

راهنمای نصب

برد فول آسانسوری

ورژن سخت افزاری : ver 485

ورژن نرم افزاری : ver 8.5

1 نقشه برد
2 طریقه نصب رله های خروجی
3 نحوه عملکرد رله های حرکتی در مد هیدرولیک
4 رله تایمر ستاره مثلث (رله 6)
4 نحوه عملکرد رله های حرکتی در مد کششی
4 رله های درب کابین
4 رله مگنت در بازکن
5 رله روشنایی (روشنایی اتومات)
5 تغذیه برد
6 راهنمای راه اندازی بصورت ریویزیون
8 راهنمای نصب سنسورها و شالترهای پروانه ای
11 نصب سری های استوپ
11 دوشاخ درب
12 فتوسل پرده ای
12 درب کابین
12 قفل درب لولایی
14 راهنمای نصب احضار های طبقات و داخل کابین
14 راهنمای نصب do
14 راهنمای نصب dc
15 ترمینال های L&MP
15 راهنمای نصب نمراتور
15 راهنمای نصب برد سخنگو بصورت پارالل
16 راهنمای نصب برد سخنگو با ارتباط سریال 485
17 راهنمای نصب برد مینی کارکدک به فول
17 راهنمای شروع بکار بصورت نرمال
18 راهنمای انجام تنظیمات
22 راهنمای پیغام ها
24 تفاوت لولینگ و ریلولینگ

مشخصات بارز برد

برد قابل استفاده برای پروژه هیدرولیک 4 بوبین، رله مختص الکتروموتور و رله ستاره مثلث (جایگزین تایمر ستاره مثلث در تابلو فرمان) و پروژه های کششی با دو رله جهت بالا و پایین و سه رله سرعت نرمال / دوراندازی / ریویزیون

برد قابل استفاده برای کابین های دو درب

مجهز به ورودی برق شهری جهت تشخیص قطع برق شهر جهت انجام عملیات نجات اضطراری

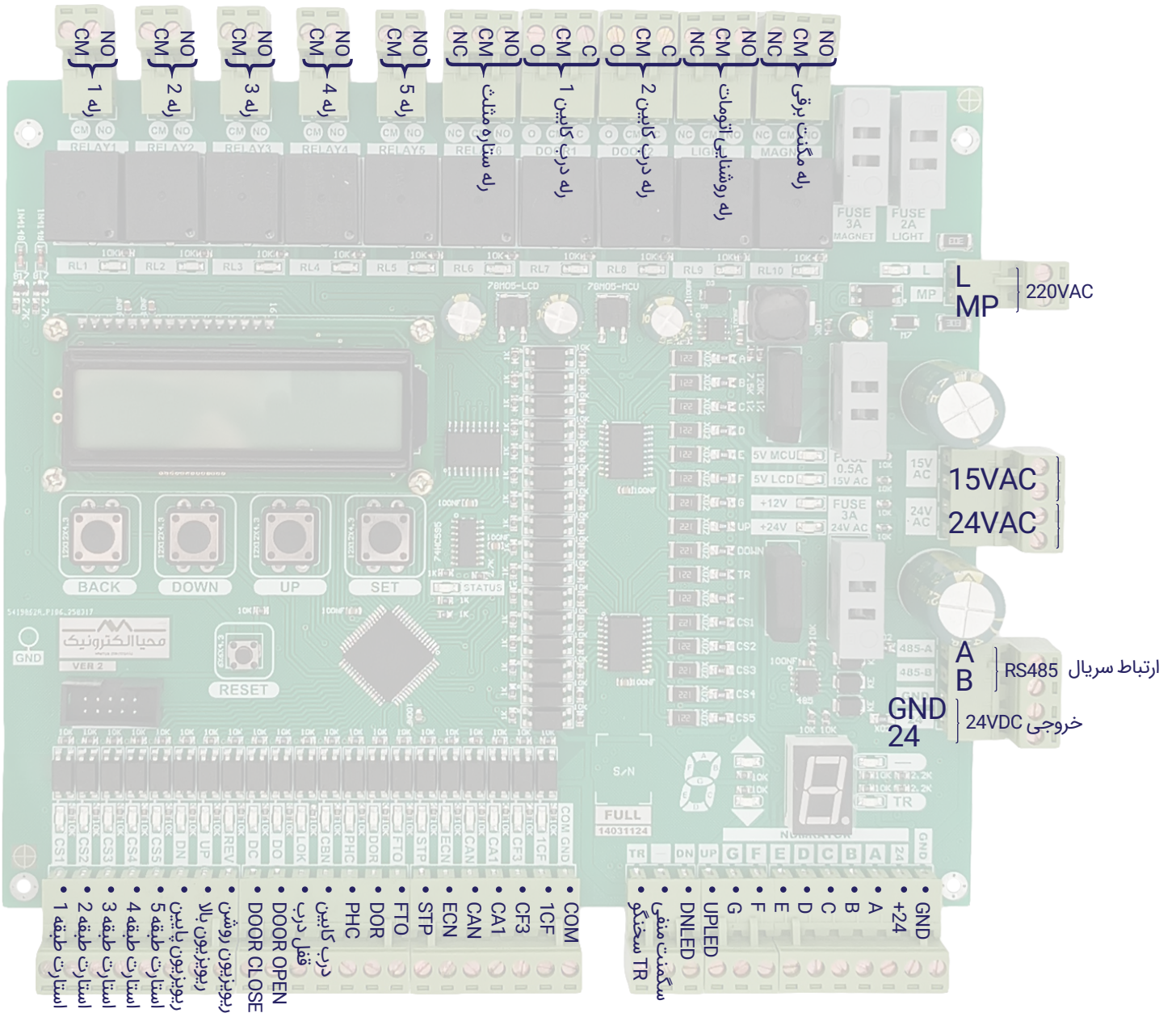
ورودی ترمینال های ریویزیون

ورودی ترمینال های DC، DO و FTO

امکان اتصال برد مینی کارکدک و برد سخنگو تولید خود شرکت محیا الکترونیک از طریق ارتباط سریال 485 جهت کاهش تعداد رشته کابل تراول

مجهز به حالت ریلولینگ / پارک فلور / محدودیت استارت پذیری / ذخیره آخرین خطا و تنظیم تمام تایم های درب ها و حرکتی

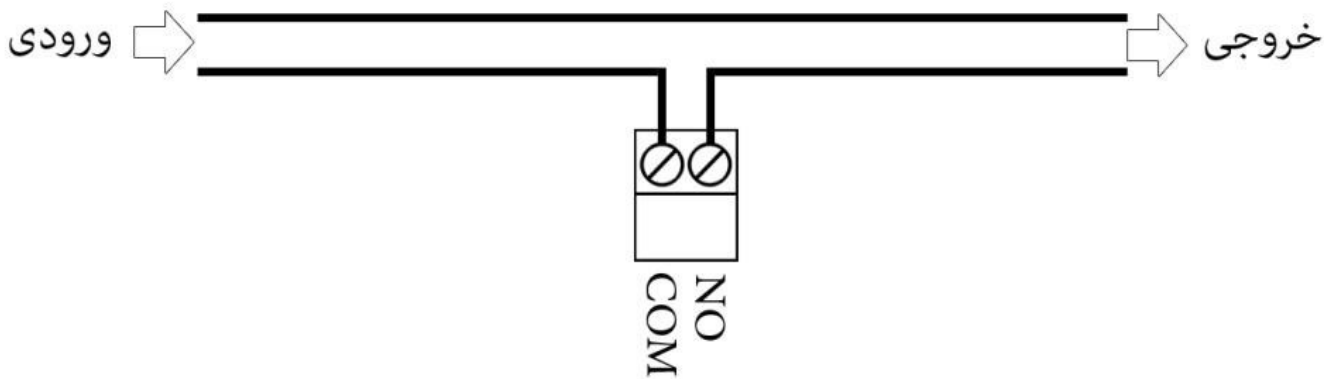
نقشه برد



طریقه نصب رله های خروجی

رله های حرکت

6 عدد رله حرکت در بُرد تعبیه شده است. قابل استفاده جهت راه اندازی مدار فرمان کنتاکتوری، فرمان به بوبین شیرهای برقی و فرمان به اینورتر می باشد. این رله ها تحمل جریان حدود 5 آمپر در ولتاژ 230VAC و 1 آمپر در ولتاژ 24VDC را دارند. لذا جهت اتصال به بوبین شیرهای برقی نیازی به قراردادن رله واسط نمی باشد. دو ترمینال هر رله، نقش کلید را دارد. بصورت زیر متصل میگردند



رله	سیستم های هیدرولیک	سیستم های کششی
رله 1	کنتاکتور یا اینورتر پمپ	فرمان حرکت به بالا
رله 2	بوبین بالا کند	فرمان حرکت به پایین
رله 3	بوبین پایین کند	سرعت نرمال
رله 4	بوبین بالا تند	سرعت لولینگ
رله 5	بوبین پایین تند	سرعت ریویزیون
رله 6	رله ستاره مثلث	

نحوه عملکرد رله های حرکتی در مد هیدرولیک

با شروع حرکت به سمت بالا ابتدا رله 1 (رله پمپ) جذب شده و پس از گذشت زمان مشخص شده در تنظیمات (pump => low (up)) رله شماره 2 (رله بوبین کند بالا) جذب میگردد و سپس با گذشت زمان (low => high (up)) رله 4 (رله بوبین تند بالا) جذب میگردد، با نزدیک شدن به لول طبقه مقصد با دیدن آخرین آهنربای دور انداز، رله 4 (رله بوبین تند بالا) قطع شده و ادامه حرکت با دور کند انجام میگردد تا آهنربای ایست سر طبقه توسط سنسور مربوطه دیده شود در این هنگام رله شماره 2 نیز قطع شده و پس از طی زمان مشخص شده در تنظیمات (Delay off pump)، رله شماره 1 (پمپ) نیز قطع خواهد شد.

در حرکت به پایین ابتدا رله 3 (رله بوبین کند پایین) جذب شده و سپس با گذشت زمان (low => high (down)) رله 5 (رله بوبین تند پایین) جذب میگردد، با نزدیک شدن به لول طبقه مقصد با دیدن آخرین آهنربای دور انداز، رله 5 قطع شده و ادامه حرکت با دور کند انجام میگردد تا آهنربای ایست سر طبقه توسط سنسور مربوطه دیده شود در این هنگام رله شماره 3 نیز قطع میشود.

نکته: رله شماره 6 (ستاره مثلث) در جهت بالا پس از وصل رله شماره 1 و با گذشت زمان star to delta جذب شده و همزمان با رله شماره 1 قطع میگردد.

نکته: در صورت کم بودن تعداد بوبین ها در هیدرولیک، بوبین های موجود نصب شده و ترمینال های مربوط به مابقی بوبین ها خالی میماند.

نکته: به کمک پارامتر 1CF deley میتوان فاصله زمانی بین دیدن آهنربای ایست سر طبقه و فرمان قطع رله دور کند را تنظیم نمود.

نکته: براساس دفترچه شیرهای بلین، در شروع حرکت هر دو شیر تند و کند بایستی باهم جذب شود اما به سبب وجود سلايق مختلف در نصب یونیت های هیدرولیک و احترام به نظر همکاران، این امکان در برد گنجانده شد که بین رله های کند و تند امکان لحاظ نمودن تاخیر در ابتدای حرکت وجود داشته باشد.

رله تایمر ستاره مثلث (رله 6)

اگر در تابلوی شما کنتاکتورها بصورت ستاره مثلث بسته شدند با استفاده از این رله میتوانید بدون نیاز به تایمر یا سیستم آنالوگ دیگر بین حالت ستاره و مثلث زمان مد نظر خود را تنظیم کنیم. فاز خارج شده از کنتاکت کمکی (NO) کنتاکتور MAIN را به COM این رله وصل میکنیم، سپس برای حالت ستاره از خروجی NC و برای حالت مثلث از خروجی NO این رله استفاده میکنیم

نحوه عملکرد رله های حرکتی در مد کششی

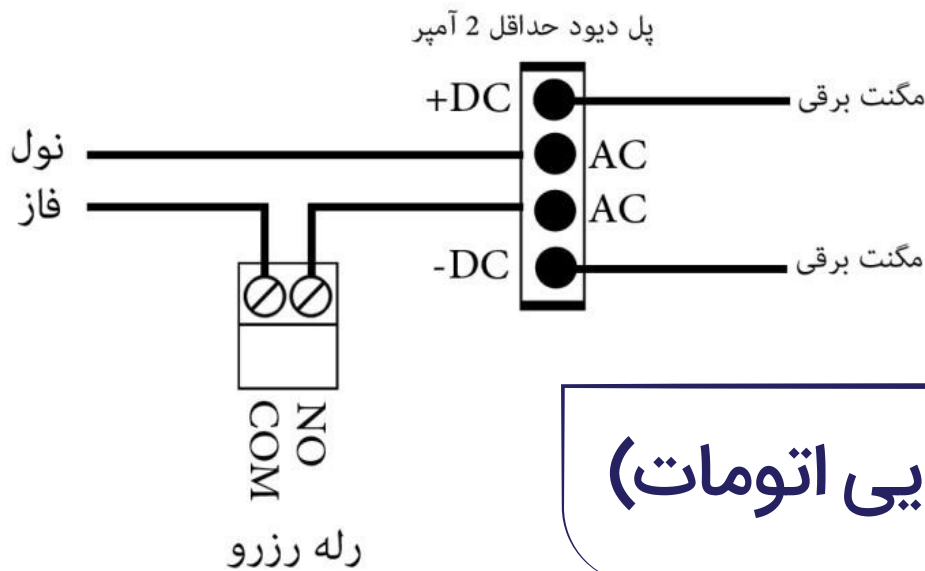
2 رله شماره یک و دو به عنوان رله های جهت عمل میکند 3 رله سه، چهار و پنج به عنوان رله های سرعت عمل میکند در ابتدای حرکت رله سرعت نرمال فعال شده با رسیدن به آخرین آهنربای دورانداز طبقه مقصد، رله سرعت نرمال خاموش شده و رله سرعت لولینگ روشن میشود و با دیدن آهنربای ایست سر طبقه این رله نیز خاموش میگردد. در مد ریویزیون، رله سرعت ریویزیون هنگام حرکت فعال میگردد.

رله های درب کابین

در اکثر درب های اتوماتیک دو ترمینال CM و C وجود دارد که به ترمینال های مربوط روی بُرد متصل میشود. در بعضی از درب ها CM و C و O وجود دارد که در این حالت هم به ترمینالهای مربوطه روی بُرد متصل میشود.

رله مگنت در بازکن

برای استفاده از کمان برقی به کمک این رله یک فاز مستقیم به ترمینال COM این رله میدهیم و از ترمینال NO رله فاز خروجی را میگیریم و به کمان وصل میکنیم (اگر ولتاژ کمان برقی DC باشد بعد از خروجی رله در مسیر پل دیود گذاشته و خروجی پل دیود را به کمان وصل میکنیم) تصویر در صفحه بعد

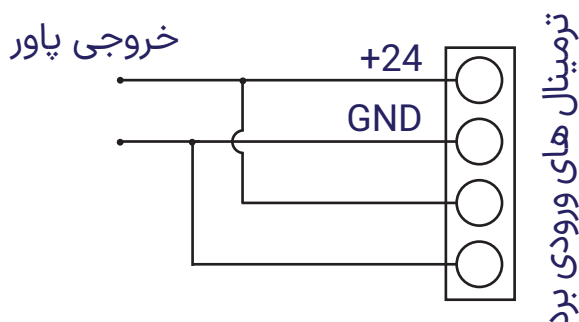


رله روشنایی (روشنایی اتومات)

برای استفاده از این رله فاز مستقیم خود را به ترمینال COM رله وصل می‌کنیم و از ترمینال NO آن خروجی گرفته و مستقیماً به چراغ روشنایی متصل می‌گردد (سیم نول بصورت مستقیم به چراغ روشنایی وصل می‌گردد) یک عدد فیوز 2A هم جهت روشنایی بر روی بُرد وجود دارد در صورت نیاز میتوانید توسط یک رله شیشه ای واسط، جریان دهی رله روشنایی را افزایش دهید.

تغذیه برد

یک عدد ترانس جهت تغذیه برد وجود دارد که بایستی سیم های زرد آنرا به ترمینال 24 ولت و سیم های آبی را به ترمینال های 15 ولت متصل نمایید. چهار عدد نمایشگر LED روی بُرد به نامهای 5V MCU، 5V LCD و 12VDC و 24VDC وجود دارد که بایستی با اتصال ترانس به برد هر چهار LED روشن گردد در غیر اینصورت اشکالی وجود دارد که بایستی مرتفع گردد. برای این منظور دو عدد فیوز نیز با آمپرهای 0.5 و 3 آمپر تعبیه گردیده است. یک عدد سوئیچ با نام reset روی برد وجود دارد که میتوان جهت ریست نرم افزاری از آن استفاده کرد.



نکته: اگر بجای استفاده از ترانس ساخت شرکت ما از پاور سوئیچینگ استفاده میکنید باید ولتاژ خروجی پاور سوئیچینگ 24 ولت با حداقل تحمل 3 آمپر باشد. جهت اتصال خروجی پاور به قسمت تغذیه برد مطابق شکل رو به رو عمل کنید.

راهنمای راه اندازی بصورت ریویزیون

مرحله اول (آماده سازی)

جهت استفاده از برد در حالت ریویزیون بایستی همه سری های زیر متصل باشند

Lok	CBN	Dor	FTO	Stop	ECN	CAN	CA1
-----	-----	-----	-----	------	-----	-----	-----

یا به عبارتی LED متناظر با هر کدام از سری ها بایستی روشن باشد. از منظر ایمنی میبایست ابتدا تمام سری های فوق نصب شده و سپس اقدام به فرمان در حالت ریویزیون نمایید اما در صورت عدم نصب هر کدام از سری های فوق بایستی از ترمینال مشترک به ترمینال مربوطه پل داده شود. (در اینصورت احتمال ایجاد حادثه و اتفاقات جانی و مالی دور از انتظار نیست)

نکته: باز بودن CA1 باعث میشود کابین به جهت پایین فرمان نگیرد و باز بودن CAN باعث میشود کابین جهت بالا فرمان نگیرد.

نکته: با باز بودن هر کدام از سری های فوق در حالت ریویزیون بر روی LCD عبارت Stop Is Open و روی نمراتور علامت C نمایش داده میشود.

نکته: در پروژه هایی که مگنت برقی وجود دارد با فرمان حرکت ریویزیون برد، فرمان جذب شدن کمان (مگنت برقی) را صادر میکند و سپس ورودی قفل درب را چک کرده در صورتی که قفل درب بسته شود فرمان حرکت توسط برد صادر خواهد شد.

راهنمای راه اندازی بصورت ریویزیون

مرحله دوم (ورود به حالت ریویزیون)

ریویزیون با کلیدهای روی برد (revision1)

با فشردن و نگه داشتن کلید up بمدت 3 ثانیه حالت ریویزیون با نوشتن عبارت (revision1 is on) بر روی LCD و حرف R روی نمرا تور فعال میگردد. در این حالت در صورت وصل بودن تمام سری ها با فشردن هر کدام از کلیدهای up و down فرمان حرکت به بالا و پایین داده میشود. جهت خروج از حالت ریویزیون کلید Set را بمدت 3 ثانیه فشرده و نگه دارید تا عبارت normal ظاهر شود.

ریویزیون با ترمینال های ورودی (revision2)

با اتصال ترمینال rev-on به مشترک عبارت (revision2 is on) روی LCD ظاهر میشود در این حالت نیز در صورت وصل بودن تمام سری ها با تحریک ترمینالهای ورودی rev-up و rev-dn فرمان حرکت به بالا و پایین داده میشود. برای خروج از این حالت بایستی اتصال rev-on از مشترک قطع گردد.

نکته: پس از خروج از وضعیت ریویزیون سیستم باید به شناسایی پایین ترین طبقه برود.

نکته: در حین حرکت در حالت ریویزیون رله مگنت برقی جذب شده و درب های کابین بسته خواهد شد.

نکته: در صورتی که از کلیدهای روی برد وارد حالت ریویزیون شده باشید فقط با کلیدهای UP و Down روی برد میتوانید کابین را حرکت دهید. اگر با ترمینال rev-on وارد حالت ریویزیون شوید تنها با ترمینال های ورودی rev-up و rev-dn میتوانید کابین را حرکت دهید و با کلیدهای روی برد نمیتوانید به برد فرمان حرکت دهید این حالت جهت حفظ ایمنی نصاب میباشد.

نکته: در مد هیدرولیک اگر سرعت حرکت کابین در حالت ریویزیون زیاد است در صورت تمایل میتوانید با ورود به تنظیمات سرعت حالت ریویزیون را به حالت کند تغییر دهید.

راهنمای نصب سنسورها و شالترهای پروانه ای

عملکرد شناسایی طبقات در این بُرد بصورت آسانسوری میباشد. بدین صورت که دو عدد سنسور آهنربایی به نامهای ایست سر طبقه (1CF) و دور انداز (CF3) بر روی کابین در جلوی ریل مطابق شکل نصب می گردد و آهنرباها بر روی ریل چیده خواهد شد.


سنسور ایست سر طبقه (1CF) وظیفه شمردن آهنربا و شناسایی طبقات را بر عهده دارد و سنسور دورانداز (CF3) وظیفه تغییر وضعیت از دور تند به کند در هنگام رسیدن به طبقه مقصد را بر عهده دارد. بدین معنی که با دیدن آخرین آهنربای CF3 قبل از طبقه مقصد سرعت کاهش می یابد. آهنرباها میبایست مطابق شکل چپینش گردند و پس از اتمام کار چسبانده شوند. سیم های سنسورهای نصب شده بر روی کابین از طریق کابل تراول به تابلو متصل می گردد. هر سنسور دارای دو رشته سیم میباشد یک رشته به ترمینال COM یا GND بُرد متصل شده و رشته دیگر به ترمینالهای مربوطه 1CF و CF3 متصل میگردد.

نکته: در صورتی که سیستم تک سرعته میباشد نیازی به نصب سنسور CF3 نمیباشد و ترمینال مربوطه خالی بماند.

علاوه بر نصب دو سنسور فوق 3 عدد شالتر پروانه ای دیگر نیز باید بصورت زیر نصب گردد:

CA1: این شالتر (NF) جهت شناسایی و دورانداز اجباری پایین می باشد بدین معنی که بعد از قطع و وصل تغذیه بُرد با فشردن یکی از احضارها کابین به سمت پایین حرکت کرده با رسیدن به این شالتر و سپس دیدن پایین ترین آهنربای لول طبقه ایست کرده و آن طبقه را پایین ترین طبقه لحاظ می کند علاوه بر آن اگر احیاناً سنسور دورانداز (CF3) درست عمل نکند سرعت کابین با رسیدن به این میکروسوئیچ کاهش می یابد و مانع از برخورد کابین با سرعت بالا به حد پایین میشود. این شالتر بایستی بین لول پایین ترین طبقه و پایین ترین آهنربای دورانداز نصب گردد و حتماً باید پس از درگیر شدن تا لول پایین ترین طبقه درگیر مانده ال ای دی مربوطه در این فاصله خاموش باشد (بصورت NC متصل گردد)

CAN : این شالتر (NF) جهت دوراندازی اجباری بالا مییاشد بدین معنی که اگر احیاناً سنسور دورانداز (CF3) درست عمل نکند سرعت کابین با رسیدن به این میکروسوئیچ کاهش می یابد و مانع از برخورد کابین با سرعت بالا به حد بالا می شود. محل نصب این شالتر طبق نقشه پایین تر از لول بالاترین طبقه و بالاتر از آخرین آهنربای دوراندازی مییاشد و بصورت NC متصل گردد.

ECN : شالترهای قطع کن بالا و پایین با یکدیگر سری شده و از یکطرف به COM و از طرف دیگر به ECN بصورت NC متصل میگردند یعنی در حالت عادی ال ای دی مربوطه باید روشن باشد اگر قطع باشد روی نمراتور علامت () ظاهر میشود (اگر قصد نصب این شالتر را ندارید پل کنید)

نصب سری های استوپ

استوپ کامل

از این سری جهت پاراشوت - گاورنر - استوپ قارچی روی کابین و از این قبیل سری های ایمنی میتوان استفاده کرد. با باز بودن این سری فرمان حرکت صادر نخواهد شد و اگر در حین حرکت باشد متوقف خواهد شد (طریقه اتصال از مشترک بصورت سری به ترمینال استوپ میباشد)

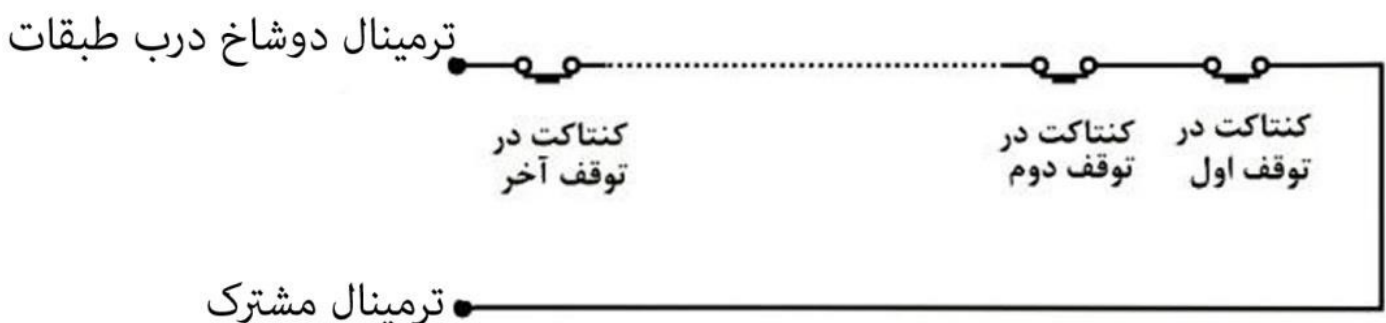
سنسور دمای موتور FTO

این ورودی جهت جلوگیری از بالا رفتن دمای موتور لحاظ شده است برای موتورهایی که دو رشته سیم FTO دارند یکی از سیم ها به مشترک و دیگری به ترمینال FTO داده میشود در صورت بالا رفتن دمای موتور این سنسور از حالت بسته به باز تغییر وضعیت میدهد و در این حالت برد فرمان حرکت به موتور را نخواهد داد تا زمانی که دمای موتور پایین بیاید و سنسور FTO دوباره بسته شود.

نکته: اگر در حین حرکت این سنسور باز شود فرمان قطع داده نمیشود اما بعد از رسیدن به طبقه دیگر فرمان حرکت به موتور صادر نمیشود.

دو شاخ درب

این سری مربوط به دو شاخ درب های لولایی طبقات میباشد. بصورت سری تمام دو شاخ های درب های طبقات دور زده و به ترمینال مربوطه متصل میگردد.



نکته: در درب های تمام اتوماتیک، این ورودی را پل دهید...

فتوسل پرده ای

برای درب های کابین (درب های اتوماتیک و نیمه اتوماتیک) فتوسل پرده ای گذاشته میشود که در صورت قرار گرفتن مانعی جلوی درب، درب اتوماتیک بسته نشده و باز گردد و پس از چند ثانیه در صورت برطرف شدن مانع دوباره بسته شود این عمل توسط بُرد اصلی انجام خواهد شد.

ترمینال فتوسل پرده ای

PHC

فتوسل پرده ای

ترمینال مشترک

Com (GND)

درب کابین

دوشاخ یا میکروسوییچ بسته بودن درب کابین برای کابین های تک درب یک عدد بوده و برای کابین های تو نلی دو عدد می باشد که بصورت سری به ترمینال مربوطه متصل می گردد.

ترمینال درب کابین

CBN

کنتاکت در کابین

ترمینال مشترک

Com (GND)

قفل درب لولایی

این سری نیز همانند سری دوشاخ درب متصل میگردد.

ترمینال قفل درب

Lok

قفل درب

توقف آخر

قفل درب

توقف دوم

قفل درب

توقف اول

ترمینال مشترک

نکته: طرز عملکرد مدار به این صورت است که با بسته بودن سری استوپ کامل اگر احضاری پذیرفته شود مدار منتظر می ماند تا دو شاخ درب متصل گردد با بسته شدن دوشاخ، مدار فرمان به مگنت برقی خواهد داد سپس فرمان بسته شدن درب اتوماتیک کابین را خواهد داد در صورت بسته بودن سری فتوسل پرده‌ای منتظر میماند تا سری درب کابین بسته شود. با بسته شدن این سری نیز مدار منتظر میماند درب قفل شود با بسته شدن سری قفل درب فرمان حرکت صادر میشود در صورتی که در هر مرحله ای سری استوپ مربوطه در زمان تعیین شده در نرم افزار بسته نشود اشکال مربوطه بر روی LCD نمایش داده میشود و فرمان احضار لغو خواهد شد.

نکته: در صورت نداشتن هر کدام از 5 سری استوپ فوق بایستی ترمینال مربوطه از مشترک (COM) پل گردد.

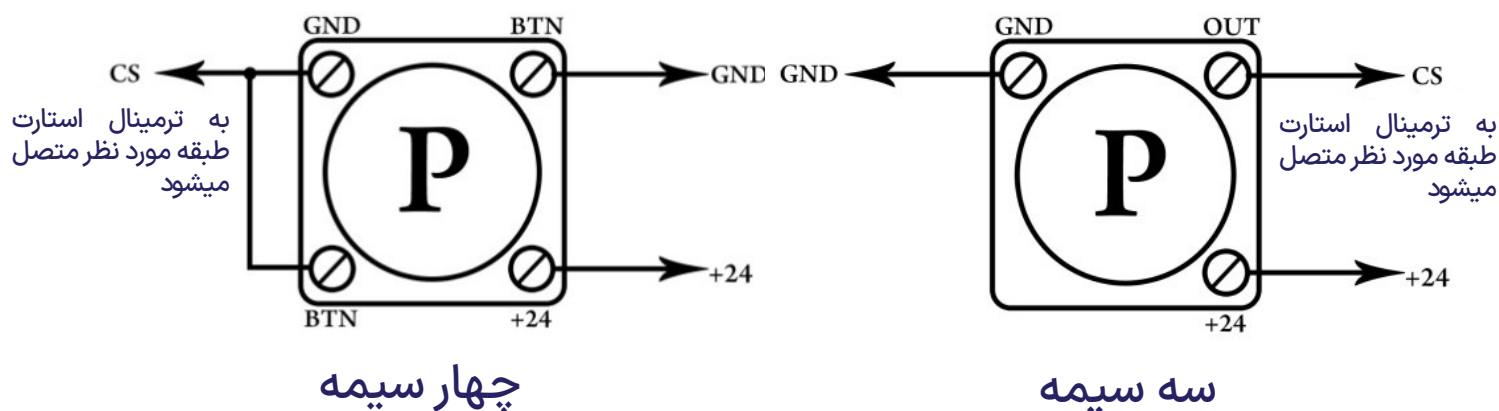
نکته: در صورتی که مگنت مکانیکی استفاده میکنید ترمینال قفل درب پل داده شود.

نکته: اگر در حین حرکت یکی از سری های استوپ کامل، دوشاخ، قفل درب، درب کابین قطع گردد فرمان ایست داده می شود لذا از درستی عملکرد تک تک سری ها اطمینان حاصل کنید.

نکته: پس از شروع حرکت باز شدن سری فتوسل پرده‌ای باعث فرمان ایست نخواهد شد.

راهنمای نصب احضارهای طبقات و داخل کابین

مطابق شکل شستی های احضار طبقات و شستی های داخل کابین متصل می گردد:



نکته: بعنوان مثال شستی احضار طبقه 1 به همراه شستی طبقه یک در داخل کابین به ترمینال استارت یک متصل میگردد.

راهنمای نصب do

شستی do که در داخل کابین قرار می گیرد جهت باز کردن درب اتوماتیک در فاصله زمانی بین فرمان بسته شدن درب اتوماتیک و شروع حرکت فرمان پذیر است و با زدن این شستی اگر حرکت هنوز شروع نشده باشد درب اتوماتیک باز می شود تا سوار و یا پیاده شدن دوباره انجام پذیرد. دو عدد ترمینال روی شستی DO وجود دارد که یکی به ترمینال مشترک یا Gnd متصل میشود یکی هم به ترمینال مربوطه روی برد اصلی البته بصورت نرمال بسته میباشد.

راهنمای نصب dc

شستی dc داخل کابین قرار میگیرد که جهت بسته شدن درب اتوماتیک استفاده میشود. اگر سنسور درب کابین بصورت لحظه ای عمل کند و مانع بسته شدن درب کابین شود با زدن این شستی رله درب کابین جذب شده و درب اتوماتیک همان لحظه شروع به بسته شدن میکند.

ترمینال های L&MP

فاز و نول برق شهری به این دو ترمینال متصل میگردد و برد از این طریق قطع یا وصل بودن برق شهری را متوجه شده و در هنگام قطع برق و در صورت فعال بودن پارامتر Rescue input و در صورتی که برد از طریق UPS روشن شده باشد اگر کابین در مابین طبقات بوده باشد (ورودی 1cf روشن باشد) با سرعت کند کابین را بسمت طبقه پایین هدایت میکند و پس از رسیدن به طبقه فرمان باز شدن درب کابین را میدهد پس از آن تا زمانی که برق شهری دوباره برقرار نشده هیچ استارتی عمل نخواهد کرد

راهنمای نصب نمراتور

نمراتورها بصورت آند مشترک میباشند یعنی +24 برای نمراتورها مشترک بوده و GND از طریق خط مربوط به هر سگمنت از طریق برد متصل یا قطع می گردد. همه نمراتورها بصورت موازی با هم به ترمینالهای مربوط روی برد متصل میگرددند.

نکته: در صورت نیاز سگمنت (-) جهت (-1 و -2) را نیز متصل نمایید.

راهنمای نصب برد سخنگو (آوا) بصورت پارالل

ترمینالهای +24 و Gnd در برد اصلی به ترتیب به ترمینالهای + و - برد سخنگو متصل شده همچنین ترمینالهای Tr ، G ، F ، E ، C ، B ، A از برد اصلی به برد سخنگو متصل میشود.

نکته: به دلیل نبود ترمینال DO در بردهای جدید میتوانید از ترمینال DO برد سخنگو به ترمینال DOR برد اصلی پل دهید (این عمل جهت اعلام بازماندن درب توسط سخنگو انجام میشود)

نکته: بر روی برد سخنگو ترمینال (d) وجود ندارد.

نکته: ترمینال OVL روی برد سخنگو جهت اعلام اضافه بار بوده و به جایی متصل نمیشود. مگر اینکه برد و سنسور لودسل موجود باشد.

راهنمای نصب برد سخنگو (آوا) با ارتباط سریال 485

این امکان روی این برد تعبیه شده که در صورتی که برد سخنگو هم تولید شرکت محیا الکترونیک بوده و دارای ورودی 485 بوده باشد، ارتباط بین برد اصلی و برد سخنگو بصورت سریال بوده باشد طریقه نصب به این شکل است
از برد اصلی فقط چهار رشته سیم به برد سخنگو متصل میگردد:
+24 و GND و 485A و 485B
مابقی ترمینال ها خالی میماند یک عدد بلندگو هم به ترمینال های -SP و +SP متصل میگردد.

نکته: پیشنهاد میشود به جهت راحتی نصب، عیب یابی راحت تر حتما از این روش استفاده نمائید.

نکته: یک عدد بلندگوی 4 یا 8 یا 16 اهمی به برد سخنگو متصل نمائید.

راهنمای نصب برد مینی کارکدک به برد فول

برد حاضر قابلیت نصب برد مینی کارکدک تولید محیا الکترونیک را دارد تا منجر به کاهش تعداد رشته کابل تراول گردد و بدین شکل نصب و عیب یابی برد آسان تر گردد.

طریقه نصب بدین شکل است :

بین برد اصلی و مینی کارکدک فقط چهار رشته سیم +24 و GND و 485A و 485B متصل میگردد و سیم های نمراتور و جهت و روشنایی در کابین به برد مینی کارکدک متصل میگردد.

نکته: در صورت استفاده همزمان از برد سخنگو و برد مینی کارکدک میتوانید برد سخنگو را هم روی کابین نصب نموده و همان چهار رشته سیم (+24 و GND و 485A و 485B) را به هردوی برد های سخنگو و مینی کارکدک متصل نمائید و بلندگو را هم روی کابین به برد سخنگو متصل کنید بدین شکل دورشته هم از کابل تراول کمتر استفاده میشود.

راهنمای شروع بکار بصورت نرمال

پس از نصب کامل موارد قید شده در بالا با اولین استارت کابین جهت شناسایی به سمت پایین حرکت کرده با دیدن میکروسوئیچ CA1 (با خاموش شدن ال ای دی مربوطه) حرکت خود را ادامه داده تا سنسور ایست سر طبقه (1CF) آهنربای لول پایین ترین طبقه را نیز ببیند (در لول پایین ترین طبقه هر دو ال ای دی های 1CF و CA1 بایستی خاموش باشد) فرمان ایست داده آن نقطه را بعنوان پایین ترین طبقه لحاظ کند و از آن پس تا موقعی که تغذیه مدار قطع نشده سرویس دهی نماید.

راهنمای انجام تنظیمات

ورود و خروج از تنظیمات

جهت ورود به تنظیمات دکمه (SET) روی برد را فشرده و به مدت 3 ثانیه نگه دارید با نمایش عبارت Enter Password انگشت خود را بردارید.

با دکمه های UP و down مقدار هر پارامتر زیاد و کم میشود و برای رفتن به پارامتر بعدی یک بار دکمه (SET) را بفشارید.

برای ذخیره و خروج از تنظیمات دکمه (SET) را فشرده و 3 ثانیه نگه دارید تا عبارت Save setting... نمایش داده شود.

جهت وارد نمودن پسورد از دکمه های UP-down استفاده نموده و برای شیفت از یکان به دهگان - از دهگان به صدگان - از صدگان به هزارگان از دکمه (SET) استفاده نمایید. اگر عدد چشمک زن به هزار رسیده باشد با یک بار زدن دکمه (SET) پسورد چک می شود اگر درست بوده باشد Password Accepted نمایش داده میشود و وارد تنظیمات میشود در غیر این صورت Password Incorrect ظاهر میشود و دوباره به صفحه ورود پسورد بر میگردد.

نکته: پسورد پیش فرض برای بُرد (1111) میباشد. اما در قسمت تنظیمات قابل تغییر میباشد.

دقت نمائید پسوردی که انتخاب می نمائید به هیچ وجه فراموش نفرمائید زیرا در این صورت بایستی بُرد به سازنده عودت داده شود تا آی سی دوباره پروگرام شود که مستلزم صرف وقت و هزینه میباشد. با وارد نمودن صحیح پسورد وارد تنظیمات میشوید توضیح هریک از پارامترها بصورت جدول صفحه بعد میباشد

<p>زمان روشن ماندن روشنایی داخل کابین میباید و زمان سنجی پس از ایستادن کابین و بسته شدن درب طبقه شروع میشود و پس از طی زمان ست شده خاموش میگردد.</p> <p>1 الی 60 دقیقه</p>	<p>1) Lamp time: 1 min</p>
<p>زمان بین بسته شدن دوشاخ درب و فرمان به مگنت برقی</p> <p>0 الی 9 ثانیه</p>	<p>2) door=>mgnt 1 sec</p>
<p>زمان بین فرمان به مگنت (کمان) و فرمان به درب کابین جهت بسته شدن</p> <p>0 الی 9 ثانیه</p>	<p>3) mgnt=>cbn 1 sec</p>
<p>زمان بسته شدن قفل درب و فرمان به حرکت</p> <p>0 الی 9 ثانیه</p>	<p>4) lock=>go 1 sec</p>
<p>زمان بین رسیدن به طبقه و فرمان به بازشدن درب کابین و مگنت برقی</p> <p>0 الی 9 ثانیه</p>	<p>5) stop=>door 1 sec</p>
<p>زمان بین رسیدن به مقصد و شروع انجام فرمان جدید به عبارت دیگر زمان مهلت دادن به مسافر جهت پیاده شدن</p> <p>0 الی 30 ثانیه</p>	<p>6) stay time 5 sec</p>
<p>زمان بین جذب رله پمپ و رله بوبین کند بالا</p> <p>0 الی 2000 میلی ثانیه</p>	<p>7) pmp=>low (up) 0 msec</p>
<p>زمان بین جذب رله بوبین کند بالا و رله بوبین تند بالا</p> <p>0 الی 2000 میلی ثانیه</p>	<p>8) low=>high (up) 0 msec</p>
<p>زمان بین جذب رله بوبین کند پایین و رله بوبین تند پایین</p> <p>0 الی 2000 میلی ثانیه</p>	<p>9) low=>high (dn) 0 msec</p>
<p>زمان تاخیر بین دیدن آهنربای سنسور 1cf و فرمان قطع رله بوبین کند بالا</p> <p>0 الی 2000 میلی ثانیه</p>	<p>10) 1cf delay (up) 0 ms</p>
<p>زمان تاخیر بین دیدن آهنربای سنسور 1cf و فرمان قطع رله بوبین کند پایین</p> <p>0 الی 2000 میلی ثانیه</p>	<p>11) 1cf delay (dn) 0 ms</p>
<p>زمان بین قطع شدن بوبین کند بالا و خاموش شدن موتور</p> <p>0 الی 2000 میلی ثانیه</p>	<p>12) delay off pmp 1200 msec</p>
<p>زمان انتظار برد جهت بسته شدن درب داخل (کابین، که پس از این زمان درب باز گشته و فرمان لغو میگردد)</p> <p>0 الی 120 ثانیه</p>	<p>13) wait cbn clos 30 sec</p>

<p>هنگام توقف کابین در یک طبقه میتوان مشخص نمود که درب کابین بسته شود. close: بسته باز: open</p>	<p>14) cbn standby open</p>
<p>این پارامتر در کابین های تونلی که دو درب دارند کاربرد دارد به این شکل که سمت باز شدن درب 1 و 2 در طبقات مختلف مشخص میشود</p>	<p>15) door side 1L 2L 3L 4L 5L</p>
<p>تعیین سرعت در حالت ریویزیون در مد هیدرولیک (slow : کند و fast : تند) fast / slow</p>	<p>16) Revision sped Fast</p>
<p>ماکزیمم زمان طی مسافت از پایین ترین طبقه به بالاترین طبقه. این زمان را حدوداً 20 درصد بیشتر از زمان معمول طی این مسافت در تنظیمات وارد نمائید. 0 الی 120 ثانیه</p>	<p>17) travel time 120 sec</p>
<p>این پارامتر مدت زمانی هست که در صورت استفاده نشدن از آسانسور، کابین به طبقه مشخص شده در Park floor خواهد رفت 0 الی 60 دقیقه</p>	<p>18) park time 5 min</p>
<p>این پارامتر طبقه ای است که در صورت استفاده نشدن از آسانسور کابین پس از طی زمان Park time به این طبقه خواهد رفت. صفر : غیر فعال، یک : طبقه یک، دو : طبقه دو و... 0 - 1 - 2 - 3 - 4 - 5</p>	<p>19) park floor disabled</p>
<p>این پارامتر ماکزیمم تعداد طبقات را جهت سرویس دهی مشخص میکند، که بایستی حتماً مشخص گردد (2-3-4-5) در صورت عدم تنظیم این پارامتر، کابین با رسیدن به CAN و سپس ICF، بالاترین طبقه تنظیم شده در این پارامتر را لحاظ میکند. 2 الی 5</p>	<p>20) floor number 5</p>
<p>در این پارامتر مشخص میکنیم هر طبقه در نمراتور به چه عددی نمایش داده شود 5 4 3 2 1 b G P -2 -1</p>	<p>21) numerator 1 2 3 4 5</p>
<p>تنظیم مجدد لول کابین در سیستم های هیدرولیک (بعلت نشتی شیر و غیره) Yes : بله No : غیر فعال yes / no</p>	<p>22) releveling: No</p>
<p>فعال سازی حالت نجات در صورت استفاده از برد UPS yes / no</p>	<p>23) Rescue mode No</p>
<p>توسط این پارامتر برای تعداد استارت گیری برد میتوان محدودیت تعیین نمود تا با رسیدن به این محدودیت برد فرمان نگیرد. 100 الی 100000</p>	<p>24) start time disabled</p>
<p>این پارامتر فقط خواندنی است و نشان دهنده تعداد استارت زده شده از ابتدای کار برد یا از زمان آخرین Reset Counter میباشد. نکته: این شمارش در صورتیکه پارامتر Start time روی غیر فعال باشد انجام نخواهد گرفت.</p>	<p>25) start counter 0</p>

این پارامتر جهت ریست کردن شمارنده استارت میباشد

26) rst st counter
No

yes / no

این پارامتر فقط خواندنی است و میتوان در آن آخرین خطا را مشاهده نمود.

27) last error
No error record

انتخاب مد کاری برد هیدرولیک یا کششی

28) mode
Hydraulic

Hydraulic/Pulling

در این پارامتر پسورد نرم افزار قابل تغییر میباشد تأکید میشود پسورد تنظیم شده به هیچ وجه قابل دستیابی نمیشود لذا در انتخاب و نگهداری آن کوشا باشید.

29) change pasword
1111

بازگشت به تنظیمات کارخانه، با انتخاب گزینه Yes و سپس ذخیره کردن تنظیمات، همه تنظیمات به پیش فرض کارخانه باز میگردد.

30) rst factory?
No

yes / no

مدت زمان بین حالت ستاره تا مثلث در رله مربوطه

31) Star to delta
1000 ms

0 الی 5000 میلی ثانیه

راهنمای پیغام ها

	دو شاخ درب در حین حرکت باز شده است	fault:Door is opened!
	درب کابین (69) حین حرکت باز شده است	fault:cabin door is opened!
	قفل درب در حین حرکت باز شده	fault:door lock is opened!
	سنسور دمای موتور قطع شده است	fault:Fto is opened!
	شالتر بالا در حین حرکت باز شده است	fault:ECN is opened!
	سری استوپ در حین حرکت باز شده است	fault:Stop is opened!
	تعداد استارت زده شده از تعداد تنظیم شده در تنظیمات بیشتر شده است	fault: start counter is over
	حالت ریویزیون از طریق کلیدهای روی برد فعال شده است	RIVISION 1 ON
	حالت ریویزیون از طریق ترمینال های ورودی برد فعال شده است	RIVISION 2 ON
	سری استوپ یا EC1 یا ECN باز است	stop is open!
	در زمان تنظیم شده در تنظیمات، کابین فاصله بین مبدا تا مقصد را طی نکرده است و تراول تایم افتاده است	fault: travel time!!!

	حالت نجات	Rescue mode
	ورودی برق شهری به برد قطع شده است	fault: rescue input!!!
	شناسایی پایین ترین طبقه	Going down identify..
	حرکت به پایین	Going down
	حرکت به بالا	Going up
	دو شاخ درب باز است	Door is open!
	مگنت برقی عمل کرده است و برد منتظر است ورودی phc متصل شود	Magnet activated
	ورودی do (شستی do داخل کابین) و یا phc (سنسور فتوسل پرده ای) باز است	do or phc is open
	مانعی جلوی فتوسل پرده ای مانده و مانع بسته شدن درب میگردد	fault:Door phc!
	فرمان بسته شدن در صادر شده است و درب کابین در حال بسته شدن است. اگر بسته نمیشود حتما یا phc باز است یا do	ES (cabin door) is closing
	درب کابین بسته شده است و برد منتظر است تا قفل درب ها بسته شود	Cabin door closed
	مگنت برقی و درب کابین عمل کرده اما قفل درب بسته نشده است	door lock is open
	قفل درب بسته شده است	door locked

	CA1 باز است	ca1 is open!
	CAN باز است	can is open!
	حالت ریلولینگ عمل کرده است	releveling..
	حرکت به بالا در حالت ریلولینگ	Going up slow!
	حالت لولینگ عمل کرده است	leveling..

تفاوت لولینگ و ریلولینگ

لولینگ در ابتدای روشن شدن برد بصورت زیر انجام میگردد:
 در حالتی که کابین در پایین ترین محل خود بوده باشد و 1cf روشن و ca1 خاموش
 بوده باشد و مابقی سری ها برقرار باشد با یک فرمان به جهت بالا وضعیت کابین را
 اصلاح میکند.

پشتیبانی فنی

09146521194

04191010450 - داخلی یک