



دفترچه راهنمای

نصب برد آسانسوری

(ورژن 7.0)

محیا الکترونیک

فهرست مطالب :

- 3 ویژگی‌ها و مشخصات
- 4 نمای کلی برد
- 5 راهنمای نصب برد
- 5 طریقه نصب رله های خروجی
- 8 راهنمای شروع به کار به صورت ریویزیون
- 10 راهنمای نصب سنسورها و میکروسوئیچها
- 14 راهنمای نصب سری های استوپ
- 16 راهنمای نصب احضار طبقات
- 16 راهنمای نصب do
- 16 راهنمای نصب نمراتور
- 17 راهنمای نصب برد سخنگو
- 17 راهنمای شروع کار بصورت نرمال
- 18 راهنمای انجام تنظیمات
- 22 راهنمای پیغام ها

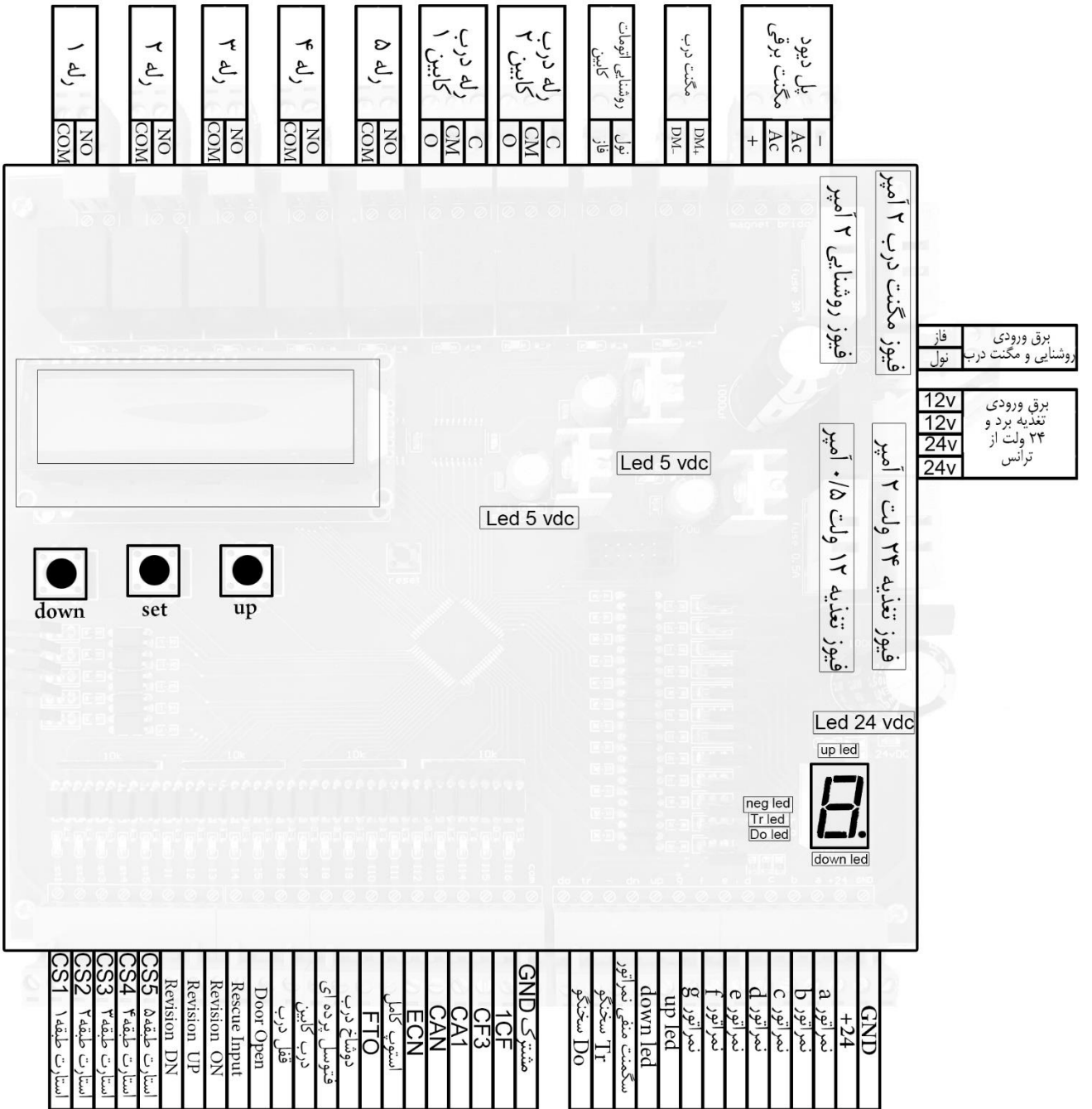
ویژگی ها و مشخصات :

- ✓ شستی های احضار بصورت کاملاً آسانسوری (Collective)
- ✓ قابل استفاده برای سیستم های هیدرولیک تا ۴ بوبین و رله جداگانه برای پمپ
- ✓ قابل استفاده برای سیستم های کششی با کنتاکتور و اینورتر به صورت دو سرعته
- ✓ ریویزیون با شستی های روی بُرد و از طریق ترمینالهای ورودی
- ✓ شناسایی طبقات براساس شمارش آهنربا با دو سنسور 1cf ، cf3
- ✓ قابل استفاده برای کابین های دو درب (تو نلی) و تمام اتوماتیک
- ✓ ورودی DO جهت درب کابین
- ✓ دارای مد نجات بصورت اتوماتیک
- ✓ نمایش خطاها بر روی ال سی دی و نمراتور
- ✓ ذخیره آخرین خطا در حافظه جهت عیب یابی آسان تر

امکان انجام کلیه تنظیمات زیر:

- ✓ تنظیم پسورد جهت ورود به تنظیمات
- ✓ تعیین کردن ماکزیمم تعداد استارت گیری
- ✓ مشخص نمودن شاخص نمراتور (-2 , -1 , P , b , G)
- ✓ تعیین کردن سمت باز شدن درب اتوماتیک در طبقات (1F,2L,3R...)
- ✓ مشخص نمودن پارکینگ تایم و پارکینگ فلور
- ✓ تعیین تراول تایم
- ✓ تنظیم کلیه تایم های بسته شدن درب ها و حرکت
- ✓ تنظیم زمان تاخیر در روشن شدن بوبین ها در هر دو جهت بصورت مجزا
- ✓ تنظیم زمان تاخیر در قطع پمپ در سیستم های هیدرولیک
- ✓ تنظیم سرعت ریویزیون و شناسایی
- ✓ تعیین وضعیت درب کابین در طبقه در حالت استند بای
- ✓ تعیین مد ریلولینگ در سیستم های هیدرولیک
- ✓ تعیین مد کششی یا هیدرولیک توسط کاربر

نمای کلی برد:



راهنمای نصب :

طریقه نصب رله های خروجی :

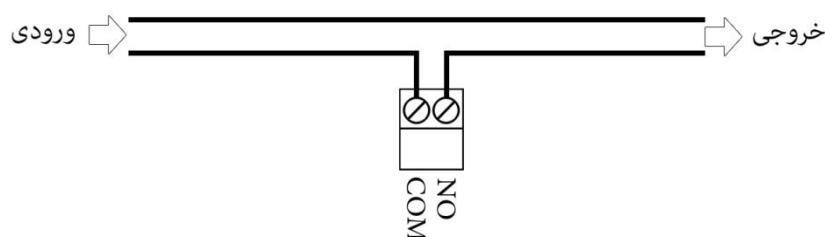
رله های حرکت :

5 عدد رله جهت حرکت در بُرد تعبیه شده است. قابل استفاده جهت راه اندازی مدار فرمان کنتاکتوری، جهت فرمان به شیرهای برقی و فرمان به اینورتر می باشد.

این رله ها تحمل جریان حدود 5 آمپر در ولتاژ 230 VAC و 1 آمپر در ولتاژ 24 VdC را دارند.

لذا جهت اتصال به 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 شیر برقی A	فرمان حرکت به پایین
رله 3	بوبین شیر برقی D	سرعت نرمال
رله 4	بوبین شیر برقی B	سرعت لولینگ
رله 5	بوبین شیر برقی C	سرعت ریویزیون

نحوه عملکرد رله های حرکتی در 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 :

در صورت کم بودن تعداد بوبین ها در هیدرولیک، بوبین های موجود نصب شده و ترمینالهای مربوط به مابقی بوبین ها خالی می ماند.

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 شیر های 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.

نحوه عملکرد رله های حرکتی در مد کششی :

در ابتدای حرکت رله، سرعت نرمال فعال شده با رسیدن به آخرین آهنربای دور انداز 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 داد که به ترمینال های مربوط روی بُرد متصل میشود. در بعضی از دربها CM و C و O وجود دارد که در این حالت هم به ترمینالهای مربوطه روی بُرد متصل میشود.

رله مگنت در بازکن :

دو خروجی +DM و -DM به مگنت درباز کن متصل می شود البته بایستی به ترمینالهای پل دیود مگنت برقی، یک عدد پل دیود متصل گردد. یک عدد فیوز جهت مگنت درباز کن روی بُرد وجود دارد که ماکزیمم فیوز 2A شیشه ای بایستی گذاشته شود.

رله روشنایی : (روشنایی اتومات)

خروجی ترمینالهای این رله فاز و نول میباشد و مستقیماً به چراغ روشنایی متصل میگردد.

یک عدد فیوز 2A هم جهت روشنایی بر روی بُرد وجود دارد در صورت نیاز می توانید توسط یک رله شیشه ای واسط، جریان دهی رله روشنایی را افزایش دهید.

جهت تغذیه روشنایی و مگنت برقی به ترمینالهای مشخص شده روی برد بایستی فاز و نول متصل گردد. همچنین یک عدد ترانس جهت تغذیه برد وجود دارد که بایستی سوکت مربوطه به برد متصل گردد.

سه عدد نمایشگر LED روی بُرد به نامهای 5VdC، 5VdC و 24 VdC وجود دارد که بایستی با اتصال ترانس به برد هر سه روشن گردد در غیر این صورت اشکالی وجود دارد که بایستی مرتفع گردد. برای این منظور دو عدد فیوز نیز با آمپرهای 0.5 و 2 آمپر تعبیه گردیده است.

یک عدد سوئیچ با نام reset روی برد وجود دارد که می توان جهت ریست نرم افزاری از آن استفاده کرد.

راهنمای راه‌اندازی بصورت ریویزیون :

مرحله اول : (آماده سازی)

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

۱. CA1
۲. CAN
۳. EC1
۴. ECN
۵. استوپ
۶. دوشاخ
۷. درب کابین
۸. قفل درب

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.

مرحله دوم : (ورود به حالت ریویزیون)

ریویزیون با کلیدهای روی برد (revision 1) :

با فشردن و نگه داشتن کلید up بمدت 3 ثانیه حالت ریویزیون با نوشتن عبارت (revision 1 is ON) بر روی LCD و حرف ۲ روی نمراتور 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 ready ظاهر شود.

ریویزیون با ترمینال های ورودی (revision 2) :

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 1 :

در صورت فعال کردن rev 1 توسط کلید UP روی برد حتماً بایستی جهت خروج از وضعیت rev 1، از کلید Set استفاده فرمائید و در صورت فعال کردن rev2 توسط ترمینال ورودی rev-on جهت خروج از وضعیت rev2 ترمینال rev-on باید قطع گردد.

نکته 2 :

پس از خروج از وضعیت ریویزیون سیستم باید به شناسایی پایینترین طبقه برود.

نکته 3 :

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

نکته 4 :

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 6 : در مد هیدرولیک اگر سرعت حرکت کابین در حالت ریویزیون کم است در صورت تمایل

میتوانید با ورود به تنظیمات سرعت حالت ریویزیون را به حالت تند تغییر دهید.

راهنمای نصب سنسورها و میکروسوئیچ‌ها:

عملکرد شناسایی طبقات در این بُرد بصورت آسانسوری می باشد. بدین صورت که دو عدد سنسور آهنربایی به نامهای ایست سرطبقه و دور انداز بر روی کابین در جلوی ریل مطابق شکل نصب می‌گردد و آهنرباها بر روی ریل چیده خواهد شد.

سنسور ایست سرطبقه وظیفه شمردن آهنربا و شناسایی طبقات را بر عهده دارد و سنسور دورانداز وظیفه تغییر وضعیت از دور تند به کند در هنگام رسیدن به طبقه مقصد را برعهده دارد. بدین معنی که با دیدن آخرین آهن ربای CF3 قبل از طبقه مقصد سرعت کاهش می‌یابد.

آهنرباها می‌بایست مطابق شکل چینش گردند و پس از اتمام کار چسبانده شوند. سیم‌های سنسورهای نصب شده بر روی کابین از طریق کابل تراول به تابلو متصل می‌گردد. 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 تکسرعت می‌باشد نیازی به نصب سنسور CF3 نمی‌باشد و ترمینال مربوطه خالی بماند.

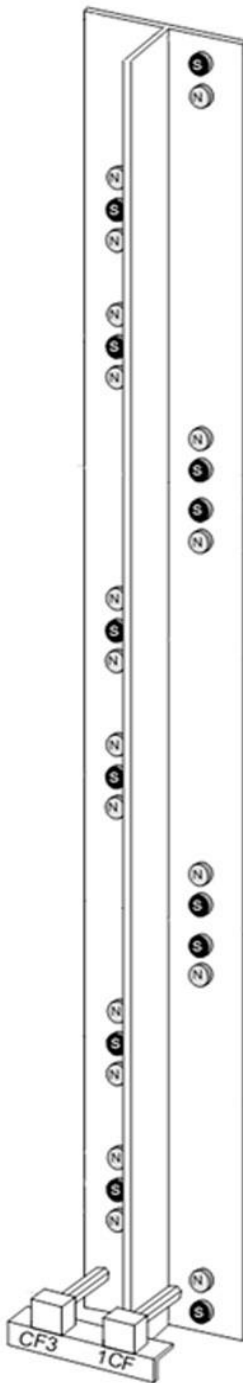
علاوه بر نصب دو سنسور فوق ۳ عدد میکروسوئیچ دیگر نیز بایستی نصب گردد.

1_ CA1 : این میکرو سوئیچ جهت شناسایی و دورانداز اجباری پایین می‌باشد 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 میکروسوئیچ و سپس دیدن پایین‌ترین آهنربای لول طبقه ایست کرده و آن طبقه را پایین‌ترین طبقه لحاظ می‌کند علاوه بر آن اگر احیاناً سنسور دورانداز (CF3) درست عمل نکند سرعت کابین با رسیدن به این میکروسوئیچ کاهش می‌یابد و مانع از برخورد کابین با سرعت بالا به حد پایین می‌شود.

این میکروسوئیچ بایستی بین لول پایین‌ترین طبقه و پایین‌ترین آهنربای دورانداز نصب گردد و حتماً باید پس از درگیر شدن تا لول پایین‌ترین طبقه درگیر مانده ال ای دی مربوطه در این فاصله خاموش باشد (بصورت NC متصل گردد)

2_ CAN : این میکروسوئیچ جهت دوراندازی اجباری بالا می‌باشد بدین معنی که اگر احیاناً سنسور دورانداز (CF3) درست عمل نکند سرعت کابین با رسیدن به این میکرو سوئیچ کاهش می‌یابد و مانع از برخورد کابین با سرعت بالا به حد بالا می‌شود علاوه بر آن هنگام حرکت کابین به جهت بالا با رسیدن به این میکروسوئیچ و سپس دیدن بالاترین آهنربای لول طبقه ایست کرده و آن طبقه را بالاترین طبقه (تنظیم شده در تنظیمات) لحاظ می‌کند. محل نصب این میکروسوئیچ طبق نقشه پایین‌تر از لول بالاترین طبقه و بالاتر از آخرین آهنربای دوراندازی می‌باشد و بصورت NC متصل گردد.

3_ ECN : این میکروسوئیچ شالتر (قطع کن) حد بالا و پایین میباشد. این دو شالتر بالا و پایین بصورت سری در حالت NC با هم متصل شده از یک طرف به مشترک و از یک طرف به ECN متصل میشوند.



سنسور 1CF: سنسور ایست سر طبقه

سنسور CF3: سنسور دورانداز

این سمت از آهنربا باعث باز شدن کنتاکت سنسور میشود
 به عبارت دیگر ال ای دی سنسور مربوطه روی برد خاموش میشود. **S**

این سمت از آهنربا باعث وصل شدن کنتاکت سنسور میشود
 به عبارت دیگر ال ای دی سنسور مربوطه روی برد روشن میشود. **N**

ال ای دی سنسور ایست سر طبقه (1cf) بایستی مابین طبقات روشن و در لول طبقه خاموش باشد.

فاصله آهنربا تا سنسور نباید بیشتر از ۵ سانت و کمتر از ۳ سانت باشد
 فاصله دو آهنربای کنار هم نباید از 10 سانت کمتر باشد.

طبقه ۲

CA1

طبقه ۱

EC1

راهنمای نصب سری های استوپ:

1_ **استوپ کامل** : از این سری جهت پاراشوت — گاورنر — استوپ قارچی روی کابین و از این قبیل سری های ایمنی می توان 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.

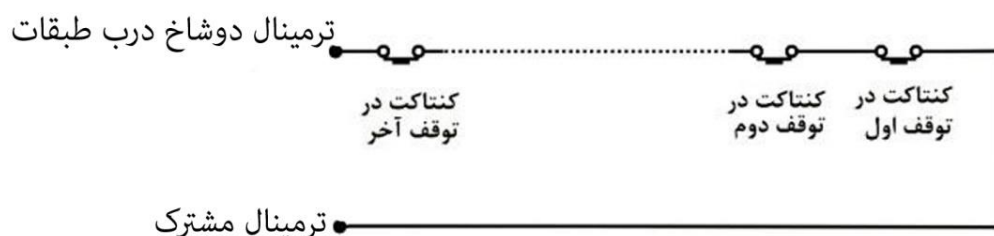
2_ **سنسور دمای موتور FTO** : این ورودی جهت جلوگیری از بالا رفتن دمای موتور لحاظ شده است برای موتورهایی که دو رشته سیم FTO دارند یکی از سیم ها به مشترک و دیگری به ترمینال FTO داده میشود در صورت بالا رفتن دمای موتور این سنسور از حالت بسته به باز تغییر وضعیت میدهد و در این حالت برد فرمان حرکت به موتور را نخواهد داد تا زمانی که دمای موتور پایین بیاید و سنسور FTO دوباره بسته شود.

نکته :

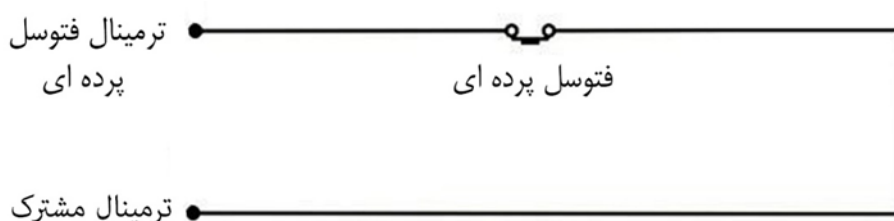
اگر در حین حرکت این سنسور باز شود فرمان قطع داده نمیشود اما بعد از رسیدن به طبقه دیگر فرمان حرکت به موتور صادر نمیشود.

3_ **دو شاخ درب** : این سری مربوط به دو شاخ درب های لولایی طبقات میباشد.

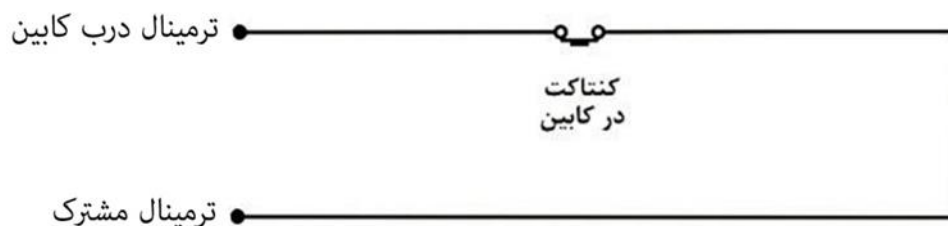
بصورت سری تمام دو شاخ های درب های طبقات دور زده و به ترمینال مربوطه متصل میگردد.



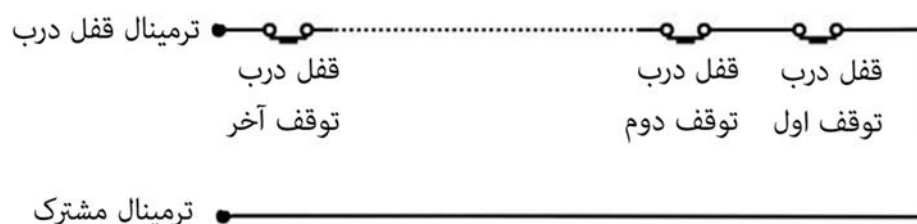
4_ **فتوسل پرده ای** : برای درب های کابین (درب های اتوماتیک و نیمه اتوماتیک) فتوسل پرده ای گذاشته میشود که در صورت قرار گرفتن مانعی جلوی درب، درب اتوماتیک بسته نشده و باز گردد و پس از چند ثانیه در صورت برطرف شدن مانع دوباره بسته شود این عمل توسط بُرد اصلی انجام خواهد شد.



5_ درب کابین : دوشاخ یا میکروسوئیچ بسته بودن درب کابین برای کابین‌های تک‌درب یک عدد بوده و برای کابین‌های تو نلی دو عدد می‌باشد که بصورت سری به ترمینال مربوطه متصل می‌گردد.



6_ قفل درب : این سری نیز همانند سری دو شاخ درب متصل می‌گردد.



نکته 1 :

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

نکته 2 :

در صورت نداشتن هرکدام از ۵ سری استوپ فوق بایستی ترمینال مربوطه از مشترک (COM) پل گردد.

نکته 3 :

در صورتی‌که مگنت مکانیکی استفاده می‌کنید ترمینال قفل درب پل داده شود.

نکته 4 :

در صورتی که درب تمام اتوماتیک استفاده می‌کنید ترمینال دوشاخ درب پل داده شود .

نکته 5 :

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.

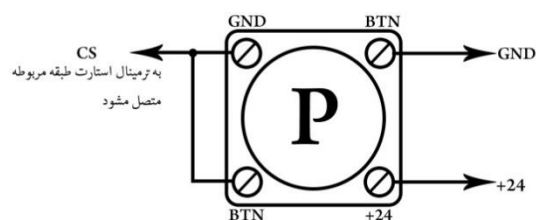
نکته 6 :

پس از شروع حرکت باز شدن سری فتوسل پرده ای باعث فرمان ایست نخواهد شد.

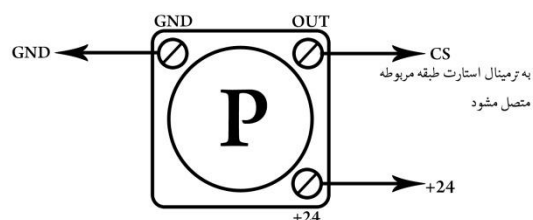
راهنمای نصب احضارهای طبقات و داخل کابین :

مطابق شکل اتصالات شستی های احضار طبقات و شستی های داخل کابین متصل میگردد :

چهار سیمه :



سه سیمه :



نکته :

بعنوان مثال شستی احضار طبقه 1 به همراه شستی طبقه یک در داخل کابین به ترمینال CS1 متصل می گردند.

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 نمراتور:

نمراتورها بصورت آند مشترک میباشد 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 می گردند.

نکته: در صورت نیاز سگمنت (-) جهت 2_1^- را نیز متصل نمائید.

راهنمای نصب برد سخنگو (آوا) :

ترمینالهای ۴۱ و *Gnd* در برد اصلی به ترتیب به ترمینالهای + و - برد سخنگو متصل شده همچنین ترمینالهای *A, B, C, E, F, G, Tr* و *Do* از برد اصلی به برد سخنگو متصل 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.

نکته: یک عدد بلندگوی ۴ یا ۸ یا ۱۶ اهمی به برد سخنگو متصل نمائید.

راهنمای شروع کار 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 ۳ 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 یکبار دکمه (SET) را بفشارید.

برای ذخیره و خروج از تنظیمات دکمه (SET) را فشرده و ۳ ثانیه نگه دارید تا عبارت Save setting... نمایش داده شود.

جهت وارد نمودن پسورد از دکمه‌های 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 چشمک‌زن به هزار رسیده باشد با یک بار زدن دکمه (SET) پسورد چک می‌شود 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 پیش‌فرض برای بُرد (1111) میباشد. اما در قسمت تنظیمات قابل تغییر میباشد.

نکته :

دقت نمائید پسوردی که انتخاب می‌نمایید به هیچ‌وجه فراموش نفرمائید زیرا در این صورت بایستی بُرد به سازنده عودت داده شود تا آی‌سی دوباره پروگرام شود که مستلزم صرف‌وقت و هزینه می‌باشد. با وارد نمودن صحیح پسورد وارد تنظیمات می‌شوید توضیح هریک از پارامترها بصورت زیر می‌باشد:

پیش فرض	بازه تنظیم	توضیح	عنوان تنظیمات	
۱ دقیقه	۱ الی ۶۰ دقیقه	زمان روشن ماندن روشنایی داخل کابین می‌باشد و زمان سنجی پس از ایستادن کابین و بسته شدن درب طبقه شروع می‌شود و پس از طی زمان ست شده خاموش می‌گردد. با باز شدن درب طبقه و یا فشردن یکی از استارت‌ها، چراغ کابین روشن می‌گردد.	Lamp Time	۱
۱ ثانیه	۰ الی ۹ ثانیه	زمان بین بسته شدن دوشاخ درب و فرمان به مگنت (کمان) برقی	Door → Magnet	۲
۱ ثانیه	۰ الی ۹ ثانیه	زمان بین فرمان به مگنت (کمان) و فرمان به درب کابین جهت بسته شدن	Magnet → Cabin	۳
۱ ثانیه	۰ الی ۹ ثانیه	زمان بسته شدن قفل درب و فرمان به حرکت	Lock → Go	۴
۱ ثانیه	۰ الی ۹ ثانیه	زمان بین رسیدن به طبقه و فرمان به باز شدن درب کابین و مگنت برقی	Stop → Door	۵
۵ ثانیه	۰ الی ۳۰ ثانیه	زمان بین رسیدن به مقصد و شروع انجام فرمان جدید به عبارت دیگر زمان مهلت دادن به مسافر جهت پیاده شدن	Stay Time	۶
۰ ثانیه	۰ الی ۲۰۰۰ میلی ثانیه	زمان بین جذب رله پمپ و رله بوبین کند بالا	Pump → Low	۷

۰ ثانیه	۰ الی ۲۰۰۰ میلی ثانیه	زمان بین جذب رله بوبین کند بالا و رله بوبین تند بالا	Low High (Up)	۸
۰ ثانیه	۰ الی ۲۰۰۰ میلی ثانیه	زمان بین جذب رله بوبین کند پایین و رله بوبین تند پایین	Low High (Down)	۹
۰ میلی ثانیه	۰ الی ۲۰۰۰ میلی ثانیه	زمان تاخیر بین دیدن آهنربای سنسور 1CF و فرمان قطع رله بوبین کند بالا	1CF Delay (Up)	۱۰
۰ میلی ثانیه	۰ الی ۲۰۰۰ میلی ثانیه	زمان تاخیر بین دیدن آهنربای سنسور 1cf و فرمان قطع رله بوبین کند پایین	1CF Delay (Down)	۱۱
۱۲۰۰ میلی ثانیه	۰ الی ۲۰۰۰ میلی ثانیه	زمان بین قطع شدن شیر برقی و خاموش شدن موتور	Delay Off Pump	۱۲
۳۰ ثانیه	۰ الی ۱۲۰ ثانیه	زمان انتظار برد جهت بسته شدن درب داخل (کابین، که پس از این زمان درب باز گشته و فرمان لغو میگردد)	Wait Cbn Close	۱۳
Open	Open / Close	هنگام توقف کابین در یک طبقه میتوان مشخص نمود که درب کابین بسته شود Close : بسته Open : باز	Cbn Standby	۱۴
		این پارامتر در کابین های تونلی که دو درب دارند کاربرد دارد به این شکل که سمت باز شدن درب ۱ و ۲ در طبقات مختلف مشخص می شود مثلاً 3R-4L-5L-1R-2L	Door Side	۱۵
Slow	Slow/Fast	تعیین سرعت در حالت ریویزیون و شناسایی پایین ترین طبقه در مد هیدرولیک (slow : کند و fast : تند)	Rev-Ident Speed	۱۶
۱۲۰ ثانیه	۰ الی ۱۲۰ ثانیه	ماکزیمم زمان طی مسافت از یک طبقه به طبقه بعدی. این زمان را حدوداً ۲۰ درصد بیشتر از زمان معمول طی مسافت بین دو طبقه در تنظیمات وارد نمائید.	Travel Time	۱۷
۵ دقیقه	۰ الی ۶۰ دقیقه	این پارامتر مدت زمانی است که در صورت استفاده نشدن از آسانسور، کابین به طبقه مشخص شده در (Park floor) خواهد رفت.	Park Time	۱۸
Disable	۰-۱-۲-۳-۴-۵	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...	Park Floor	۱۹

۵	۲ الی ۵	این پارامتر ماکزیمم تعداد طبقات را جهت سرویس دهی مشخص می‌کند ، که بایستی حتماً مشخص گردد (۲-۳-۴-۵) در صورت عدم تنظیم این پارامتر، کابین با رسیدن به CAN و سپس ICF ، بالاترین طبقه تنظیم شده در این پارامتر را لحاظ میکند.	Floor Number	۲۰
		در این پارامتر مشخص می‌کنیم هر طبقه در نمراتور به چه عددی نمایش داده شود: (-2-1-b- G-P-1-2-3-4-5)	Numerator	۲۱
No	Yes / No	تنظیم مجدد لول کابین در سیستم های هیدرولیک (بعلت نشستی شیر و غیره) : بله : Yes No : غیر فعال	Releveling	۲۲
No	Yes / No	با فعالسازی این گزینه و از طریق ترمینال Rescue input حالت نجات به شرح زیر عملیاتی میگردد : با قطع برق شهری میبایست تغذیه برد از طریق ups متصل گردد برد از طریق پایه Rescue input متوجه قطع برق شهر خواهد شد حال اگر کابین در مابین طبقات بوده باشد (ورودی cf1 روشن باشد) با سرعت کند کابین را به سمت طبقه پایین هدایت میکند و پس از رسیدن به طبقه فرمان باز شدن درب کابین را میدهد پس از آن تا زمانیکه برق شهری دوباره برقرار نشده هیچ استارتی عمل نخواهد کرد. از نظر سخت افزاری بایستی وسیله ای مانند رله گذاشته شود و بوبین رله به برق شهری متصل شده حال کنتاکت باز رله بایستی بین ترمینال مشترک و ترمینال Rescue input باشد تا زمانیکه برق شهر دایر است ورودی Rescue input روشن خواهد بود و با قطع برق شهری این ورودی خاموش میشود تا برد متوجه قطع برق شهری شود. نکته : در صورت فعالسازی این گزینه و عدم اتصال ورودی Rescue Input مسلماً برد با وجود برق شهری در حالت نجات باقی مانده و فرمان نخواهد گرفت	Rescue Mode	۲۳
Disable	۱۰۰ الی ۱۰۰۰۰۰	عدد تنظیم شده در این پارامتر مشخص میکند پس از اینکه این تعداد استارت زده شود بُرد متوقف شده و فرمان نگیرد و تا زمانیکه ریست نشده قابل استفاده نباشد. نکته: تنظیم این پارامتر بر روی disable به این معنی است که این قابلیت غیرفعال باشد.	Start Time	۲۴
	فقط خواندنی	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 صفر باشد انجام نخواهد گرفت.	Start Counter	۲۵

No	Yes / No	این پارامتر جهت ریست کردن شمارنده استارت میباشد	Reset Start	۲۶
	فقط خواندنی	این پارامتر فقط خواندنی است و میتوان در آن آخرین خطا را مشاهده نمود البته با قطع و وصل تغذیه برد این پارامتر پاک میشود.	Last Error	۲۷
Hydrolic	Hydrolic/ Pulling	انتخاب مد کاری برد هیدرولیک یا کششی	Mode	۲۸
		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.	Change Password	۲۹
No	Yes / No	بازگشت به تنظیمات کارخانه، با انتخاب گزینه Yes و سپس ذخیره کردن تنظیمات، همه تنظیمات به پیش فرض کارخانه باز میگردد.	Reset Factory	۳۰

راهنمای پیغام ها :

نمایش نمراتور	مفهوم	پیغام بر روی lcd
d چشمک زن	دوشاخ درب باز است.	Door is open
	مگنت برقی عمل کرده است. و برد منتظر است ورودی PHC متصل شود.	Magnet is Activated
	فرمان بسته شدن درب کابین صادر شده است و درب کابین در حال بسته شدن است. اگر بسته نمیشود حتما یا PHC باز است یا DO باز است.	Cabin door closing
	درب کابین بسته شده است و برد منتظر است تا قفل درب ها بسته شود.	Cabin door closed
	قفل درب بسته شده است.	Door is Lock
	مگنت برقی و درب کابین عمل کرده اما قفل درب بسته نشده است.	Fault: Door Lock
	فرمان بسته شدن درب کابین صادر شده اما درب بسته نشده است.	Fault: Cabin door
	شناسایی پایین ترین طبقه	identify
c	سری استوپ یا EC1 یا ECN باز است.	stop is open

t	در زمان تنظیم شده در تنظیمات کابین فاصله بین دو طبقه را طی نکرده است.	Fault: travel time
F	تعداد استارت زده شده از تعداد تنظیم شده در تنظیمات بیشتر شده است .	fault: start counter is over
A	تنظیمات	
r	ریویزیون	
	دوشاخ درب در حین حرکت باز شده است	Fault : door is opened
	درب کابین در حین حرکت باز شده است	Fault : cabin door is opened
	قفل درب در حین حرکت باز شده است	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
E	حالت نجات	Rescue mode
	این خطا زمانی ظاهر میشود که سنسور 1CF بدرستی آهنربای طبقات را نشمارد و یا زودتر از تعداد لازم به CA1 یا CAN رسیده است. رفع خطا: ابتدا تعداد طبقات را در تنظیمات Floor Number وارد نمایید سپس از درستی محل نصب CA1 و CAN و 1CF مطمئن شده، و در آخر نحوه چینش آهنربا و فاصله سنسور تا آهنربا و آهنربا از هم را مطابق دفترچه چک نمایید.	1CF Is Not Ok
	ورودی Do (شستی Do داخل کابین) و یا PHC (سنسور فتوسل پرده ای) باز است.	Do Or PHC Is Open