtehc/AABD0TkZouJ2-DXxidzk8Jera?dl=0

1 · Download the file	•	2 · unzip and open it	instatuseur vitata 1965 - 1964
3 · Click on the file ☑		4 · Run the program and log in.	🗹 🌄 setup.exe
5• Pro	ograme	set-up	





5.2 Click on "Next"

5.4 Click on "Next"



5.3 Click on "Next"







5.5 Click on "Next"

							×
$\leftarrow \rightarrow \land$						*	≡
· 当天:			-	0	х		
Installation Complete							
The natalier has broked updating your system							
							_
	TO REAL	- New C		1.84			_

5.6 Click on"Restart"



6 • The Program set-up is finished.

7 · Go to "Inicio", "Todas la aplicaciones" and in file







CONNECT THE INTERFACE CABLE TO THE J4C ELECTRIC ACTUATOR





 $\mathbf{1}\cdot \mathbf{Use}$ the INTERFACE cable inside the KIT box.



2 · Before connecting it to a J4C actuator, remove the cover of the actuator and connect one of the Interface cable sides as per our (image 1). Then connect the other cable side to a USB connector on the PC (image 2).



INTERFACE PROGRAM -HOW IT WORKS?

INTERFACE PROGRAM FOR J4 Y J4C SERIES ACTUATORS ONLY.

1 · Open the program



see the following screen.



If you click on **PARAMETERS**, the following screen will open, showing the actuator parameters, loaded during the mass production process.

Short explanation of each parameter:

Model: A 5 to 6-digit code. The last 3 digit show us the actuator model.

PCB Version: Is the software version of the PCB CONTROL part.

The rest of the parameter values, belong to a specific actuator model, in order to obtain the best working features of each one.

In case we should change any of the parameters, in order to be able to work in a different way, a new file would be sent to you. It should be copied on the PC, following the steps:

Press **SELEC CONFIG**- select the file on the screen

Click on **PROGRAM**, the actuator would work with a new configuration.

To go back to the home menu, click on **MAIN MENU.**

Two RED buttons appear on the screen.

Button 1 shows the USB Interface connector is not connected to the PC. It will change into GREEN color when it is connected.

Button 2 shows that the other side of the INTER-FACE cable should be connected as per

(image 1) as explained before. Connect it and apply voltage to the actuator, following the connection diagram label on the cover of the actuator. Button 2 should change into GREEN color.

To select the language, click on (CHANGE LENGUA-GE), chose the language and click on CONTINUE.











If we click on **COUNTERS**, the following screen will open, showing all counters. To see values, click on **READ**.

Short explanation of each **COUNTER**:

Version: Software version of the PCB CONTROL part.

Options: Parameter for internal use only.

Operations: Number of times the cam steps on the **OPEN** or **CLOSE** micro switch.

Limitations: Number of times the limiter function has been activated, due to a higher torque than the allowed.

End Order: Parameter for internal use only

Time Error: Number of times the motor has been stopped, as the **TIEMPO DE MANIOBRA** parameter value has been overpassed, but the actuator has not reached either the OPEN or **CLOSE** position yet. It usually happens when the declutching lever is in MAN position. (The user wants to move the actuator manually)

Power On: Number of times the actuator remains without Power Supply.

BSR: Number of times the actuator has been activated by using the BSR system, due to a Power Supply failure. This counter won't work if the BSR system has not been installed on the actuator before.

To go back to the **MENU**, click on **MAIN MENU**.



This configuration is possible only if our Positioner (**DPS**) has already been installed in the actuator.

Click on **DPS PARAM**, the following screen will open and allow you to set up the Banda Prop parameter. The Banda Prop parameter should be 32 in all our standard models.

Only in case of a S20 or B20 model with a 5 Sec./90^e working time, the **Banda Prop** value should change into **55**. Otherwise, the positioner (DPS) could not work in a proper way.

Click on **READ**, to see the recorded value.

Select **32** or **55** and record the selected value.

To go back to the HOME MENU, click on **MAIN MENU.**







This configuration is possible only if our Positioner (DPS) has already been installed in the actuator.

Click on **DPS**, if the following screen appears, please place the DIPs on the **DPS PCB**, following the screen instructions.

Click on MAIN MENU

If we click on **DPS**, all the Positioner (DPS) possible configuration options will be shown on the following screen:

Short explanation of the different configurations:

Version: Is the software version of the DPS PCB.

Select different options when in OPERATION MODE:

INPUT/OUTPUT: The actuator with DPS will be positioned by using an external mA or V signal. Automatically the DPS will generate an output signal showing the actuator position.

ONLY OUTPUT: The actuator with DPS will work exactly the same as an ON-OFF one. The only difference is that the DPS generates an output mA or V signal, showing the actuator position.

STOP WITHOUT INSTRUMENTATION: The actuator is working the same way as when using the INPUT/OUTPUT option, but in case of a mA of V signal failure, the actuator would stop, remaining in the same position as it was, prior to the signal failure. This configuration is only available when the actuator works with a 4/20m, 1/10V, 4/12mA and 12/20mA signal.

Select configurations when in IN SELECTION:

Input Signal: Chose the type of requested signal. Both output and input signal will be the same. If you want to work with different signals, please ask the manufacturer.

NO / NC: In case of an input signal failure, the actuator will go to the preferential position: NO = Normally Open, NC = Normally Close.

We recommend that both the input signal and NO/NC set up, is made by placing the DIPs as follows:

RESET: Click on RESET to fix the prior changes, after select any of the INPUT SELECT configurations.

SELFT ADJUST: If click on SELF ADJUST the actuator will make a complete movement, and register Open and Close positions.

Click on **READ** to know the DPS configuration (a table will show the DPS parameters).

To go back to the home menu, click on MAIN MENU.



_07





REMOTE CONTROL options:

In case of an **ON-OFF or a DPS Output only actuator**, Click on **ABRIR**, **CERRAR and PARAR** options to activate it. Only in case of having a 3-position actuator, the screen will show an additional option **PUNTO MEDIO**, which stops the actuator at an intermediate position.

Click on **ACTUAL STATUS**, the screen will show the actuator status (green light).

Click on **MENÚ PRINCIPAL** to go back to the home menu.



the screen will show electrical wiring/connection options:

Select the wiring connection system you wish to work with. Click on **STANDARD, NO, NC or NANO.**

See the detail of each connection system below.

To go back to the home menu, click on **MAIN MENÚ.**









.08

07_CONTACT



J.J. BCN INTERNACIONAL, SA



Polígon Industrial Sud Carrer de l'Orfeó Català, 7 • 08440 Cardedeu Barcelona (Spain)



(+34) 93 871 33 04



info@jjbcn.com



www.jjbcn.com



INSTALACIÓN PROGRAMA INTERFACE PARA PC

DESCARGAR PROGRAMA INTERFACE EN:

https://www.dropbox.com/sh/4qgczg8zspwtehc/AABD0TkZouJ2-DXxidzk8Jera?dl=0

1 · Una vez descargado el archivo		2 · hay que descomprimirlo	ElStirvisein MBC 200
3 · abrir la carpeta 🗹 📙 Volume		4 · ejecutar el archivo	🛛 🐺 setup.exe
5. Se iniciará la ir	nstalad	ción del programa	



5.1 Presionar "Next"

Destination Directory				
Select the annalistan directories.				
il scheen of te notaled o he takweg in: Reaction and the Reace Information	men. To entid out			
		3		
Directory for J4C				
C -/highen Ree 33E/UKC		B	anta.	
Deschay for Haterul Instruments products		1.000		
the second		1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	and the second se	

5.2 Presionar "Next"

5.4 Presionar "Next"



5.3 Presionar "Next"









5.5 Presionar "Next"

←→ ⋒				★ =
鐵天		-	0)	 A
Installation Complete				
The installer has brailed updating your system				
				_
	1 LIBAR	Sec.15	game.	_

5.6 Presionar "Restart"



J4C Nueva

6 · El programa ya está instalado

7 · Ir a "Inicio", "Todas la aplicaciones" y buscar la carpeta





CONEXIÓN CABLE INTERFACE CON ACTUADOR ELÉCTRICO J4C





1 · Retirar el cable interface de la caja del KIT.



2 · Coger un actuador de la serie J4C, retirar la tapa y **conectar un extremo del cable interface en el conector** indicado en la (imagen 1) y el otro **en un conector USB del PC** (imagen 2).





FUNCIONAMIENTO PROGRAMA INTERFACE







y se abrirá la siguiente pantalla:



Si presionamos sobre la opción **PARÁMETROS**, se abrirá la siguiente pantalla con todos los parámetros y valores gravados en fabrica.

Breve explicación de cada uno de los parámetros:

Modelo: Este campo puede tener 5 o 6 dígitos. Las unidades, decenas y centenas las descartamos y los dos o tres dígitos restantes nos indica el modelo del actuador.

Versión Placa: Es la versión del software de la electrónica control del actuador.

El resto de parámetros, tienen diferentes valores, para conseguir el óptimo funcionamiento para cada uno de los modelos de actuadores.

En el caso de que se tuviera que modificar alguno de los parámetros, para trabajar de alguna forma especial, enviaríamos un archivo que se tendría que copiar en el PC y tendríamos que:

Presionar **SELEC CONFIG** y se abrirá una pantalla y seleccionaremos el archivo.

Presionar **PROGRAMAR** y el actuador ya tendrá la nueva configuración gravada.

Para volver seleccionar MENÚ PRINCIPAL.

En la pantalla se visualizan dos indicadores rojos.

El primero nos indica que el conector USB del cable interface, no está conectado al PC. Al conectarlo el indicador se pondrá en verde.

El segundo indicador nos indica que hay que conecta el otro extremo del cable interface, en el conector (imagen 1) explicado en la página anterior. Conectarlo y aplicar voltaje al actuador, según el esquema adjunto a la tapa del actuador. Ahora el indicado se pondrá en verde.

Para seleccionar el idioma, presionar sobre la opción (CHANGE LENGUAGE) y seleccionar ESPAÑOL y presionar CONTINUAR.



CONTROL REMOTO
 Set







Si presionamos sobre la opción **CONTADORES**, se abrirá la siguiente pantalla con todos los contadores. Para ver los valores presionar **LEER**.

Breve explicación de cada uno de los contadores:

Versión Placa: Es la versión del software de la electrónica control del actuador.

Opciones: Es un parámetro interno para la ingenieria.

Maniobras: Es el número de veces que el actuador a pisado el micro de cerrado o de abierto.

Limitaciones: Es el número de veces que el limitador de par se ha activado, debido a que ha se ha excedido del par máximo permitido.

Fin Orden: Es un parámetro interno para la ingenieria.

Error tiempo: Es el número de veces que el motor se ha parado, debido a que el motor se ha puesto en marcha y ha sobrepasado el valor del parámetro Tiempo Manobra y el actuador no ha llegado a la posición de abrir o de cerrar. Normalmente es debido a que el cliente ha posicionado la palanca de desembrague se ha posicionado en la posición MAN para actuar el actuador manualmente.

Alimentaciones: Es el número de veces que el actuador se ha quedado sin corriente.

BSR: Es el número de veces que el actuador ha sido actuador por el sistema BSR, debido a que se ha quedado sin alimentación externa. Para que funcione este contador, es imprescindible, que el actuador lleve montado el sistema BSR.

Para volver seleccionar MENÚ PRINCIPAL.



Esta configuración solo es posible si el actuador lleva incorporado el sistema de regulación **DPS**.

Presionamos sobre la opción **DPS PARAM**, se abrirá la siguiente pantalla, para poder configurar el parámetro **Banda Prop**.

Todos los modelos estándar han de llevar gravados la **Banda Prop** con el valor **32**.

Solo en el caso de los modelos S20 o B20 con un tiempo de maniobra de 5 Seg./90º, se tiene que gravar el valor **55**. De no ser así, el sistema de regulación DPS, no funcionará correctamente.

Presionar **LEER**, para saber el valor que hay grabado.

Y presionar **32** o **55** para gravar el valor deseado.

Para volver seleccionar MENÚ PRINCIPAL.







Esta configuración solo es posible si el actuador lleva incorporado el sistema de regulación DPS.

Presionamos sobre la opción **DPS CONFIG**, en caso de se abra la siguiente pantalla, se tienen que posicionar los cuatro DIP's que hay situados en la electrónica DPS, en la misma posición en la imagen.

Presionar MENÚ PRINCIPAL.

Si presionamos sobre la opción **DPS CONFIG**, se abrirá la siguiente pantalla, con todas las configuraciones posibles en un actuador con DPS (posicionador):

Breve explicación de todas las configuraciones:

Versión: Es la versión del software de la electrónica DPS.

Configuraciones a seleccionar en el MODO OPERACIÓN:

ENTRADA/SALIDA: Con esta opción el actuador con DPS, se posiciona mediante una señal externa en mA o V y automáticamente, el DPS genera una señal de salida de la posición en la que se encuentra.

SOLO SALIDA: Con esta opción, el actuador trabaja igual que un ON-OFF, con el añadido, que te genera una señal de salida en mA o V, que te informa en la posición que se encuentra el actuador.

PARO FALLO INSTRUMENTACIÓN: Esta opción, el actuador trabaja igual que ENTRADA/SALIDA, con la diferencia que en el caso que el actuador pierda la señal de mA o V, el actuador se quedará quieto en la posición que se encuentre. Para esta configuración el actuador solo puede trabajar con señal de 4/20m, 1/10V, 4/12mA y 12/20mA.

Configuraciones a seleccionar en el MODO OPERACIÓN:

Señal Entrada: Seleccionar la opción, con la señal que se desea trabajar. La señal de salida será igual que la de la Entrada. En el caso de querer trabajar con señales distintas, se tiene que solicitar en fábrica.

NO / NC: En el caso de que el actuador se quede sin señal de Entrada, el actuador ira a la posición preferencial seleccionada: NO = Normalmente Abierto, **NC** = Normalmente Cerrado

Se recomienda configurar la señal de Entrada y NO/NC, mediante la configuración con DIP'S.

INICIALIZAR: Sirve para aplicar los cambios realizados en las configuraciones de SELECCIÓN ENTRADA.

AUTO AJUSTE: Si presionas sobre autoajuste, el actuador hará una maniobra completa, y grabara las posiciones de abierto y de cerrado.

Para saber la configuración del DPS, presionar LEER y en la tabla te lo indicará.

Para volver seleccionar MENÚ PRINCIPAL.



_15





Opciones a seleccionar en el CONTROL REMOTO:

En el caso de un Actuador ON-OFF o DPS solo Salida, se pueden realizará maniobras presionando las opciones ABRIR, CERRAR y PARAR. Solo en el caso de que tengas un actuador de tres posiciones, a parte de las opciones anteriormente mencionadas, presionando PUNTO MEDIO, el actuador ira a la posición intermedia.

Presionando ESTADO ACTUAL, se iluminarán los estados que aplican al actuador.

Para volver seleccionar MENÚ PRINCIPAL.

Si presionamos sobre la opción CONFIGURA-CIONES CONEXIONES ELÉCTRICAS, se abrirá la siguiente pantalla con todas las conexiones eléctricas posibles:

En la parte superior, se tiene que seleccionar el sistema de conexionado eléctrico con el que se desea trabajar (ESTÁNDARD, NO, NC o NANO).

Seguido a las opciones a seleccionar, hay una explicación de cada uno de las conexiones eléctricas.

Para volver seleccionar MENÚ PRINCIPAL.









07_CONTACTO



J.J. BCN INTERNACIONAL, SA



Polígon Industrial Sud Carrer de l'Orfeó Català, 7 • 08440 Cardedeu Barcelona (Spain)



(+34) 93 871 33 04



info@jjbcn.com



www.jjbcn.com

