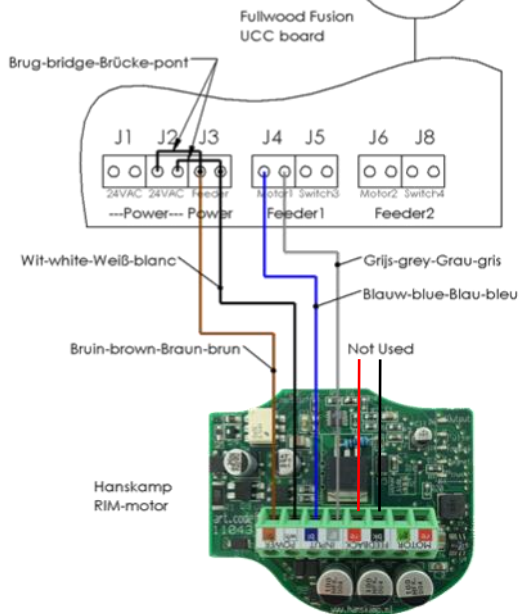
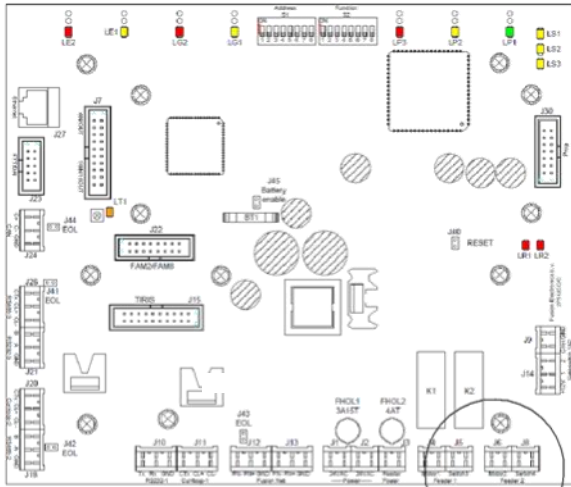
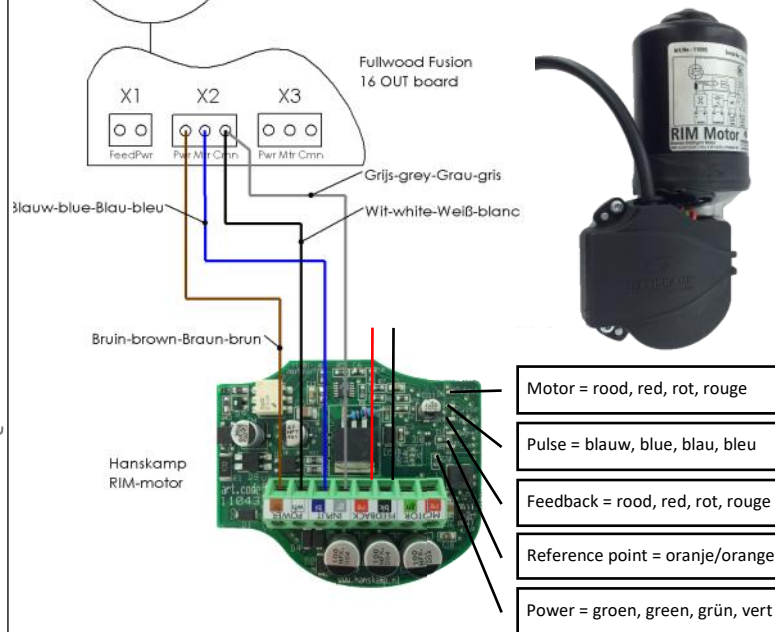
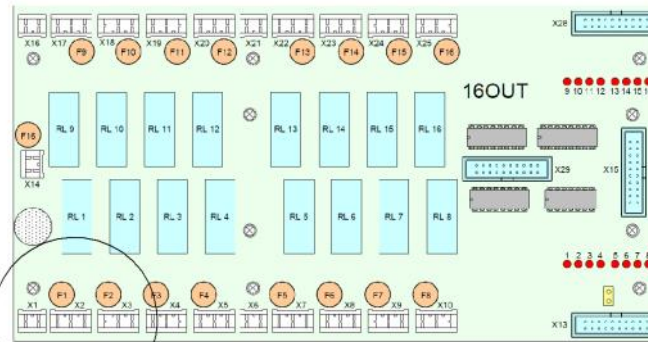


## Fullwood Fusion UCC board



## Fullwood Fusion 16 OUT board



De 11095 RIM motor van Hanskamp is ontwikkeld voor Hanskamp dosators. De speciale sensor-print telt de tijd van de pulsen die uit de voercomputer komt en zal na 2,5sec. 1 rotatie maken. De motor geeft ook een feedbacksignaal terug (o.a. voor DeLaval). De motor heeft 12-24V AC/DC continue voeding nodig. Neem voor vragen contact op met Hanskamp.

### Beveiligingen

De RIM motor is uitgevoerd met een aantal veiligheidsprotocollen. Deze treden in werking wanneer de motor te veel stroom vraagt (tot 3.5A). Motor in storing? Controleer uw dosator op blokkades en neem deze weg. Vervolgens spanningsvrij maken tot POWER LED uit is en opnieuw opstarten.

### Kalibreren

Voor kalibratie, volg de aanwijzingen van de handleiding van het betreffende systeem. Raadpleeg eventueel uw dealer. Voor SAC: kalibreer met 1kg brok per voersoort/per dosator.

The Hanskamp 011-095-000 RIM motor has been specially developed for Hanskamp dosators. The special sensor print counts the duration of the pulses coming from the feed computer and after 2.5 seconds will make 1 rotation. It also gives a feedback signal (e.g. for DeLaval). The motor requires a continuous 12-24V AC/DC power supply. If you have any questions, please feel free to contact Hanskamp.

### Safeguards:

The RIM motor comes with a number of safety protocols. These come into operation when the motor requires too much current (up to 3.5A). Malfunction in motor? Check your dosing unit for blockages and remove them. After that switch off the power and start again.

### Calibrate

For calibration, please refer to the corresponding manual of your system. If necessary, consult your dealer. For SAC: calibrate with 1 kg concentrate per feed type.

Der 011-095-000 RIM Motor von Hanskamp ist speziell für die Hanskamp Dosierer entwickelt worden. Der spezielle Sensorprint zählt die Länge der Pulse und wird nach 2,5 Sekunden 1 Umdrehung machen. Der Motor schickt auch ein Feedbacksignale (U.a für DeLaval Steuerung). Der Motor benötigt eine permanente 12-24 V AC/DC Stromversorgung. Für Fragen können Sie jederzeit Kontakt zu Hanskamp aufnehmen.

### Sicherheitsschutz

Der RIM Motor ist mit einer Anzahl von Sicherheitsprotokollen ausgeführt. Diesen kommen zum Einsatz, wenn der Motor zu viel Strom benötigt (bis 3.5 A). Motor hat eine Störung? Überprüfen sie ihren Dosierer auf Verstopfungen und entfernen Sie ihn. Darnach Spannungsfrei machen bis Power LED aus ist und Herstarten.

### Kalibrieren

Für Kalibrierung, bitte schauen Sie den dazugehörige Bedienungsanleitung an. Falls nötig, wenden Sie sich an Ihren Händler. Für SAC: Kalibrieren Sie mit 1 kg Futter pro Dosierautomat.

Le RIM moteur 11095 de Hanskamp a été spécialement élaboré pour les doseurs Hanskamp. Le circuit imprimé de capteur spécial compte le temps des pulsations venant de l'ordinateur du DAC et effectuera 1 rotation au bout de 2,5 secondes. Le moteur donne également un signal de retour (pour e.a. DeLaval). Le moteur a besoin d'une alimentation continue 12-24V AC/DC. Pour toute question, veuillez contacter Hanskamp.

### Sécurité

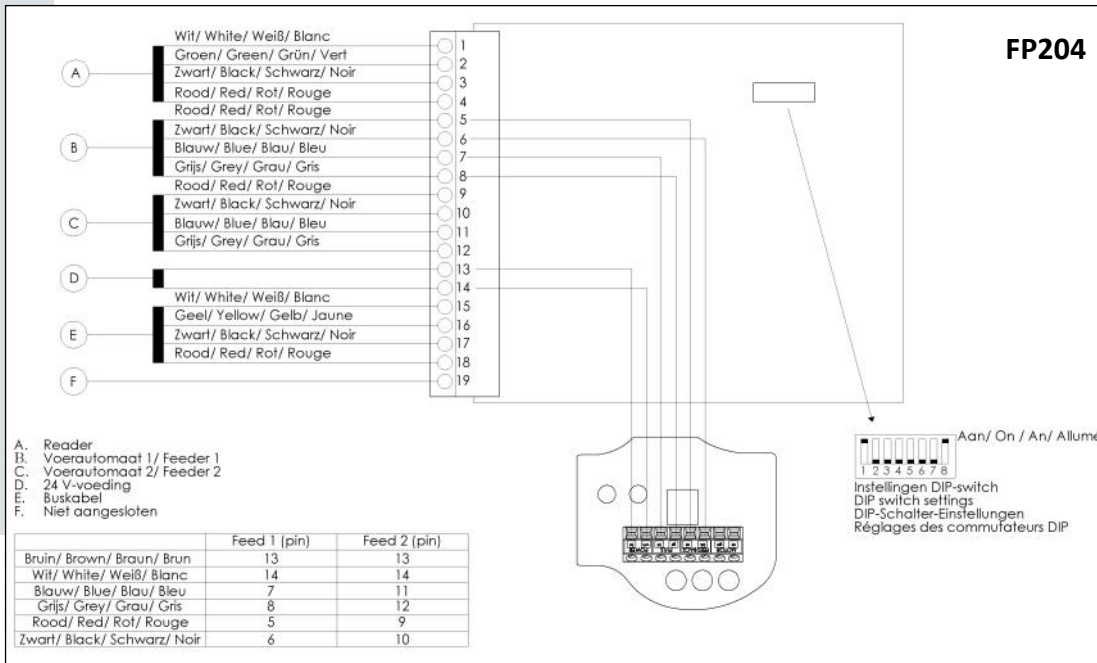
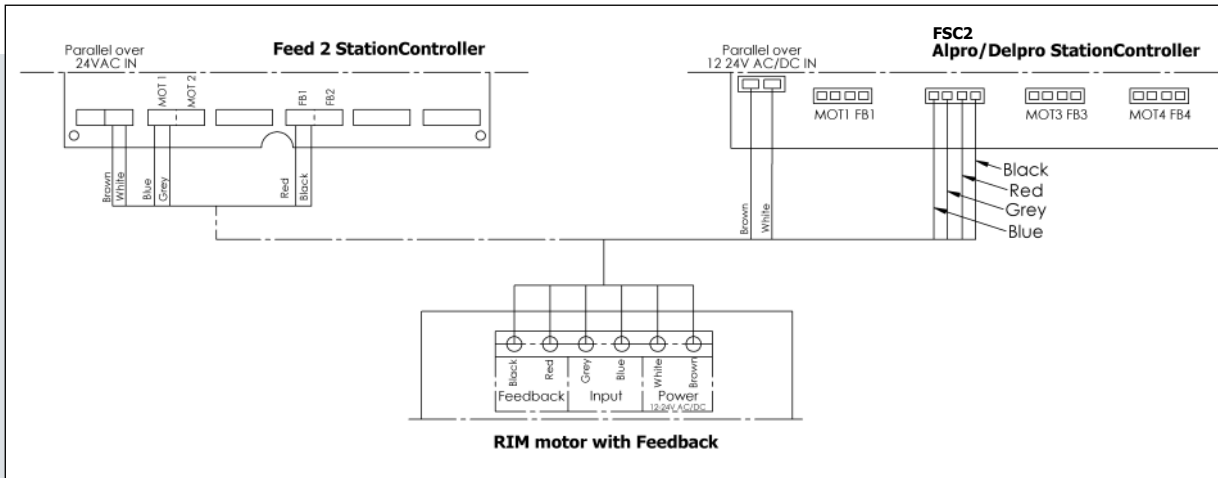
Le moteur RIM est réalisé avec plusieurs protocoles de sécurité. Lorsque le moteur demande trop de courant (jusqu'à 3,5A), par exemple en cas d'obstruction du PipeFeeder. Mettre hors tension jusqu'à ce que le Power-LED soit éteint, et démarrer de nouveau.

### Calibrage

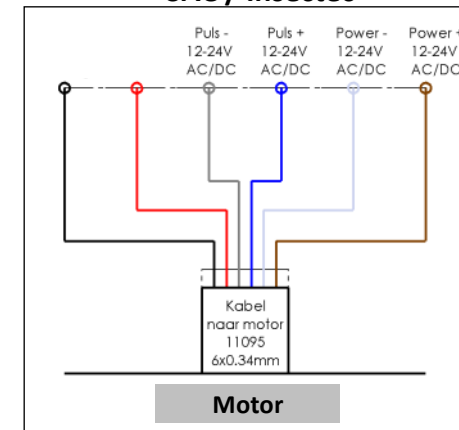
Pour le calibrage, veuillez vous référer au manuel correspondant de votre système. Si nécessaire, consultez votre revendeur. Pour SAC: calibrer avec 1 kg de concentré par type d'alimentation.

Wehl, december 2025

## DeLaval Alpro / Delpro / FP204



## SAC / Insectec



## Gascoigne Melotte (milking parlour)

### PipeFeeder 028-002-000 + RIM motor 011-095-000

Melkstalvoeding gekoppeld aan koe herkenning "Anti-Mors".  
 In Parlour Feeding linked to cow recognition "Anti-Spill".  
 Melkstandfütterung Verknüpft mit Kuh-Erkennung "Anti-Verschütt".

