دفترچه راهنمایی تابلو فرمان کامپکت G5

ASANOR
LIFT CONTROLLER

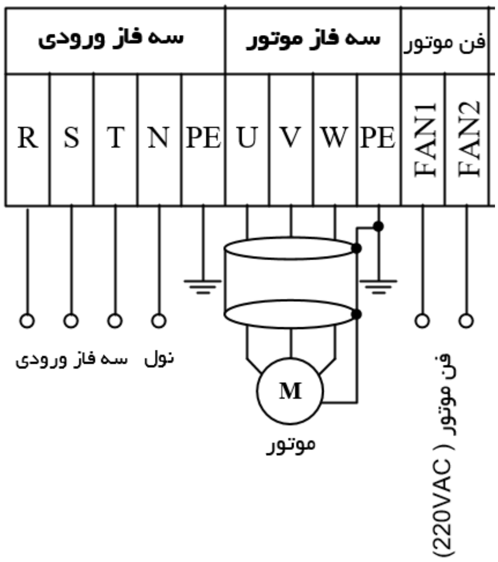
قسمت اول : تنظیمات درایو

۱–۱ریویزیون کردن تابلو فرمان

۱- ابتدا تابلو فرمان را در جایی مناسب به دیوار نصب نمایید.

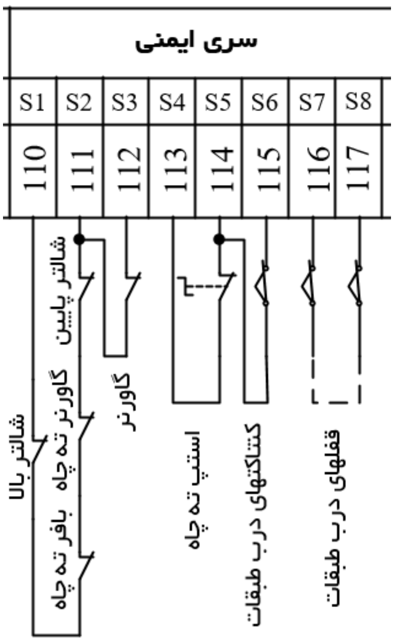
۲- سیم های قدرت ورودی (سه فاز ورودی ، نول و ارت) را وصل نمایید.ولتاژ آنها را اندازه گیری کنید.(بین هر فاز باید 380V +- 5% و بین هر فاز و نول ۲۲۰ ولت باشد.). سپس کابل موتور را وصل نمایید. کابل موتور بهتر است شیلددار و شیلد آن را به ارت وصل شود.

وصل کردن شیلد موتور باعث می شود که نویز ایجاد شده توسط درایو کمتر بروی تجهیزات دیگر اثر کند.



۳- ترمینال های سری ایمنی را پل کنید.

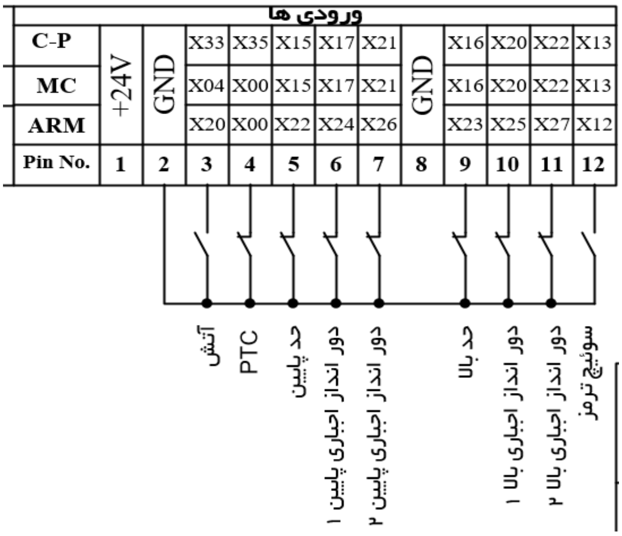
ترمینال ۱۱۰ به ۱۱۴، ۱۱۴ به ۱۱۵ ، ۱۱۵ به ۱۱۶ و ۱۱۶ به ۱۱۷ را به صورت موقت وصل نمایید.

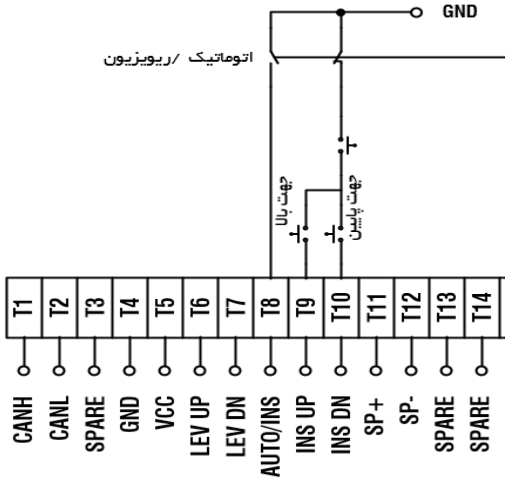


توجه: بعد از وصل کردن تراول کابل، برای اینکه استپ روی جعبه ریویزیون کار کند پل ۱۱۲ و ۱۱۳ تابلو فرمان را برداشته و در جعبه ریویزیون ترمینال های ۱۱۲ و ۱۱۳ را پل کنید.

۴- حد های نرم افزاری و دور اندازهای اجباری بالا و پایین را به GND پل نمایید. ترمینال های ۲ به ۵ ، ۵ به ۶، ۶ به ۷ ،۷ به ۹، ۹ به ۱۰ و ۱۰ به ۱۱.

برای اینکه جهت بالا و پایین ریویزیون در تابلو فرمان کار کند از GND به T8 پل کنید.

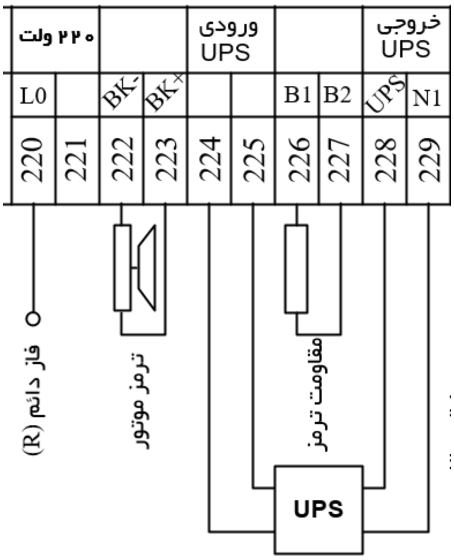




۵- ورودی و خروجی UPS را پل کنید. در پل کردن UPS دقت کنید.(تریمنال ۲۲۴ به ۲۲۸ و ۲۲۵ به ۲۲۹)

۶- مقاومت ترمز را وصل نمایید. در نصب مقاومت ترمز دقت فرمایید.(ترمینال های ۲۲۶ و ۲۲۷)

۷- ترمز موتور را وصل نمایید.(سیم زرد رنگ) (ترمینال ۲۲۲ و ۲۲۳)



نکته: فاز دائم (ترمینال ۲۲۰) حتما فاز R باشد (ترمینال ۲۲۰ با ترمینال R تابلو فرمان هم فاز باشد) تا برق ۳۸۰ ولت به جعبه ریویزیون منتقل نشود.

۱–۲ سیم کشی انکودر

تابلو فرمان کامپکت حتما باید با انکودر راه اندازی می شود.(حتی در حالت ریویزیون)
بنابرین قبل از راه اندازی حتما از نصب بودن انکودر مطمئن باشید. در زیر ترمینال های کارت انکودر درایو و رنگ بندی بعضی از انکودر ها شرح داده شده است.
اولویت رنگی بندی با شرکتی است که موتور را تهیه کرده اید.

۱–۲–۱ انکودر موتورهای گیربکس

LPG-07

NO.	Content	Spec.
1	B (-)	Pressure input (HTL input level) max. frequency 30kHz
2	NC	
3	NC	
4	NC	
5	A (+)	
6	A (-)	
7	Encoder 0V power supply	DC 0V(power GND)
8	B (+)	
9	Encoder 12V power supply	DC＋12V(±5%), max. 100mA
10	NC Spare	
11	NC Spare	
12	NC Spare	
13	NC Spare	
14	NC Spare	
15	NC Spare	

۱–۲–۲ انکودر موتور گیرلس (ERN-1387)

LPG-10

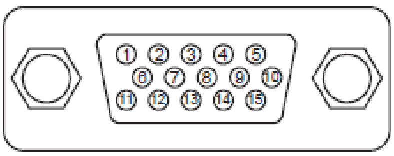
NO.	Content	HEIDENHAIN
1	**B (-)**	قرمز/ مشکی
2	**NC**	
3	**R (+)**	قرمز
4	**R (-)**	مشکی
5	**A (+)**	سبز / مشکی
6	**A (-)**	زرد / مشکی
7	**0V**	سفید / مشکی
8	**B (+)**	آبی / مشکی
9	**5V**	قهوه ای / سبز
10	**C (-)**	صورتی
11	**C (+)**	خاکستری
12	**D (+)**	زرد
13	**D (-)**	بنفش
14	**NC**	
15	**NC**	

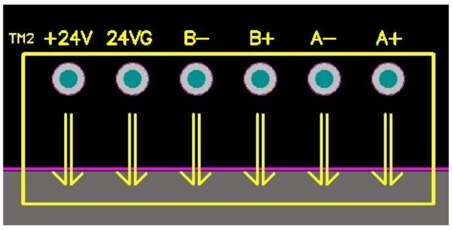
۱–۲–۳ انکودر موتور گیرلس (ERN-1313)

LPG-03

NO.	درایول های نسل ۳		درایو های نسل ۴	
1	B (-)	قرمز / مشکی	NC	
2	NC		NC	
3	CLK +	بنفش	CLK +	بنفش
4	CLK -	زرد	CLK -	زرد
5	A (+)	سبز / مشکی	DATA +	خاکستری
6	A (-)	زرد / مشکی	DATA -	صورتی
7	0V	سفید / سبز	0V	سفید / سبز
8	B (+)	آبی / مشکی	NC	
9	5V	قهوه ای / سبز	5 V	قهوه ای / سبز
10	NC		A (-)	زرد / مشکی
11	NC		A (+)	سبز / مشکی
12	NC		B (+)	آبی / مشکی
13	NC		B (-)	قرمز / مشکی
14	DATA +	خاکستری	NC	
15	DATA -	صورتی	NC	

نکته : کابل انکودر مورد استفاده باید به صورت Twisted و شیلددار و سطح مقطع آن بیشتر از 0.2mm باشد.





从左到右排布

تذکر: پیچ های سوکت انکودر حتما بسته شود تا اتصال بدنه انکودر درست انجام شود.

همچنین اگر از انکودر معمولی استفاده می کنید و پالس های -A-, B را ندارد، ترمینال های آن را به GND وصل کنید.

۳–۱ نحوه وارد کردن پارامترها

بعد از روشن کردن تابلو فرمان ، بروی نمایشگر آرم شرکت آسانور فرمان ظاهر می شود بعد زدن کلید **ENTER** وارد منوی می شود که شامل تاریخ، ساعت و سرعت آسانسور می شود.

با **ENTER** مجدد وارد منو های اصلی می شود که شامل منوهای ذیل می باشد.

1- **SYS Operation**
2- **Quick setting**
3- **Programming**
4- **Monitoring**
5- **Call**

با کلید ها UP and DN هر کدام از منوها را انتخاب کنید.

برای وارد کردن پارامتر ها ابتدا باید پسورد را وارد نمایید. برای این منظور وارد منو زیر شوید:

1. SYS Operation > OP1: Password1

سپس طبق جدول زیر پارامتر های موتور را برای ریویزیون کردن تابلو فرمان وارد کنید.

3. Programming > B: Drive Menu

Para. NO	Name		Control Mode	
			موتور گیربکس	موتور گیرلس
B04	Motor Mode	انتخاب مد کنترل موتور	2	5
B05	Encoder Type	انتخاب نوع انکودر	0	2/5
B06	Encoder Pulse	تعداد پالس انکودر	1024	2048
B09	Offset Angel	زاویه فاز	000.0	000.0
B10	Motor Power	توان موتور	5.5	7.5
B12	Motor Cur	جریان موتور	13	18
B13	Motor Volt	ولتاژ موتور	380	300
B14	Motor Freq	فرکانس موتور	50	30
B15	Motor RPM	دور موتور	1430	96
B16	No Load Cur	جریان بی بار	9.2	0

پارامتر های زیر مربوط به تنظیمات کنترلر می باشد:

3. Programming > C: S Curve

C: S Curve				
ردیف	توضیحات		پیش فرض	پیشنهادی
C01	Accelerate	مقدار شتاب مثبت حرکت	00.60m/s^2	00.40m/s^2
C02	Start Jerk	مقدار **Jerk** شروع حرکت	01.00s	01.00s
C03	Deceleration	مقدار شتاب منفی حرکت	00.60m/s^2	00.40m/s^2
C04	Stop Jerk	مقدار **Jerk** ایست حرکت	01.00s	01.00s
C05	Creep Speed	مقدار سرعت پیاده روی	00.100m/s	00.100m/s
C06	Insp Speed	مقدار سرعت ریویزیون	00.300m/s	00.300m/s
C07	Learn Speed	مقدار سرعت شناسایی	00.300m/s	00.300m/s
C08	Rescue speed	مقدار سرعت نجات اضطراری	00.050m/s	00.050m/s
C09	Re-level Speed	مقدار سرعت **Re-level**	00.020m/s	00.020m/s
C10	User speed	مقدار سرعت مورد نظر آسانسور	01.000m/s	00.900m/s
C11	Rated speed	مقدار سرعت واقعی آسانسور	01.000m/s	01.000m/s

3. Programming > G: Time Sequence

G: Time Sequence				
ردیف	توضیحات		پیش فرض	پیشنهادی
G06	Stop Time		3.0S	1.5S
G07	Open Brake		0.0S	0.5S
G09	Output Cure		0.5/1.2S	0.5S
G10	Delay Open	تاخیر باز شدن درب	2.0S	2.0S
G15	Base Station	مدت زمان برگشت به طبقه مورد نظر	0000S	
G16	Close Lamp	مدت زمان روشنایی اتوماتیک (دقیقه)	0003min	0001min

3. Programming > H: I/O Setting

H: I/O Setting				
ردیف	توضیحات		پیش فرض	پیشنهادی
H01	Safety Shoes	تیغه ورودی پرده نوری	NO	NO
H02	Brake Feedback	تیغه سوییچ ترمز	NC	NC
H03	Fire Input	تیغه ورودی آتش	NO	NO
H04	Run Feedback	تیغه ورودی کنتاکتور	NO	NC
H05	Overload	تیغه ورودی اضافه بار	NO	NO
H06	Door Limit	تیغه ورودی حد های درب	NC	NO

3. Programming > J: Function

J: Function				
ردیف	توضیحات		پیش فرض	پیشنهادی
J01	**Connect Mode**	فعال کردن کنترل گروهی	OFF	
J02	**Address**	آدرس کنترلر	01	
J04	**Stop Mode**	تنظیم حالت توقف: ۰: به صورت شیرجه ای (Direct to stop) ۱: به صورت شیرجه ای ولی با کمی پیاده روی ۲: به صورت دیجیتال	0	0
J17	**Open Type**	تنظیم تعداد درب ۰: کابین دارای یک درب باشد. ۱: کابین دارای دو درب ویک برد ICALL ۲: کابین دارای دو درب و دو برد ICALL	0	0
J20	**Close Limit**	حد بسته درب را چک می کند.	ON	OFF
J21	**Open Wait**	OFF: درب پارک بسته ON : درب پارک باز	OFF	OFF
J28	**Hot Check**	فعال کردن ورودی PTC (ورودی X00)	OFF	ON
J33	**Door Type**	تعریف نوع درب:	0	0

۱-۴ راه اندازی موتور در حالت رویزیون

۱-۴-۱ موتور گیربکس

برای راه اندازی موتور گیربکس، ابتدا اتصالات سه فاز ورودی تابلو فرمان، موتور، ترمز موتور، انکودر و مقاومت ترمز را مطابق اطلاعات قبلی وصل نمایید. سپس پارامتر های موتور را مطابق جدول زیر وارد نمایید:

1. SYS Operation > OP1: Password1

2. Quick setting

No.	Name	Description	Setting
B04	**Motor Mode**	مد موتور : (۲) گیربکس	2
B05	**Encoder Type**	نوع انکودر : (1) ۱۲ ولت	1
B06	**Pulse Number**	تعداد پالس انکودر	1024
B10	**Motor Power**	توان موتور Kw	11.00
B12	**Motor Current**	جریان نامی موتور A	16.5
B13	**Motor Volt**	ولتاژ موتور V	380
B14	**Motor Freq**	فرکانس موتور Hz	50
B15	**Motor RPM**	تعداد دور موتور	1450
B16	**No Load Cur**	جریان بی باری	8.5
C10	**User Speed**	سرعت دلخواه آسانسور	0.9
C11	**Rated Speed**	سرعت نامی آسانسور	1.0

بعد از واردکردن پارامتر های بالا، در حالت رویزیون جهت گرفته تا آسانسور حرکت کند.(برای موتور گیربکس احتیاجی به تیون نمی باشد)

اگر کنترلر بعد از چند لحظه خطایی E12 زد، ابتدا تابلو را خاموش کرده و دو تا از فاز های موتور (V, W) را جابه جا کرده و بعد از روشن کردن تابلو فرمان ، مجدد جهت رویزیون گرفته تا حرکت کند.

اگر جهت حرکت آسانسور برعکس بود، پارامتر زیر را تغییر دهید:

3. Programming > B: Drive Menu > B22: Direction1 = ON

3. Programming > B: Drive Menu > B22: Direction2 = ON

۱–۴–۲ موتور گیرلس

برای راه اندازی موتور گیرلس، ابتدا اتصالات سه فاز ورودی تابلو فرمان، موتور ،ترمز موتور، انکودر و مقاومت ترمز را مطابق اطلاعات قبلی وصل نمایید. سپس پارامتر های موتور را مطابق جدول زیر وارد نمایید:

1. SYS Operation > OP1: Password1

2. Quick setting

No.	Name	Description	Setting
B04	**Motor Mode**	مد موتور : (۵) گیرلس	2
B05	**Encoder Type**	نوع انکودر : (0) ۱۳۸۷	2 / 7
B06	**Pulse Number**	تعداد پالس انکودر	2048
B10	**Motor Power**	توان موتور Kw	11.00
B12	**Motor Current**	جریان نامی موتور A	16.5
B13	**Motor Volt**	ولتاژ موتور V	300
B14	**Motor Freq**	فرکانس موتور Hz	30
B15	**Motor RPM**	تعداد دور موتور	153
B16	**No Load Cur**	جریان بی باری	00.0
C10	**User Speed**	سرعت آسانسور	0.9
C11	**Rated Speed**	سرعت نامی آسانسور	1.0

برای راه اندازی موتور گیرلس، حتما موتور باید تیون شود و زاویه فاز موتور بدست آمده تا موتور حرکت کند.

برای موتور گیرلس دو نوع تیون وجود دارد: ۱- نیون زیر بار (بدون برداشتن سیم بکسل ها) ۲- تیون بدون بار (با برداشتن سیم بکسل ها). اگر شرایط کار طوری می باشد که می توانید سیم بکسل ها را از روی موتور بردارید، این تیون بهتر می باشد. در زیر هر دو مورد توضیح داده می شود:

۱- تیون زیر بار:

پارامتر زیر تنظیم نمایید.

1. SYS Operation > OP1: Password1
1. SYS Operation > OP3: 0: Auto tune with load

بعد از واردکردن OP3: 0 دکمه ENTER را فشار دهید، و جهت ریویزیون بگیرید. در این حالت بعد از چند لحظه تیون انجام شده و موتور شروع به حرکت می کند. این حرکت را تا زمانی که بروی نمایشگر عبارت **SUCCESSFUL** درج شد ادامه دهید.

اگر بعد از چند لحظه کنترل خطایی **E12** زد، جایی دو فاز موتور را عوض کرده و مراحل بالا را مجدد تکرا کنید.

بعد از انجام تیون اگر حرکت کابین بر عکس بود، پارامتر های زیر را تغییر دهید.

3. Programming > B: Drive Menu > B22: Direction1 = ON

3. Programming > B: Drive Menu > B22: Direction2 = ON

۲– تیون بدون بار

از نیودن بار بروی موتور مطمئن شوید سپس پارامتر های زیر را برای تیون کردن وارد نمایید::

1. SYS Operation > OP1: Password1
1. SYS Operation > OP3: 1: Auto tune without load

در این حالت ابتدا کنتاکتور ترمز (BC) را با دست نگه داشته و سپس جهت ریویزون را بگیرد تا تیون انجام شود. در این حالت موتور با یک سرعت خیلی کم شروع به حرکت کرده و بعد از چند لحظه متوقف شده و زاویه فاز موتور را بدست می آورد.

اگر جهت حرکت کابین برعکس بود پارامتر های زیر را تغییر دهید.

3. Programming > B: Drive Menu > B22: Direction1 = ON

3. Programming > B: Drive Menu > B22: Direction2 = ON

۵–۱ نرمال کردن تابلو فرمان

۱–۵–۱ دوراندازهای اجباری و حد های نرم افزاری

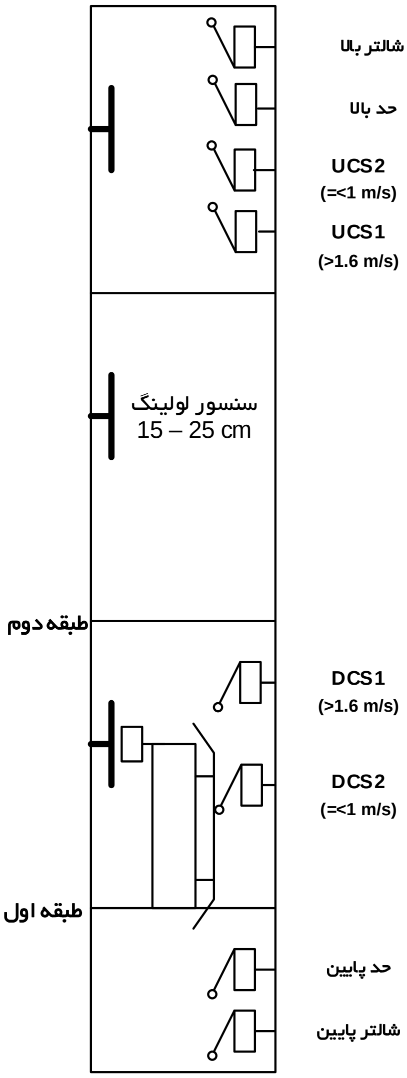
- اگر سرعت آسانسور 1m/s و یا کمتر باشد، باید یک شالتر دور انداز در پایین و یکی در بالایی چاله آسانسور نصب کنید.(فاصله ها مطابق جدول زیر)
- اگر سرعت آسانسور 1.6m/s و یا بالاتر باشد، باید دو شالتر دور انداز درپایین و دو تا در بالایی چاله آسانسور نصب کنید. (فاصله ها مطابق جدول زیر)
- اگر می خواهید از حد های نرم افزاری استفاده کنید، یک شالتر حد در پایین و یکی در بالایی چاله و ما بین لول طبقه و شالتر ایمنی نصب کنید.

نکته : در تابلو فرمان کامپکت احتیاجی به دور انداز مابین طبقات نمی باشد.

توجه: دور انداز اجباری کوتاه زمانی که آسانسور در پایین ترین طبقه و یا بالاترین طبقه قرار دارد، حتما باید روی کمان کابین قرار داشته باشد.

فاصله حدودی دوراندازها را مطابق جدول زیر در نظر بگیرید:

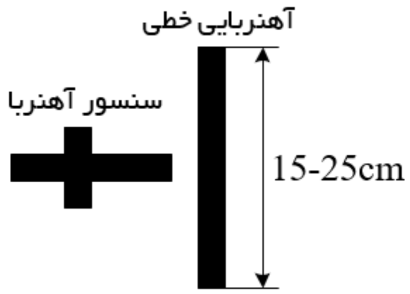
سرعت آسانسور	1.0 m/s	1.5 m/s	1.75 m/s	2.0 m/s
اولین دورانداز اجباری (سرعت بالا)	-	-	2.5m – 3.0m	3.0m – 3.4m
دومین دورانداز اجباری(سرعت کم)	1.5m – 1.7m	2.3m – 2.6m	1.5m – 1.8m	1.5m – 1.8m



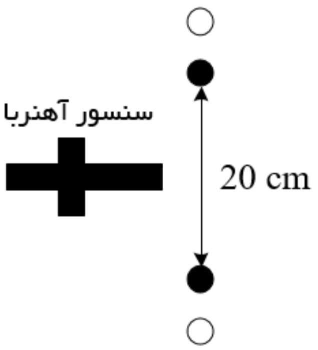
۲-۵-۱ لول طبقات

در تابلو فرمان کامپکت شما فقط احتیاج به چیدن آهنربای لول طبقات دارید و نیازی به دور انداز طبقات نمی باشد.
سنسور لول طبقات باید سر طبقات روشن و خارج از آن خاموش باشد.
چیدمان آهنربا:

۱- آهنربایی خطی: در این حالت باید از آهنربای خطی به طول حداقل ۱۵ و حداکثر ۲۵ سانتیمتر استفاده کنید. زمانی که آسانسور سر لول طبقه می باشد، سنسور آهنربا وسط آهنربا قرار داشته باشد.



۲- آهنربای گرد: در این حالت باید از ۴ آهنربایی گرد استفاده کنید. دو آهنربایی روشن در وسط و دو آهنربایی خاموش در کناره. هنگامی که آسانسور سر لول طبقه می باشد آهنربایی روشن را در فاصله 10cm از سنسور قرار دهید و آهنربایی های خاموش را در فاصله 2-4 cm آهنربا های روشن قرار دهید.



توجه: بهتر است از آهنربایی خطی برای لول طبقات استفاده شود.

۱–۵–۳ وسایل جانبی

هنگام بستن ورودی های پرده نوری، سنسور اضافه وزن، شستی DO و شستی DC حتما از تیغه باز استفاده کنید. یعنی هنگام فعال شدن ورودی های مربوطه روشن شوند.

توجه: در پنل داخل کابین معمولا شستی DO به صورت تیغه بسته استفاده می شود. آنرا تغییر داده و به صورت تیغه باز استفاده کنید و یا پارامتر زیر را تغییر دهید:

3. Programming > T: Expand Para > T07= +1

درب بدون حد:

H06 (Door limit) = NO,   J20 (Close limit) = OFF

درب با حد:

H06 (Door limit) = NC,   J20 (Close limit) = ON

تعریف نوع درب:

J33 (Door Type) =   0: Automatic,   اتوماتیک
1: Semi-Door,   نیمه اتوماتیک
2: Manual door   بدون درب داخل

تعریف تعداد درب:

J17 (Open type) =   0: One door,   تک درب
1: 2 door together,   دو درب شبیه هم
2: 2door separately   دو درب جدا از هم

تعریف پارک درب:

J21 (Open Wait) =   ON پارک باز ,   OFF پارک بسته

۱-۵-۴ شناسایی

قبلا از شناسایی داخل چاله آسانسور موارد زیر را مجدد چک کنید:

1- پل های سری ایمنی را برداشته و تمامی موارد ایمنی در مدار باشند.
2- دور انداز های اجباری بسته شده باشند.
3- آهنربایی لول طبقات چیده شده باشند.
4- درب کابین نصب شده و نرمال شده باشد.
5- پنل شستی داخل کابین نصب و سیم کشی شستی ها و نمایشگر آن انجام شده باشد.
6- پنل و شستی طبقات نصب و سیم کشی شده باشند.

بعد از اینکه موارد بالا را چک کرده و از عملکرد سری ایمنی مطمئن شدید، کابین آسانسور را به صورت رویزیون به پایین تر طبقه برده و سر طبقه نگه دارید. در این حالت:

باید ورودی X14 (سنسور لول طبقه) روشن باشد.

باید ورودی X21 (دور انداز اجباری بالا) روشن و X22 (دور انداز اجباری پایین) خاموش باشد.

باید حد های نرم افزاری روشن باشد. (ورودی های X15, X16)

بعد از بررسی موارد بالا آسانسور را نرمال کرده و پارامتر زیر را فعال کنید:

3. Programming > K: Debug Parameter > K04 (Shaft Learn) = ON

در این حالت درب کابین یک بار باز و بسته شده و با سرعت تنظیم شده در پارامتر C07 (Learn Speed) شروع به حرکت می کند. در این حالت فاصله طبقات و تعداد آن را به صورت اتوماتیک به دست آورده در بالاترین طبقه متوقف می شود.

بعد از شناسایی برای اطمینان از شمارش صحیح طبقات پارامتر K08(Max Floor) را چک کنید. اگر صحیح بود آسانسور قابل استفاده به صورت نرمال می باشد.

برای تنظیات دقیقتر و حرکت بهتر آسانسور با بخش فنی شرکت تماس بگیرید.

قسمت دوم : پارامتر ها

1- **SYS Operation**
   - OP1: Password1
   - OP2: Password2
   - OP3: Motor Learn
   - OP4: Data Init
   - OP5: Data Copy
   - OP6: Date
   - OP7: Time
   - OP8: Language
   - OP9: Password3

2- **Quick setting**

3- **Programming**
   - B: Drive Menu
   - C: S Curve
   - D: Digital Par
   - E: ASR Par
   - F: Protect Par
   - G: Time Sequence
   - H: I/O Setting
   - I: Analog Input
   - J: Function
   - K: Debug Par
   - M: Level
   - Q: Other Para
   - T: Expand Par

4- **Monitoring**
   - L: Monitor Par
   - P: Recorded Error
   - O: I/O
   - S: Speed Graph

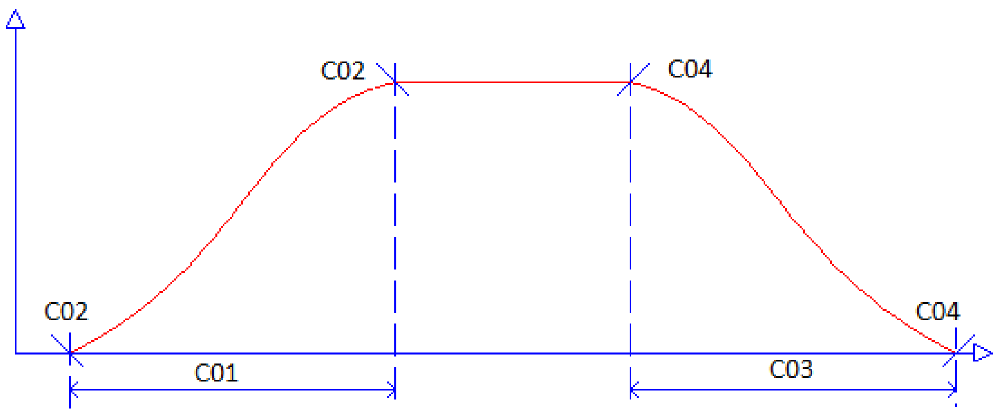
5- **Call**

OP: system operation parameters			
ردیف	نام	توضیحات	تنظیمات
OP01	**Password 1**	رمز ورودی اول. پیش فرض ۰۰۰۰۰۰۰۰۰	
OP02	**Password 2**	رمز ورودی دوم.	
OP03	**Motor learn**	اتوتیون موتور: 0: تیون با بار موتور گیرلس و گیربکس 1: تیون بدون بار موتور گیرلس و گیربکس	
OP04	**Data Initial**	ریست کردن درایو و کنترلر: ۰: ریست درایو برای موتور های گیرلس ۱: ریست درایو برای موتورهای گیربکس ۲: ریست کنترلر	
OP05	**Data Copy**	کپی کردن اطلاعات داریو و کنترلر: ۰: خواندن اطلاعات درایو بروی کی پد ۱: ریختن اطلاعات درایو از روی کی پد ۲: چک کردن اطلاعات درایو ۳:خواندن اطلاعات کنترلر بروی کی پد ۴: ریختن اطلاعات کنترلر از روی کی پد ۵: چک کردن اطلاعات کنترلر	
OP06	**Date**	تنظیمات تاریخ	
OP07	**Time**	تنظیمات زمان	
OP08	**Language**	تغییر زبان ۰: چینی ۱: انگلیسی	

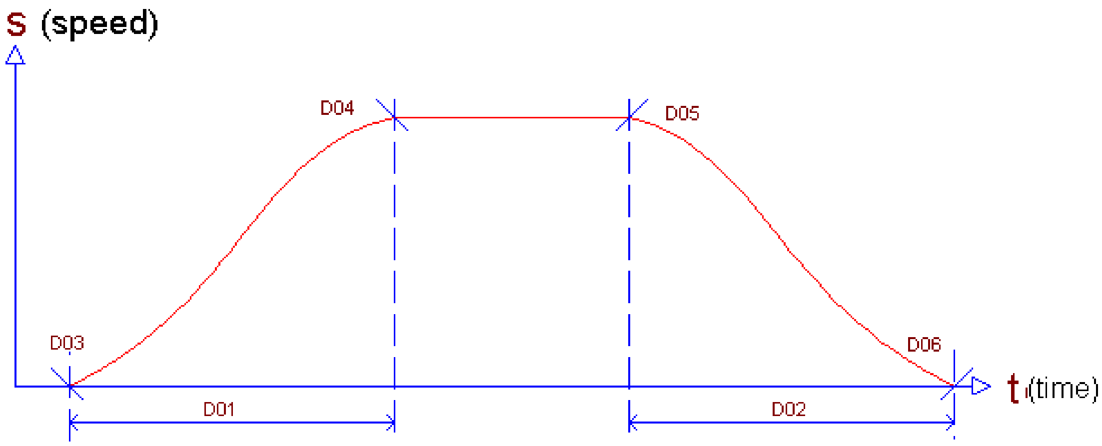
Quick Set			
ردیف	نام	توضیحات	تنظیمات
B04	**Motor Mode**	انتخاب مد کنترل موتور ۰: V/F ۱: Sensor less ۲: close loop vector control ۵:PM Magnetic	2/5
B05	**Encoder Type**	انتخاب نوع انکودر: ۰: ABZ ۲: SINCOS ۷: ENDAT	0/2,7
B06	**Encoder Pulse**	تعداد پالس انکودر	1024
B09	**Offset Angel**	مقدار زاویه فاز موتور گیرلس	000.0
B10	**Motor Power**	توان موتور	7.5
B12	**Motor Cur**	مقدارجریان موتور	23.0A
B13	**Motor Volt**	مقدار ولتاژ موتور	380/320
B14	**Motor Freq**	مقدار فرکانس موتور	50/30
B15	**Motor Speed**	مقدار دور موتور	1420/96
B16	**No Load Cur**	مقدار جریان بی بار موتور گیربکس	9.2/0 A
B22	**Direction1**	تغییر جهت حرکت موتور	OFF
B23	**Direction2**	تغییر جهت شمارش انکودر در کنترلر	OFF
J04	**Stop Mode**	حالت توقف ۰: توقف به صورت مستقیم بدون پیاده روی ۱: توقف به صورت مستقیم با کمی پیاده روی ۲: حالت دیجیتال	0
C10	**User speed**	مقدار سرعت مورد نظر آسانسور (متر بر ثانیه)	1.0 m/s
C11	**Rated speed**	مقدار سرعت واقعی آسانسور (متر بر ثانیه)	1.0 m/s
K04	**Shaft Learn**	شناسایی چاه آسانسور	0: OFF
F31	**Hspeed limit**	حد سرعت بالا	03.0m/s
F32	**Lspeed limit**	حد سرکت کم	01.5m/s
L30	**H speed Sw**	مقدار سرعت بالا هنگام برخورد با دورانداز اجباری بلند	
L31	**L speed Sw**	مقدار سرعت کم هنگام برخورد با دورانداز اجباری کوتاه	

B: Drive Menu			
ردیف	**نام**	**توضیحات**	**تنظیمات**
B01	**Capacity**	توان درایو	7.5KW
B02	**Mani Power**	مقدار ولتاژ درایو	400V
B03	**Carrier Freq**	مقدار فرکانس حامل	8.0KHZ
B04	**Motor Mode**	انتخاب مد کنترل موتور ۰: V/F ۱: Sensor less ۲: Magnetic Flux ۵:PM Magnetic	2/5
B05	**Encoder Type**	انتخاب نوع انکودر: ۰: ABZ ۲: SINCOS ۷: ENDAT	0/2
B06	**Pulse Number**	تعداد پالس انکودر	1024/ 2048
B07	**Filter Time**	1.0---25.0mS	3.0ms
B09	**Offset Angel**	مقدار زاویه فاز موتور گیرلس	000.0^{0}
B10	**Motor Power**	توان موتور	7.5KW
B12	**Motor Cur**	مقدارجریان موتور	23.0A
B13	**Motor Volt**	مقدار ولتاژ موتور	380/320
B14	**Motor Freq**	مقدار فرکانس موتور	50/30HZ
B15	**Motor RPM**	مقدار دور موتور	1450/96
B16	**No Load Cur**	مقدار جریان بی بار موتور گیربکس	9.2/0A
B17	**Rated Slip**	ضریب لغزش	1.60HZ
B18	**Resistor**	مقدار مقاومت سیم پیچ موتور	1.150
B19	**Leakage**	مقدار مقاومت ظاهری سیم پیچ موتور	18.0%
B20	**Speed Slip1**	این مقدار در اتوتیون بدست می آید.	20%
B21	**Speed Slip2**	این مقدار در اتوتیون بدست می آید.	5%
B22	**Machine Dir**	تغییر جهت حرکت موتور	OFF
B23	**Count dir**	تغییر جهت شمارش انکودر در کنترلر	OFF
B24	**Angel for IM power off**		232
B25	**IM wire connection**		
B26	**Selection for encoder correction**		
B27	**Detect time for encoder disconnection**		
B28	**Rotor resistance for AM**		
B29	**Motor multi-inductor for AM machine**		
B30	**Electronic inductor for Q shaft for PM machine**		
B31	**Electronic inductor for D shaft for PM machine**		
B32	**IM back EMF coefficient**		

C: S Curve			
ردیف	نام	توضیحات	تنظیمات
C01	**Accelerate**	مقدار شتاب مثبت حرکت	$00.600 m/s^2$
C02	**Start Jerk**	مقدار Jerk برای شروع حرکت	01.00s
C03	**Deceleration**	مقدار شتاب منفی حرکت	$00.600 m/s^2$
C04	**Stop Jerk**	مقدار Jerk برای ایست حرکت	01.00s
C05	**Creep Speed**	مقدار سرعت پیاده روی	00.100m/s
C06	**Insp Speed**	مقدار سرعت رویزیون	00.300m/s
C07	**Learn Speed**	مقدار سرعت شناسایی	00.300m/s
C08	**Rescue speed**	مقدار سرعت نجات اضطراری	00.050m/s
C09	**Re-level Speed**	مقدار سرعت Re-level	00.020m/s
C10	**User speed**	مقدار سرعت مورد نظر آسانسور (متر بر ثانیه)	01.000m/s
C11	**Rated speed**	مقدار سرعت واقعی آسانسور (متر بر ثانیه)	01.000m/s
C12	**Creep Distant**	فاصله پیاده روی	



D: Digital Parameter			
ردیف	نام	توضیحات	تنظیمات
D01	**Acc Time**	مقدار شتاب مثبت برای حالت دیجیتال	2.5s
D02	**Dec Time**	مقدار شتاب منفی برای حالت دیجیتال	2.5s
D03	**Acc Start Jerk**	مقدار Jerk برای شروع حرکت	1.2s
D04	**Acc End Jerk**	مقدار Jerk برای شروع حرکت	0.8s
D05	**Dec Start Jerk**	مقدار Jerk برای ایست حرکت	0.8s
D06	**Dec End Jerk**	مقدار Jerk برای ایست حرکت	1.2s
D07	**Creep Speed**	مقدار سرعت پیاده روی	3/1.50HZ
D08	**Insp Speed**	مقدار سرعت ریویزیون	8/4.00HZ
D09	**Learn Speed**	مقدار سرعت شناسایی	8/4.00HZ
D10	**Rescue speed**	مقدار سرعت نجات اضطراری	1.50HZ
D11	**Re-level speed**	مقدار سرعت Re-level	1.50HZ
D12	**Middle Speed**	مقدار سرعت متوسط حرکت	25/15.00HZ
D13	**High Speed**	مقدار سرعت بالا حرکت	40/20.00HZ
D14	**Speed Step**	تعداد انتخاب سرعت	1
D15	**Highest Frequency**		50HZ
D16	**Upper limit**		50HZ
D17	**Lower limit**		0HZ



E:ASR Parameter			
ردیف	نام	توضیحات	تنظیمات
E01	**Position Lock**	فعال کردن Position Lock	ON/OFF
E02	**Position Gain**	مقدار Position Lock	01.2
E03	**DWELL Freq**	فرکانس شروع حرکت برای حالت DWELL	0.00HZ
E04	**DWELL Time**	مدت زمان حالت DWELL	0.00s
E05	**DC brake current for start**		A
E06	**DC brake time for start**		S
E07	**DC brake start while stop**		Hz
E08	**DC brake wait time while stop**		S
E09	**DC brake current while stop**		A
E10	**DC brake time while stop**		S
E11	**High P.Gain**	مقدار P.Gain برای سرعت دور تند	015/015
E12	**Slow P.Gain**	مقدار P.Gain برای سرعت دور کند	015/015
E13	**Start P.Gain**	مقدار P.Gain برای شروع حرکت	020/040
E14	**High I. Time**	مقدار I.Gain برای سرعت دور تند	100/50ms
E15	**Slow I. Time**	مقدار I.Gain برای سرعت دور کند	100/50ms
E16	**Start I. Time**	مقدار I.Gain برای شروع حرکت	100/3ms
E17	**ASR Freq**	فرکانس سوییچ کردن بین ASR	5.00HZ
E18	**Torque Time1**	فیلتر گشتاور	00.1s
E19	**Upper limit for torque**	حد گشتاور	180%
E20	**Deceleration time for torque**	مدت زمان کاهش گشتاور	350ms
E21	**Cur P Gain**	مقدار P.Gain جریان	50%
E22	**Current loop integral time**		
E23	**Current filter coefficient for PM machine**		
E24	**Spare**		
E25	**Magnetic flux observation gain**		
E26	**Magnetic flux observation filter gain**		
E27	**D shaft current proportional gain**		
E28	**Q shaft current proportional gain**		
E29	**Percentage improvement for low frequency torque**		
E30	**Filter coefficient for Q shaft electric inductor**		

F: Protect Parameter			
ردیف	نام	توضیحات	تنظیمات
F01	**Overload**	۰: بدون حفاظت ۱: توقف بدون کنترلر سرعت ۲: توقف با شیب منفی ۳: توقف با شیب منفی و Jerk ۴: آلارم	2
F02	**Over Time1**	مدتی زمانی کهبعد از آن درایو خطایی Overload بزند.	1.0s
F03	**Overheating**	۰: بدون حفاظت ۱: توقف بدون کنترلر سرعت ۲: توقف با شیب منفی ۳: توقف با شیب منفی و Jerk ۴: آلارم	1
F04	**Temperature3**	تنظیم درجه حرارتی که درایو خطایی Overheating بزند.	$85C^0$
F05	**Heat Time**	مدت زمانی که درایو بعد از رسیدن به درجه حرارت مشخص خطا بزند.	10S
F06	**Fun T Start**	تنظیم درجه حرارتی که فن های درایو روشن شود.	$45C^0$
F07	**Temperature4**	Other overheat protection device (spare)	OFF
F08	**Over Torque**	۰: بدون حفاظت ۱: توقف بدون کنترلر سرعت ۲: توقف با شیب منفی ۳: توقف با شیب منفی و Jerk ۴: آلارم	1
F09	**Torque Value**	تنظیم مقدار Torque موتور	160%
F10	**Torque Time2**	مدت زمانی که می تواند مقدار Torque را تحمل کرده و خطا نزند	2.5S
F11	**Over Speed1**	۰: بدون حفاظت ۱: توقف بدون کنترلر سرعت ۲: توقف با شیب منفی ۳: توقف با شیب منفی و Jerk ۴: آلارم	1
F12	**Over Freq1**	تنظیم مقدار فرکانسی که درایو خطایی Stall بزند.	20HZ
F13	**Over Time2**	تنظیم زمان برای حفاظت خطایی Stall	1.5s
F14	**Over Speed2**	۰: بدون حفاظت ۱: توقف بدون کنترلر سرعت ۲: توقف با شیب منفی ۳: توقف با شیب منفی و Jerk ۴: آلارم	1
F15	**Over Freq2**	تنظیم مقدار فرکانسی برای خطایی Over speed	105HZ

F16	**Over Time3**	تنظیم مدت زمان برای خطایی Over Speed	2.5S
F17	**PG Protect**	فعال کردن حفاظت قطع بودن سیم های انکودر	OFF
F18	**PG Input**	۰: بدون حفاظت ۱: توقف بدون کنترل سرعت ۲: توقف با شیب منفی ۳: توقف با شیب منفی و Jerk ۴: آلارم	0
F19	**PG Value**	تنظیم آستانه حفاظت قطع بودن فاز ورودی	20V
F20	**PG Output**	فعال کردن حفاظت قطع بودن فاز خروجی	ON
F21	**Motor Output**	فعال کردن حفاظت Motor creep age	ON
F22	**UPS Enable**	فعال کردن برای حرکت کردن با ولتاژ پایین	OFF
F23	**UPS Terminal**	تنظیم تریمنال ورودی برای فعال کردن حالت UPS	28
F24	**Run Time**	مدت زمان حفاظت تراول تایم	60S
F25	**Level Time**	تنظیم مدت زمان تغییر حالت سنسور لول طبقه	13S
F26	**Safety Shoes**	مدت زمان برای فعال شدن حفاظت پرده نوری	10S
F27	**Open Time**	حفاظت مدت زمان باز کردن درب با حد(زمان باز شدن درب بدون حد)	8S
F28	**Close Time**	حفاظت مدت زمان بسته شدن درب با حد (زمان بسته شدن درب بدون حد)	8S
F29	**Error Times**	تعداد دفعاتی که می توان درب را بعد از خطا باز کند.	00
F30	**Zero Speed**	فرکانس برای چک کردن سرعت صفر	0.001HZ
F31	**Hspeed Limit**	حفاظت برای سرعت بالا ۱.۶ متر بر ثانیه	
F32	**Lspeed Limit**	حفاظت برای سرعت ۱ متر بر ثانیه	
F33	**S4-S3 Speed**	Spare	0
F34	**S3-S2 Speed**	Spare	0
F35	**S2-S1 Speed**	Spare	0
F36	**S4-S3 Range**	Spare	0
F37	**S3-S2 Range**	Spare	0
F38	**S2-S1 Range**	Spare	0
F39	**Output Check**		OFF
F40	**IGBT Protect**	فعال کردن حفاظت IGBT	5

G: Time sequence			
ردیف	نام	توضیحات	تنظیمات
G02	**DC Braking**	Starting of DC lock time	0.5/1.2
G03	**Open Brake**	Starting delay setting	0
G04	**Close Brake**	Stop when the DC lock time	0.50s
G05	**Power Off**	Output stop over time	0.00s
G06	**Stop Time**	Direction Enables release time	3.0S
G07	**Open Brake**	Brake Open Time	0.0S
G08	**Zero Speed B**	0 Speed brake delay when stop	0.15S
G09	**Output Cure**	Starting curve of output time	0.5/1.2S
G10	**Delay Open**	تاخیر باز شدن درب	2.0S
G11	**V0 Delay**	Off delay time crawling	0.9S
G12	**Ins Direct**	تاخیر قطع شدن جهت در حالت ریویزیون	0.0S
G13	**Buzzer Freq**	Frequency for the buzzer ring	1.0S
G14	**Arrival Gong**	Duration time for arrival gong	1.0S
G15	**Base Station**	مدت زمان برگشت به طبقه مورد نظر (ثانیه)	0S
G16	**Close Lamp**	مدت زمان روشنایی اتوماتیک (دقیقه)	3min

H: I/O Setting			
ردیف	نام	توضیحات	تنظیمات
H01	**Safety Shoes**	تغییر تیغه ورودی پرده نوری از NO به NC و برعکس	NO
H02	**Brake Fback**	تغییر تیغه سوییچ ترمز از NO به NC و برعکس	NC
H03	**Fire Input**	تغییر تیغه ورودی آتش از NO به NC و برعکس	NO
H04	**Run Feedback**	تغییر تیغه ورودی کنتاکتور موتور از NO به NC و برعکس	NO
H05	**Overload**	تغییر تیغه ورودی اضافه بار از NO به NC و برعکس	NO
H06	**Door Limit**	تغییر تیغه ورودی حد های درب از NO به NC و برعکس	NC
H07	**Cam Setting**	Cam setting for open door in advance: (0) Invalid (1) Hand Door (2) Slow Speed	0

I:Analog Input			
ردیف	نام	توضیحات	تنظیمات
I01	**Input Type**	0: IO input for parallel 1: Signal input for analog	0
I02	**Light Load**	Simulate voltage for car light load	00.0V
I03	**Half Load**	Simulate voltage for car half load	00.0V
I04	**Full load**	Simulate voltage for car full load	00.0V
I05	**Overload**	Simulate voltage for car over load	00.0V

J: Function			
ردیف	نام	توضیحات	تنظیمات
J01	**Connect Mode**	فعال کردن کنترل گروهی	OFF
J02	**Address**	آدرس کنترلر	01
J03	**Diff Floor**	تنظیم اختلاف طبقات برای حالت دوبلکس و گروهی.	0
J04	**Stop Mode**	تنظیم حالت توقف: ۰: به صورت شیرجه ای (Direct to stop) ۱: به صورت شیرجه ای ولی با کمی پیاده روی ۲: به صورت دیجیتال	0
J05	**Manual Dire**		0
J06	**Manual Close**	۰: شستی DC را باید نگه دارید تا درب بسته شود. ۱: شستی DC یک بار فشار دهید تا درب بسته شود.	1
J07	**Trouble**	فعال کردن، کنسل شستی ها در حالت LIGHTLOAD	OFF
J08	**Trouble Num**	تعداد شستی های که می شود در حالت بالا نگه داشت و مابقی را کنسل کرد.	3
J09	**Fire Display**	نمایش حالت Fire در نمایشگرها: ۰: بدون نمایش ۱: نمایش 火 ۲: نمایش F ۳: نمایش π	0
J10	**Fire Mode**	عملکرد حالت Fire: ۰: چینی ۱: هنگ گونگ ۲: روسی ۳: سنگاپور	0
J11	**Firemen**	فعال کردن حالت آتش نشان	OFF
J12	**Vice Locks**	ON/OFF	OFF
J13	**Safety Win**	ON/OFF	OFF
J14	**Spare Power**	ON/OFF	0
J15	**Re- Leveling**	فعال کردن Re-Leveling	OFF
J16	**ADO**	فعال کردن ADO	OFF
J17	**Open Type**	۰: کابین دارای یک درب باشد. ۱: کابین دارای دو درب ویک برد ICALL ۲: کابین دارای دو درب و دو برد ICALL	0
J18	**Keep Open**	فرمان باز درب را طول بازشدن ثابت نگه می دارد.	OFF
J19	**Keep Close**	فرمان بسته درب را طول مسیر حرکت ثابت نگه می دارد.	OFF
J20	**Close Limit**	حد بسته درب را چک می کند.	ON
J21	**Open Wait**	OFF: درب پارک بسته ON : درب پارک باز	OFF
J22	**Ins Door**	تنظیم باز شدن درب در حالت ریویزیون:	0

		۰: درب کابین با فشار شستی DO باز شود. ۱: درب کابین در سر طبقه فقط باز شود. ۲: درب طبقه باز نمی شود.	
J23	**Monitor**	فعال کردن حالت Monitoring	OFF
J24	**Station Lamp**	ON/OFF	OFF
J25	**Force Close**	ON/OFF	OFF
J26	**Test Enable**	با این پارامتر آسانسور به صورت اتوماتیک شستی گرفته و حرکت می کند.	OFF
J27	**Test Times**	تعداد دفعاتی که آسانسور به صورت اتوماتیک شستی بگیرد.	1
J28	**Hot Check**	فعال کردن ورودی PTC (ورودی X00)	OFF
J29	**Brake FBack**	فعال کردن فیدبک سوییچ ترمز	OFF
J30	**Check1**	ON/OFF	ON
J31	**Refresh**	ON/OFF	OFF
J32	**Check2**	ON/OFF	ON
J33	**Door Type**	تعریف نوع درب: ۰: درب تمام اتوماتیک(Auto Door) ۱: درب نیمه اتوماتیک(Half Door) ۲: بدون درب داخل (Hand Door)	0
J34	**Check3**	ON/OFF	ON
J35	**Display Err**	OFF: کد خطا در نمایشگر طبقات نشان داده نشوند. ON: کد خطا در نمایشگر طبقات نشان داده شود.	OFF
J36	**Reverse Clr**	OFF: شستی های داخل کابین در جهت عکس حرکت کنسل می شود. ON: شستی های داخل کابین در جهت عکس حرکت کنسل نمی شود.	OFF
J37	**Slow Way**		
J38	**Binary Code**	تنظیم خروجی های 7Segment به صورت دستی	

K: Debug Parameter			
ردیف	نام	توضیحات	تنظیمات
K01	**Sensor Pulse**	شمارش پالس های انکودر(فقط از روی گاورنر)	00000
K02	**Level Length**	طول آهن ربایی لول طبقه بر حسب میلیمتر	0240mm
K03	**Level Pulse**	طول آهن ربایی لول طبقه بر حسب پالس	0
K04	**Shaft Learn**	شناسایی چاله آسانسور	OFF
K05	**Base Station**	تنظیم طبقه پارک آسانسور	1
K06	**Fire Floor1**	تنظیم طبقه در حالت فعال شدن فرمان آتش	1
K07	**Fire Floor2**	Spare	
K08	**Max Floor**	تعداد طبقات آسانسور(در حالت شناسایی بدست می آید)	
K09	**Wait Floor1**		03
K10	**Wait Floor2**		03
K11	**Order En**	غیر فعال کردن شستی های آسانسور	
K12	**Door1 En**	فعال و غیر فعال کردن درب ۱ آسانسور	
K13	**Door2 En**	فعال و غیر فعال کردن درب ۲ اسانسور	
K14	**Display**	تنظیم شاخص طبقات F: 01 (طبقه مورد نظر) P: 01 (شاخص مورد نظر)	

L: Status			
ردیف	نام	توضیحات	تنظیمات
L01	**Target Freq**	فرکانس انتخاب شده	000.00HZ
L02	**Output Freq**	فرکانس خروجی موتور	000.00HZ
L03	**Feedback Fre**	فرکانس فیدبک موتور	000.00HZ
L04	**Motor Speed**	تعداد دور موتور	0000RPM
L05	**Output Cur**	جریان خروجی موتور	0000.0A
L06	**Output Torq**	مقدار Torque خروجی موتور	0000.0%
L07	**Output Vol**	مقدار ولتاژ خروجی موتور	0000.0V
L08	**Output Power**	مقدار توان خروجی موتور	000.0KW
L09	**DC Voltage**	مقدار DC BUS	00495V
L10	**Temperature1**	درجه حرارت هیت سینک IGBT	$30C^0$
L11	**Temperature2**	درجه حرارت موتور	$0C^0$
L12	**Run Time**	جمع ساعت کار کرد آسانسور	0H
L13	**Run Counter**	جمع تعداد دفعات آسانسور(در حالت نرمال)	0
L14	**State**		
L15	**Motor Pulse**	پالس انکودر موتور	0
L16	**Encode Pulse**	نسبت اختلاف پالس انکودر	10P/S
L17	**Software**	نمایش ورژن کنترلر/ درایو/ نمایشگر	
L18	**Position**	نمایش پالس های مکانی اسانسور	
L19	**RUN-IN**	فاصله لول طبقه	0
L20	**V1 Distance**	فاصله دور انداز ۱ متر بر ثانیه	67183
L21	**V2 Distance**	فاصله دور انداز ۱.۶ متر بر ثانیه	107138
L22	**V3 Distance**	فاصله دور انداز ۲ متر بر ثانیه	0
L23	**V2 Slow Down**		9
L24	**V3 Slow Down**		5
L25	**Start V2**		18
L26	**Start V3**		10
L27	**Floor Data**	مقدار پالس طبقات	0
L28	**Check Pulse**	Pulse adjustment times display	0
L29	**Pulse Error**	Max. value for pulse bias	0
L30	**high speed S**	سرعت اسانسور هنگام برخورد با دورانداز بلند	
L31	**Low speed S**	سرعت آسانسور هنگام برخورد با دورانداز کوتاه	
L32	**B104 Value**		2
L33	**B105 Value**		5
L34	**D201 Value**		300
L35	**U221 Value**		
L36	**U222 Value**		
L37	**A107 Value**		0
L38	**A108 Value**		0

O: I/O			
ردیف	نام	توضیحات	تنظیمات
O01	**Input**	نمایش ورودی های کنترلر	
O02	**Output**	نمایش خروجی های کنترلر	
O03	**PM709**	نمایش ورودی و خروجی های PM709 و ورودی های ICALL	

P: Record			
ردیف	نام	توضیحات	تنظیمات
P01	**Driver Record**	نمایش خطا های درایو	
P02	**Current Error**	نمایش آخرین خطایی درایو با جزئیات	
P03	**Lift Record**	نمایش خطایی کنترلر	
P04	**Clear Record**	پاک کردن خطا ها	

Q: Other Parameter

ردیف	نام	توضیحات	تنظیمات
Q01	**Bak1**	مدت زمان تاخیر بسته شدن درب	5.0S
Q02	**Bak2**	مدت زمان باز و بسته شدن درب در حالت دوبلکس. اگر دراین زمان درب بازو بسته نشود اسانسور دیگری را ارسال می کند.	25S
Q03	**Bak3**	تنظیم زمان تاخیر جهت. تنظیم زمان تاخیر جهت بعد از باز شدن ترمز. به جزء حالت ریویزیون	0.6S
Q04	**Bak4**	تنظیم تاخیر قطع شدن کنتاکتور موتور. تنظیم تاخیر قطع شدن کنتاکتور موتور بعد قطع شدن سگنال جهت.	0.2S
Q05	**Bak5**		1.5S
Q06	**Bak6**	تاخیر برای استفاده از شستی DC	1
Q07	**Bak7**		0
Q08	**Bak8**		10s
Q09	**Bak9**	مدت زمان بسته شدن درب با تاخیر	0001S
Q10	**Bak10**		
Q37	**Bak37**	۰: غیر فعال کردن برد PM709 ۱: فعال کردن برد PM709	1
Q38	**Bak38**		0
Q39	**Bak39**	تعریف خروجی نمایشگر کامپکت پی: ۰: سون سگمنت ۱: باینری ۲: نقطه به نقطه ۳: گری کد ۴: تنظیم دستی	0
Q40	**Bak40**	تنظیم غیر فعال کردن احضار آسانسور: ۱: غیر فعال کردن احضار کابین ۲: غیرفعال کردن احضار طبقات ۳: غیر فعال کردن احضار کابین و طبقات	0
Q41	**Bak41**	Correction selection, default setting is “0”. While set to be “1”, it will do correction for the S curve while deceleration.	1
Q42	**Bak42**	۱: درب طبقات باز نشود	0
Q43	**Bak43**	تنظیم سرعت شروع حرکت بر حسب متر بر ثانیه	0
Q44	**Bak44**	It will do the pulse correction while current door zone pulse differ from self-learning value and this differ value is within range --differ value x flag length.	3
Q45	**Bak45**	Monitor the pulse for upper forced change of short travel distance	
Q46	**Bak46**	Monitor the pulse for upper forced change of long travel distance	
Q47	**Bak47**	۰: ورودی اضافه بار از کنترلر ۱: ورودی اضافه بار از برد PM709	1

		2: Out Call 64:Activate the IC card function	
Q48	**Bak48**	تنظیم احضار کابین و طبقات در کامپکت پی: ۰: طبقات UP/DOWN و کابین پارالر تا ۸ توقف ۱: طبقات Down و کابین پارالر تا ۱۱ توقف ۲: طبقات سیمپلکس و کابین پارالر تا ۱۱ توقف ۱۶: طبقات UP/DOWN و کابین سریال تا ۱۲ توقف ۱۷ : طبقات Down و کابین سریال تا ۲۲ توقف ۱۸ : طبقات سیمپلکس و کابین سریال تا ۲۲ توقف	17
Q49	**Bak49**	سرعت بازگشت به پایین ترین طبقه، زمانی که کنترلر در شمارش طبقات اشتباه کرده باشد.	800
Q50	**Bak50**	تعداد طبقاتی که Up تعریف می کنیم.	1

T: Expand Para

ردیف	نام	توضیحات	تنظیمات
T07		+۱ : شستی DO را NC می کند. +۲ : شستی های DO,DC را در هنگام باز و بسته روشن نگه می دارد.	
T09		0: Save encoder position by controller (for Iraq) 1:Save encoder position by converter (normal)	
T14		+2: no up down limited	
T15		1:For destination group	
T30	X30 Select	تعریف ورودی X30: 1: Fireman 2: Seismic 3: Door Close limit 1 4: Door open limit 1 5: Door Close limit 2 6: Door open limit 2 7: Photocell 1 8: Photocell 2 9: Driver 10: Door open button 11:Door close button	3
T31	X31Select	تعریف ورودی X31	4
T32	X32 Select	تعریف ورودی X32:	7
T33	X33 Select	تعریف ورودی X33:	9
T34	X34 Select	تعریف ورودی X34:	10
T35	X35 Select	تعریف ورودی X35:	11
T36	X04 Select	0: E.Brack 1: Half Load 2: Full Load	0
T45	Set A main door, the floors between 1-32, which floors allowed not to be controlled by IC card.		
T46	Set A main door, the floors between 33-64, which floors allowed not to be controlled by IC card.		
T47	Set B vice door, the floors between 1-32, which floors allowed not to be controlled by IC card.		
T48	B vice door, the floors between 33-64, which floors allowed not to be controlled by IC card.		
T50	While value is “1”, it will show E37 error if SMS module is not connected and the door keep open.		0

قسمت سوم : خطاها

۳-۱ خطا های کنترلر

E1: Security circuit opened (open safety circuit)

E1: سری ایمنی باز شده است.

یک از سوئیچ های سری ایمنی قطع شده است. مانند: سویئچ شالتر های پایین و بالا، گاونر داخل چاه، استپ ها، پاراشوت و غیره. دراین حالت LED های ورودی سری ایمنی خاموش شده است. ورودی های X23,X24,X25

فیوز ۱۱۰ را چک کنید، سویئچ های که ممکن است فعال شده باشد را ریست کنید.

E2: Door Lock Opened or Error (lock fault)

E2: خطا و یا قفل درب باز شده است.

یکی از درب های طبقات و یا درب کابین باز شده است. و یا خوب بسته نشده است.در این حالت ورودی X25 روشن و یکی و یا هردو ورودی های X24,X23 خاموش می باشد.

قفل ها را چک کنید، قفل درب کابین را چک کنید.

E3: Can't Find the Leveling Point

E3: عدم شناسایی محل لول طبقه. (۱۰ ثانیه بعد از کاهش سرعت به لول طبقه نرسیده است.)

سنسور لول آسیب دیده است و یا محل آهنربا ها تغییر و یا جابه جا شده است.

سنسور لول طبقه را چک کنید(فاصله سنسور با آهنربا را چک کنید) و درصورت لزوم تعویض کنید.

E4: Can't Find the Deceleration Point

E4: نقطه کاهش سرعت را پیدا نمی کند.

سوییچ های دور انداز اجباری دچار خطا شده اند، محل آهنربا ها مشکل دارد، کنترلر در شمارش پالس دچار مشکل شده است. پارامتر F25 اشتباه تنظیم شده است.

سوییچ دور اندازهای اجباری را چک کنید. شمارش پالس ها را در پارامتر L18 چک کنید(منظم و در جهت حرکت تغییر کند). تنظیم پارامتر F25 را چک کنید(پیش فرض ۱۳ ثانیه)

E5: Up Limited Switch Opened

E5: سوییچ حد بالا قطع شده است.

سوییچ حد آسیب دیده و یا قطع شده است. در این حالت آسانسور به سمت بالا حرکت نمی کند ولی در جهت پایین کار می کند.

ورودی X16 خاموش می باشد.

E6: Down Limited Switch Opened

E6: سوییچ حد پایین قطع شده است.

سوییچ حد آسیب دیده و یا قطع شده است. در این حالت آسانسور به سمت پایین حرکت نمی کند ولی در جهت بالا کار می کند.

ورودی X15 خاموش می باشد.

E7: Deceleration Switch Error

E7: خطایی سوییچ دور اندازی (به محض برخورد با دور انداز اجباری توقف کرده و این خطا مشاهده می شود.)
دور انداز ها اجبار جا به جا باشد.(مطابق نقشه دوراندازها را چک کنید.)
فاصله دور اندازی ها بالا و پایین یکی نیست.

E8: Contact Not Release

E8: کنتاکتور موتور و یا ترمز جذب نشده است.

در این حالت آسانسور حرکت نمی کند.

منطق ورودی فیدبک کنتاکتور موتور یا ترمز (X12) اشتباه تعریف شده است.(پارامتر H04)

کنتاکتور موتور و یا ترمز آسیب دیده است. (تیغه کمکی کنتاکتور ها خراب شده است)

E9: Taco Direction Error

E9: خطایی جهت حرکت انکودر

فاز های A,B انکودر جابه جا و یا قطع می باشد.

برای تغییر جهت فاز های انکودر، پارامتر B23 را تغییر دهید.

E10: Brake Error

E10: خطایی فیدبک ترمز

بعد از استارت موتور فیدبک ترمز آن نیامده است. در این حالت آسانسور در اولین ایستگاه متوقف شده و آسانسور از سرویس خارج می شود.

سوییچ فیدبک ترمز موتور آسیب دیده و یا قطع شده است. ورودی X13 فیدبک ترمز می باشد.

منطق ورودی فیدبک ترمز را در پارامتر H02 چک کنید.

E11: Run Time Error

E11: خطایی تراول تایم

در این حالت آسانسور حرکت نمی کند تا تابلو فرمان را یک بار ریویزیون نرمال کنید.

مدت زمان حرکت آسانسور بیشتر از زمانی است که در پارامتر F24 تنظیم شده است و یا ورودی سنسور لول تغییر نکرده است.

E12: Inverter Error

E12: خطایی درایو

درایو دچار مشکل و خطا شده است. برای مشاهده خطایی درایو پارامترهای P0, P1 را مشاهده کنید.

برای حل مشکل با بخش فنی تماس بگیرید.

E13: Door Contact not Release

E13: کنتاکت درب قطع نشده است.

۳ ثانیه بعد از فرمان باز درب، درب باز نشده است. تا زمانی که درب باز نشود آسانسور مجدد شروع به کار نمی کند.

برق سر درب قطع شده است و یا سر درب در حالت دستی می باشد و یا سیم کشی مدار فرمان از برد PM709 به سر درب قطع شده و یا رله های آن خراب شده است.

E14: counting error

E14: خطایی شمارش پالس ها

بین طبقه آسانسور و پالسهای که قبلا برای این طبقه محاسبه شده خطا وجود دارد.

در این حالت آسانسور نمی تواند به طور معمول در لول طبقه متوقف شود. بعضی مواقع ممکن است این خطا به خاطر خطاهای E2,E4,E9 باشد.

سنسور لول طبقه ممکن است دچار مشکل شده باشد. کابین لیز خوردگی داشته باشد.

راه حل: بررسی اتصال زمین اینورتر، اتصال سیم ها به کنترلر درست انجام شده باشد، شیلد کابلها از هر دو طرف به زمین وصل شده باشد.

خروجی کارت انکودر را بررسی کنید، سنسور لول را چک کنید، بررسی لیز خوردگی کابین.

اگر مشکل حل نشد یک بار دیگر شناسایی داخل چاه آسانسور را انجام دهید.

E15: pulse counting floor and sensor count is not consistent

E15: شمارش پالس طبقات با تعداد لول طبقات سازگاری ندارد.

سنسور لول طبقه آسیب دیده است، و یا نصب آن درست نیست، دفعات خاموش و روشن شدن سنسور مشکل دارد، و یا سیم کشی سنسور لول درست انجام نشده است.

سنسور لول طبقه را چک کنید اگر آسیب دیده است آنرا تعویض کنید. اتصالات آن و تعداد خاموش و روشن شدن آنرا چک کنید.

E16: in E22 fault, the elevator at the limit but end station signal is not correct,

E16: در خطایی E22 ، اسانسور در محلی است که باید دور انداز اجباری قطع شده باشد ولی این اتفاق نیفتاده است.

سوییچ دور انداز اجباری آسیب دیده است و یا در محل خود نصب نشده است.

E17: Please call the company.

E17: لطفا با شرکت تماس بگیرید.

E18: the direction of output signal for 4 seconds after the detected signal converter

E18: بعد از ۴ ثانیه فیدبک حرکت از درایو دریافت نشده است.

تنظیمات درایو درست انجان نشده است.پارامتر G01 . ترمینال مربوطه ققطع می باشد. کنتاکتور موتور به طور ناگهانی قطع شده است.

E19: not

E20: floor records to strong switch inconsistencies, the elevator is not in the end station and switches off

E20: طبقه ذخیره شده با محل فعلی آسانسور متفاوت می باشد. آسانسور در ایستکاه پایانی نمی باشد ولی دور انداز اجباری قطع می باشد.

دور انداز اجباری آسیب دیده و یا درست نصب نشده است. سنسور لول طبقه آسیب دیده است و یا خطاا شمارش پالس

E21: mechanical brake feedback set point adhesion test, if the mechanical brake feedback point adhesion times this fault.

E21: خطایی چسبیدگی فیدبک ترمز میکانیکی موتور.

سوییچ ترمز را چک کنید.

E22: floor records to strong switch inconsistent, elevator in the end station and change ceaselessly open

E22: طبقه ذخیره شده با محل فعلی آسانسور متفاوت می باشد. آسانسور در ایستگاه پایانی است و دور انداز اجباری دائم باز می باشد.

دور انداز اجباری را اسیب دیده شده است.

E23: button stuck, stuck for over 30 seconds

E23: شستی گیر کرده است. شستی بیش از ۳۰ پانیه می باشد که گیر کرده است.

E24: when the door lock is switched on for more than 3 seconds, close spacing without disconnecting the computer will record the fault, then E24, and in layer showing the Fault signal, and reverse the door, if there is no. 2 door machine, door machine No. 2 closed limit input must be in place.

E24: حد های درب دچار مشکل شده است.

حد های درب و یا تنظیمات برد سر درب را چک کنید.

E25: advance the function of opening the door, not detected" safety zone" input point

E25: در حالت ADO ورودی Safety Zone فعال نشده است.

اتصالات برد ADO و کنترلر را چک کنید.

E26: not

E27: advance the function of opening the door, not detected" contacts" input

E27: در حالت ADO ورودی contact فعال نشده است.

اتصالات برد ADO و کنترلر را چک کنید.

E28: advance the function of opening the door, not detected frequency converter speed input

E28: در حالت ADO ورودی سرعت از درایو فعال نشده است.

تنظیمات درایو و اتصالات را چک کنید.

E29: not

E30: in Russia mode safety window is opened, the elevator cannot take the car, security window is closed to maintenance position

E31: level switch signal adhesion fault

E31: سنسور لول طبقه ۳ ثانیه بعد از حرکت خاموش نشده است.

سنسور لول طبقه را چک کنید. تنظیمات درایو را چک کنید.(شروع حرکت آسانسور بسیار کند می باشد)

E32: motor overheating,

E32: سنسور حرارتی موتور فعال شده است.

ورودی X00 فعال شده است.(ورودی PTC) اگر سر طبقه باشد درب باز شده و حرکت نمی کند. اگر در طول مسیر حرکت فعال شود، در اولین طبقه که امکان توقف باشد ، متوقف می شود.

E34: use the open door function security module signal does not release the door zone.

E35: the integration of internal communication fault

E35: ارتباط سریال درایو و کنترلر قطع شده است.

E36: using manual door magnetic attracting over 2 minutes.

E36: استفاده از کمان برقی برای بیش از ۲ دقیقه ممکن نیست.

E38: screen action time beyond the menu F26 setting time

E38: ورودی پرده نوری بیش از زمان تنظیم شده در پارامتر F26 فعال بوده است.

E39: elevator running speed

E39: خطایی سرعت حرکت آسانسور

سرعت آسانسور بیش از مقدار تنظیم شده در پارامتر های F31,F32 می باشد.

تنظیمات پارامتر های C10, C11, B14 , B15 درست انجام نشده است.

E40: high-speed forced deceleration switch mounting distance too long

E40: سوییچ دور انداز اجباری سرعت ۱.۶ بیش از حد بلند نصب شده است.

E41: Car top board (PM709) communication error.

E41: ارتباط سریال کنترلر و برد PM709 دچار مشکل شده است.

اتصالات برد کنترلر و برد PM709 را چک کنید. نویز بیش از حد می باشد.

۳-۲ خطا های درایو

در ذیل خطا های درایو را شرح داده شده است:

E100: OC1/over current in speed variation

اضافه جریان در هنگام تغییر سرعت

در هنگام شروع حرکت و یا هنگام ایست جریان بیشتر از ۲۰۰٪ جریان نامی موتور می باشد.

علت: تنظیم شیب های درایو سریع می باشد، خروجی درایو اتصال کوتاه شده است.

E101: OC2/over current in speed stabilizing

اضافه جریان در سرعت ثابت

در یک سرعت ثابت، جریان خروجی درایو بیشتر از ۲۰۰٪ جریان موتور می باشد.

علت: اضافه جریان ، خروجی درایو اتصال کوتاه ویا اتصال بدنه شده است.

E102: OV1/Over Voltage when deceleration

اضافه ولتاژ هنگام ایستادن

در هنگام توقف ولتاژ، اضافه ولتاژ شده است.

دلیل: افزایش سرعت زیاد، مقدار مقاومت ترمز زیاد و یا قطع می باشد، IGBT ترمز آسیب دیده است.

E103: OV2/ Overvoltage when non-deceleration

اضافه ولتاژ هنگام غیر ایستادن

در هنگام غیر توقف اضافه ولتاژ شده است.

دلیل: ولتاژ ورودی زیاد می باشد، مقدار مقاومت ترمز زیاد و یا قطع می باشد، IGBT ترمز آسیب دیده است.

E104: OC3/ Instantaneous over current

اضافه جریان لحظه ای

IGBT اضافه جریان و یا افزایش حرارت داشته است.

دلیل: شیب شروع حرکت خیلی سریع می باشد، موتور و درایو هم سایز نیستند.

E105: UV1/Voltage too low

ولتاژ ورودی کاهش یافته است.

ولتاژ ورودی از مقدار تعریف شده کمتر شده است.

دلیل: ولتاژ ورودی کاهش یافته است، کنتاکتور ورودی قطع شده است، فاز ورودی قطع می باشد.

E106: OC4/IGBT over current

اضافه جریان IGBT

جریان خروجی IGBT خیلی زیاد شده است.

دلیل: جریان بیش از حد افزایش یافته است یا پارامتر ها تنظیم نشده است.

E107: OV3/Power Voltage too high

ولتاژ قدرت بیش از حد افزایش داشته است.

دلیل: مقدار ولتاژ قدرت بیش از مقدار ترمز

E108: GF/ Earth Leakage Current

جریان نشتی زمین

متوسط جریان نشتی بیشتر جریان نامی می باشد.

دلیل: موتور اتصال بدنه شده است.

E109: OL3/Frequency Overload

اضافه بار فرکانس

جریان خروجی بیش تر از ۱۰ ثانیه به مقدار حد جریان رسیده است.

دلیل: اضافه بار خیلی زیاد می باشد، موتور و درایو هم سایز نمی باشد.

E110: OH2/Other Overheat

بیش از حد داغ شده است.

دلیل: فن درایو آسیب دیده است، مقاومت شارژ داغ شده است، یک چیز خارجی داغ شده است(موتور، مقاومت ترمز)

E111: BER1/Brake unit problem

مشکل در قسمت ترمز

قبل از حرکت باز نشده است، یا نمی تواند در طول ترمز باز شود.

دلیل: قسمت ترمز و یا درایو رهای آن آسیب دیده است.

E112: BD/Main Board Error 1

برد اصلی آسیب دیده است ۱

بیش از حد ریست شده است.

دلیل: یک چیز خارجی باعث آسیب شده است، برد اصلی آسیب دیده است.

E113: BER1/Main Board Error 2

برد اصلی آسیب دیده است ۲

در خواندن و نوشتن اطلاعات EEPROM مشکلی وجود دارد.

E114: BER2/Main Board Error 3

برد اصلی آسیب دیده است ۳

ارتباط با کارت انکودر مشکل وجود دارد.

E115: CD/Extension Card Error

خطا در کارت خارجی

E116: PGF/Encoder Error

خطا در انکودر

E117: CE/Current Transformer Self-test fault

خطا در تست ترانس های جریان

جریان اولیه صفر نمی باشد.

دلیل: برد اصلی آسیب دیده است.

E118: DRE/Driving board problem

برد درایور آسیب دیده است.

خطا در تست برد درایور

E119: PRE/Program Error

خطایی برنامه ای

E120: EST/Handel Emergency Stop

توقف اظطراری

E121: EF/forward and reverse input at the same time

ورودی جهت بالا و پایین همزان فعال شده است.

E122: LE/Self-learning Failed

خطا در هنگام تیون موتور

E123: PRE1/Extension Program Error

خطای برنامه برد خارجی۱

E124: PRE2/Extension Program Error

خطایی برنامه خارجی ۲

E125: PRE3/ Extension Program Error

خطایی برنامه خارجی ۳

E127: BER3/Main Board Error 2

خطایی برد اصلی ۲

خطایی اطلاعات EEPROM

E130: UV/ Low control power

ولتاژ ورودی کاهش یافته است.

E131: OPE1/Parameter out of range

مقدار پارمتر خارج از رنج می باشد.

داده های EEPROM خارج از رنج می باشد.

E132: OPE2/ Parameter not right

پارامتر ها درست نیست.

E133: OPE3/parameter conflict or double set

پارامتر ها مغایرت دارد و یا دوبار تکرار شده است.

E134: OPE4/ (V/F) parameter setting wrong

پارامتر اشتباه تنظیم شده است.

مطابق زیر تنظیم نشده است:

D2.01≥ E1.01> E1.03≥ E1.05,   E1.02> E1.04≥ E1.06

E135: OPE5/parameter not yet initialized

پارامتر ها هنوز راه اندازی نشده است.

E136: OPE6/multifunctional terminal setting conflict

ترمینال های ورودی و خروجی اشتباه تنظیم شده اند.

E137: OPE7/Analog terminal function setting conflict

ترمینال آنالوگ اشتباه تنظیم شده است.

E138: OPE8/extending data out of range

داده های برد خارجی، خارج از رنج می باشد.

E139: OPE9/extending data setting error

خطا در تنظیمات داده برد خارجی

E140: OPF/outer operation error

خطای عملکرد خارجی

E141: OUT/Over using limit

استفاده بیش از حد

E150: OH1/IGBT over heat

IGBT داغ شده است.

درجه حرارت رادیاتور ها زیاد شده است، فن های درایو آسیب دیده است.

E151: PF1/Input lack of phase

فاز ورودی قطع می باشد.

متوسط ولتاژ DC از مقدار تنظیم شده کمتر می باشد.

اضافه بار، موتور با درایو سازگار نیست، فاز ورودی قطع می باشد، ولتاژ ورودی قطع می باشد.

E152: PF2/Output lack of phase

فاز خروجی قطع می باشد.

در هنگام کارکرد، فیدبک جریان خروجی موتور ٪۵۰ کمتر از جریان نامی موتور می باشد.

کابل موتور قطع می باشد یا مشخصات موتور اشتباه می باشد.

E153: OS1/Over speed

افزایش سرعت

سرعت موتور بیشتر از مقدار سرعت حفاظت در زمان مشخص می باشد.

E154: OS2/Lose speed

سرعت کم شده است.

E155: PGO/ Encoder wiring wrong

اتصالات انکودر مشکل دارد.

E156: PGE/ Phase Faulty

خطایی فاز

فاز انکودر و یا موتور جابه جا می باشد

E157: OL2/ Over torque

اضافه گشتاور

متوسط گشتاور از مقدار تنظیم شده بیشتر شده است.

دلیل: اضافه بار و یا تنظیم پارامتر ها صحیح نمی باشد.

E158: OL3/Max current

حداکثر جریان

جریان خروجی به مقدار ماکریمم خود در زمان مشخص رسیده است.

دلیل: اضافه بار، جهت چرخش موتور اشتباه می باشد.

E159: OL1/Motor overload

اضافه بار موتور

موتور بیش از حد گرم شده است.

دلیل: اضافه بار، موتور و درایو هم سایز نیستند.

E160: EE/Outer Error

خطایی خارجی

E161: Torque wave normal

E162: CCE/communication cable cut

E164: Encoder pulse faulty

E165: JE/Z phase rectify failed

E166: Server Faulty

E167: Terminal Signal Faulty

E168: POE1/position not exact

E169: POE2/position rectify failed

E170: PID1/PID feedback lose

۴–۳ خطا های تیونیگ موتور

در زیر خطا هایی هنگام تیون موتور شرح داده شده است:

E201: Cannot reach test current

به جریان تست نمی رسد.

سیم موتور قطع می باشد و یا پارامتر های اشتباه وارد شده است.

E202: Test Wrong

E203: Cannot test RPM

تست RPM را انجام نمی دهد.

موتور اضافه بار شده است، پارامتر های موتور و یا سیم های انکودر اشتباه می باشد،

E204: Encoder Phase Wrong

فاز انکودر اشتباه است.

سیم ها ی انکودر قطع و یا اشتباه می باشد، کارت انکودر آسیب دیده و یا اشتباه می باشد.

E205: No Z phase signal

E206: Z phase power level position setting wrong

E207: Motor no rotate

موتور حرکت نمی کند.

سیم های موتور و یا انکودر قطع می باشد.

E208: Wrong phase

E209: Encoder pole/Motor pole not correct

E210: Pole searching drives electric current too small

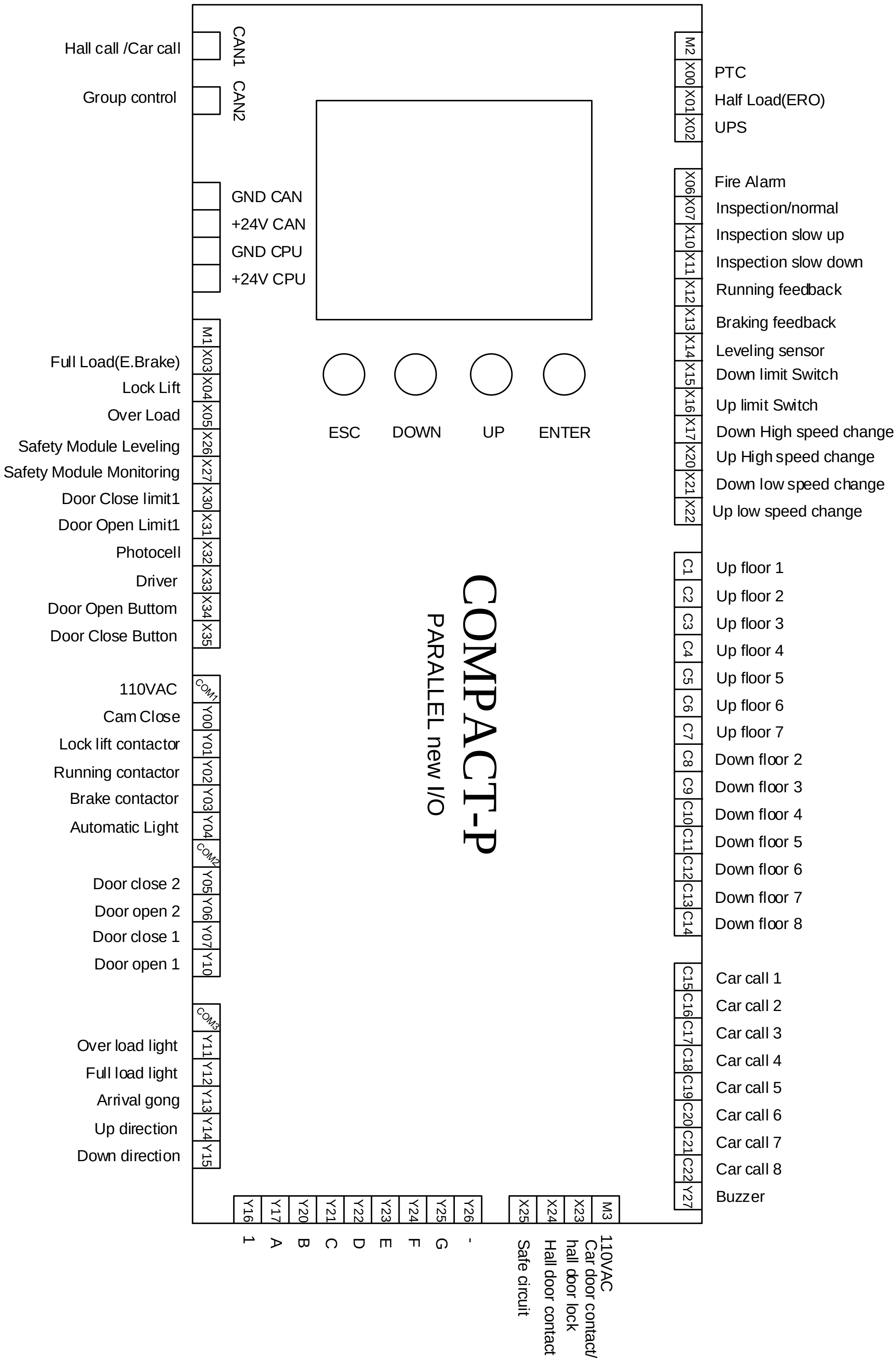
E211: Motor pole and setting wrong

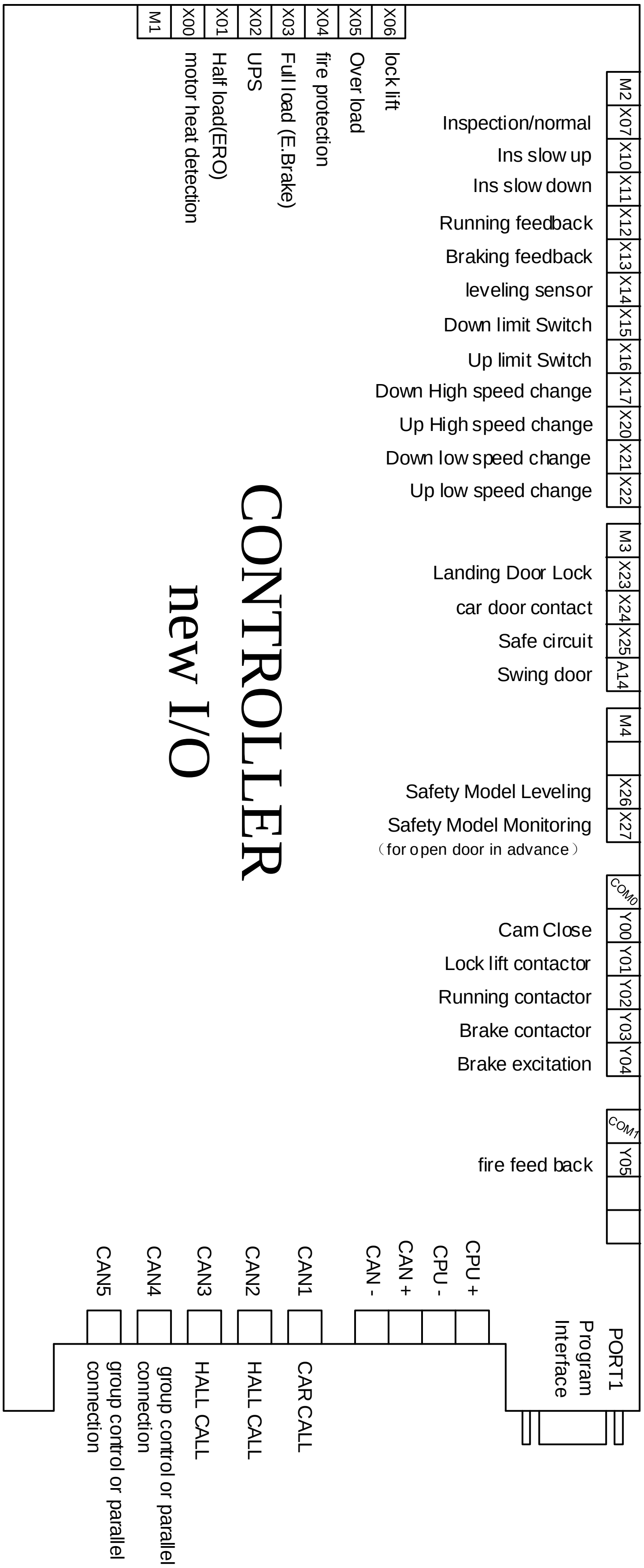
E212: Pole position learning not exact

E213: Encoder not yet rectified when static learning pole

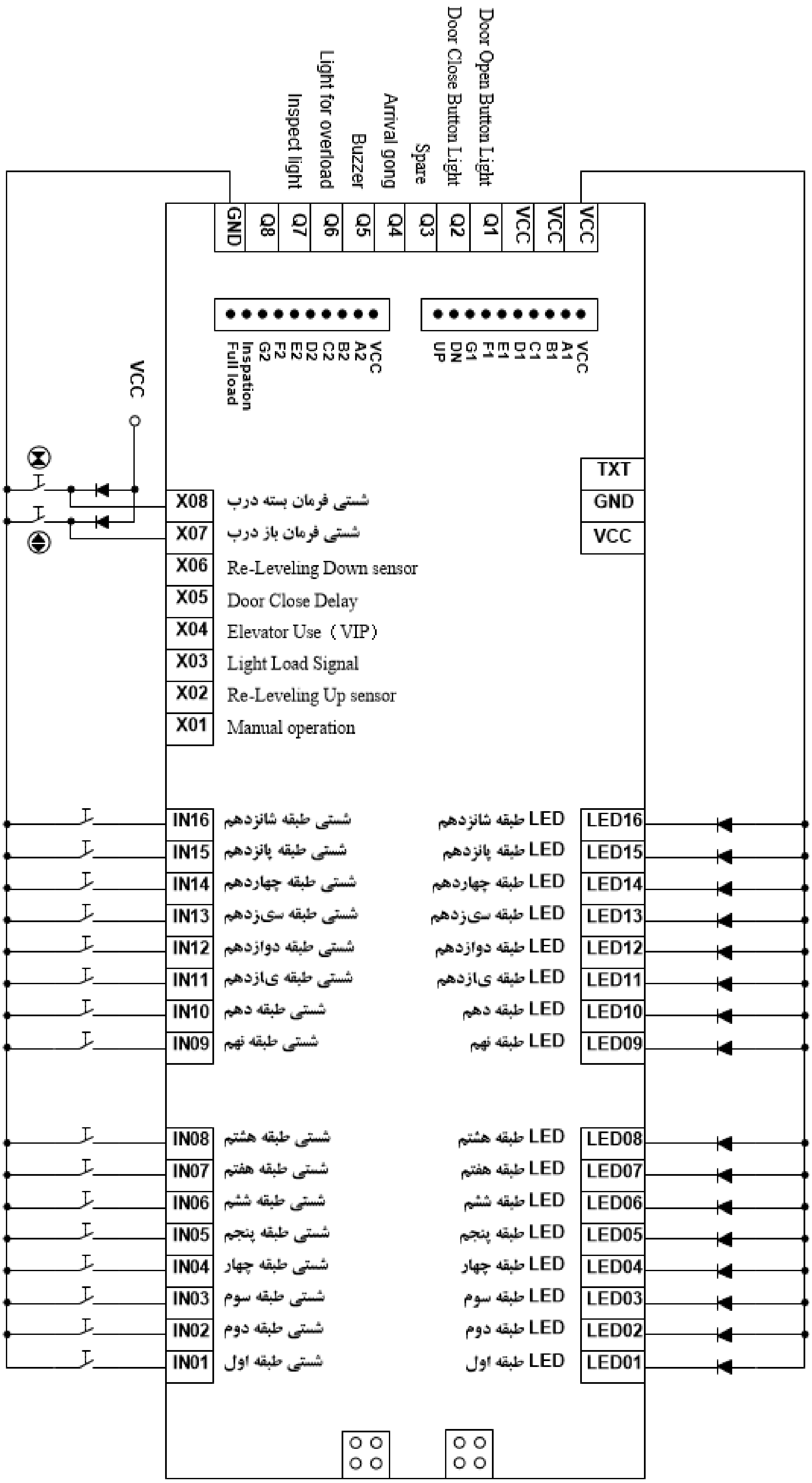
قسمت چهار: نقشه ها

۴-۱ ورودی و خروجی کنترلر

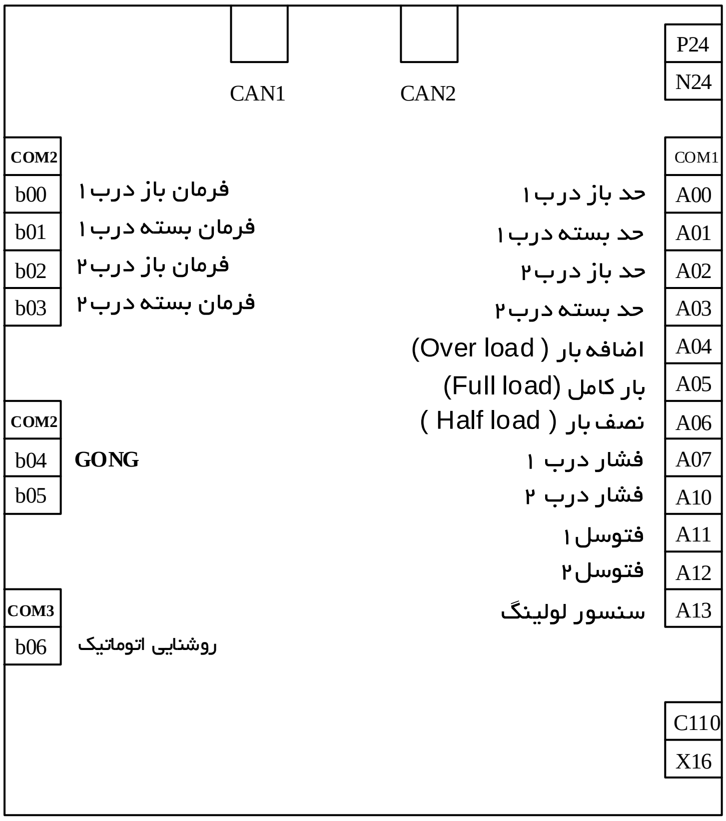



CONTROLLER
new I/O
M1
X00 motor heat detection
X01 Half load(ERO)
X02 UPS
X03 Full load (E.Brake)
X04 fire protection
X05 Over load
X06 lock lift
M2
X07 Inspection/normal
X10 Ins slow up
X11 Ins slow down
X12 Running feedback
X13 Braking feedback
X14 leveling sensor
X15 Down limit Switch
X16 Up limit Switch
X17 Down High speed change
X20 Up High speed change
X21 Down low speed change
X22 Up low speed change
M3
X23 Landing Door Lock
X24 car door contact
X25 Safe circuit
A14 Swing door
M4
X26 Safety Model Leveling
X27 Safety Model Monitoring
（for open door in advance）
COM0
Y00 Cam Close
Y01 Lock lift contactor
Y02 Running contactor
Y03 Brake contactor
Y04 Brake excitation
COM1
Y05 fire feed back
CPU +
CPU -
CAN +
CAN -
CAN1 CAR CALL
CAN2 HALL CALL
CAN3 HALL CALL
CAN4 group control or parallel connection
CAN5 group control or parallel connection
PORT1 Program Interface

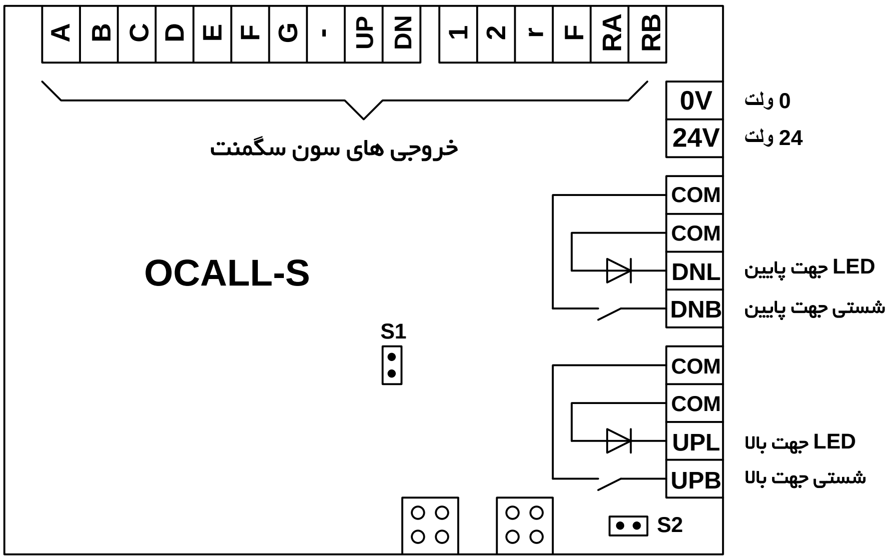
ICALL۲-۴


Door Open Button Light
Door Close Button Light
Spare
Arrival gong
Buzzer
Light for overload
Inspect light
GND
Q8
Q7
Q6
Q5
Q4
Q3
Q2
Q1
VCC
VCC
VCC
VCC
A2
B2
C2
D2
E2
F2
G2
Inspation
Full load
VCC
A1
B1
C1
D1
E1
F1
G1
DN
UP
VCC
TXT
GND
VCC
X08 شستی فرمان بسته درب
X07 شستی فرمان باز درب
X06 Re-Leveling Down sensor
X05 Door Close Delay
X04 Elevator Use (VIP)
X03 Light Load Signal
X02 Re-Leveling Up sensor
X01 Manual operation
IN16 شستی طبقه شانزدهم
IN15 شستی طبقه پانزدهم
IN14 شستی طبقه چهاردهم
IN13 شستی طبقه سی‌زدهم
IN12 شستی طبقه دوازدهم
IN11 شستی طبقه یازدهم
IN10 شستی طبقه دهم
IN09 شستی طبقه نهم
IN08 شستی طبقه هشتم
IN07 شستی طبقه هفتم
IN06 شستی طبقه ششم
IN05 شستی طبقه پنجم
IN04 شستی طبقه چهار
IN03 شستی طبقه سوم
IN02 شستی طبقه دوم
IN01 شستی طبقه اول
LED طبقه شانزدهم LED16
LED طبقه پانزدهم LED15
LED طبقه چهاردهم LED14
LED طبقه سی‌زدهم LED13
LED طبقه دوازدهم LED12
LED طبقه یازدهم LED11
LED طبقه دهم LED10
LED طبقه نهم LED09
LED طبقه هشتم LED08
LED طبقه هفتم LED07
LED طبقه ششم LED06
LED طبقه پنجم LED05
LED طبقه چهار LED04
LED طبقه سوم LED03
LED طبقه دوم LED02
LED طبقه اول LED01

۴-۳ برد جعبه ریویزیون PM709



۴–۵ تنظیمات نمایشگر برد Ocall-S



برای تنظیم برد، برای هر طبقات، ابتدا سوکت S1 و سپس کابل CAN BUS را وصل نمایید . در این حالت در نمایشگر طبقه یک شاخص نشان داده می شود. در این حالت با زدن شستی طبقات به جهت بالا و یا پایین این شاخص را برای آن طبقه تنظیم نمایید. این کار را با برای تمام طبقات تکرار کنید.

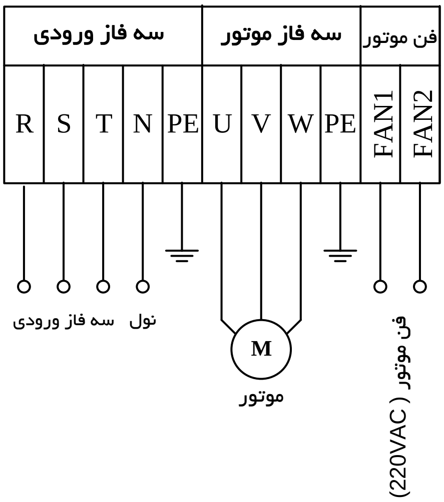
به طور مثال اگر می خواهید این برد را برای طبقه ۴ استفاده نمایید و نمایشگر ۷ را نشان می دهد. با زدن شستی جهت پایین این عدد را به ۴ رسانید. سپس سوکت S1 قطع نمایید. حالا این برد برای طبقه ۴ تنظیم شده است.

این برد خروجی های به جز سون سگمنت هم قابل برنامه نویسی است. خروجی های باینری، دسیمال ، گری

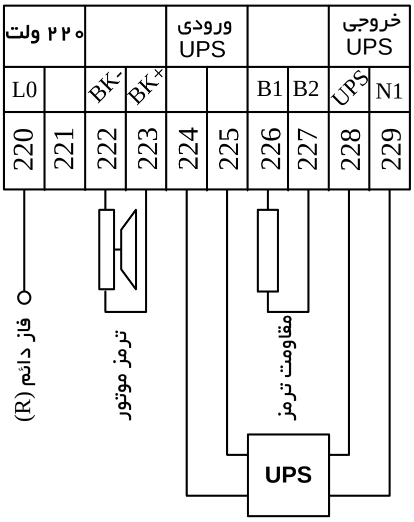
توجه: برای پایین ترین طبقه S2 را وصل نمایید.

۶-۴ ترمینال ها تابلو فرمان و جعبه ریویزیون:

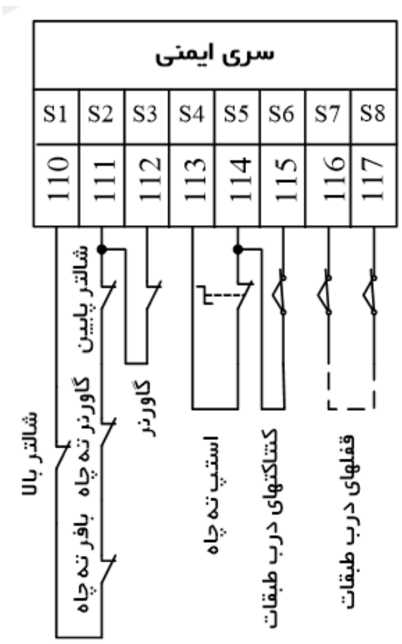
Main Terminals:



220 V Terminals:

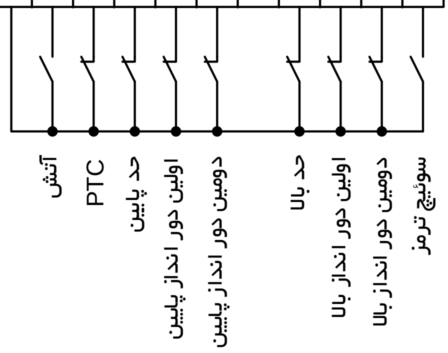


Safety Circuit Terminals:

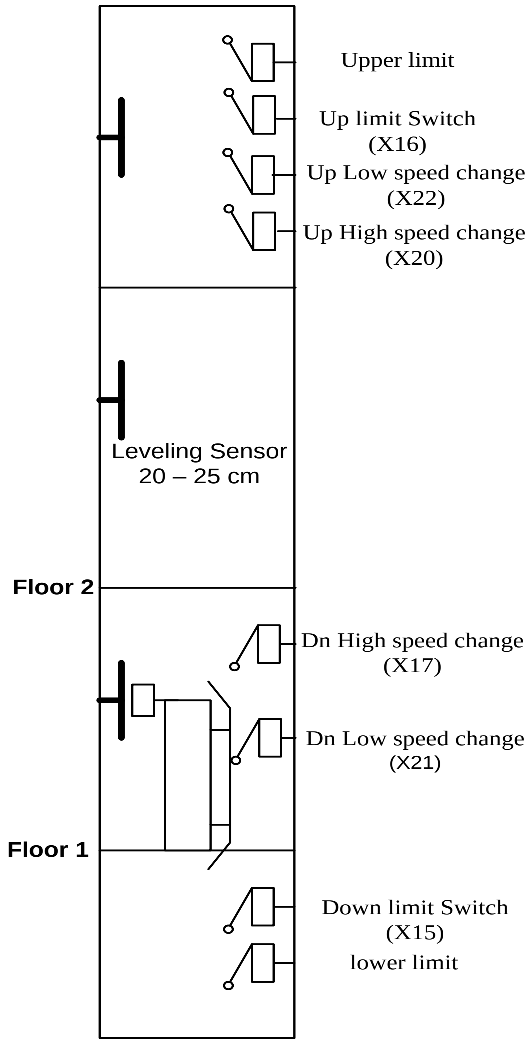


Inputs Hoist:

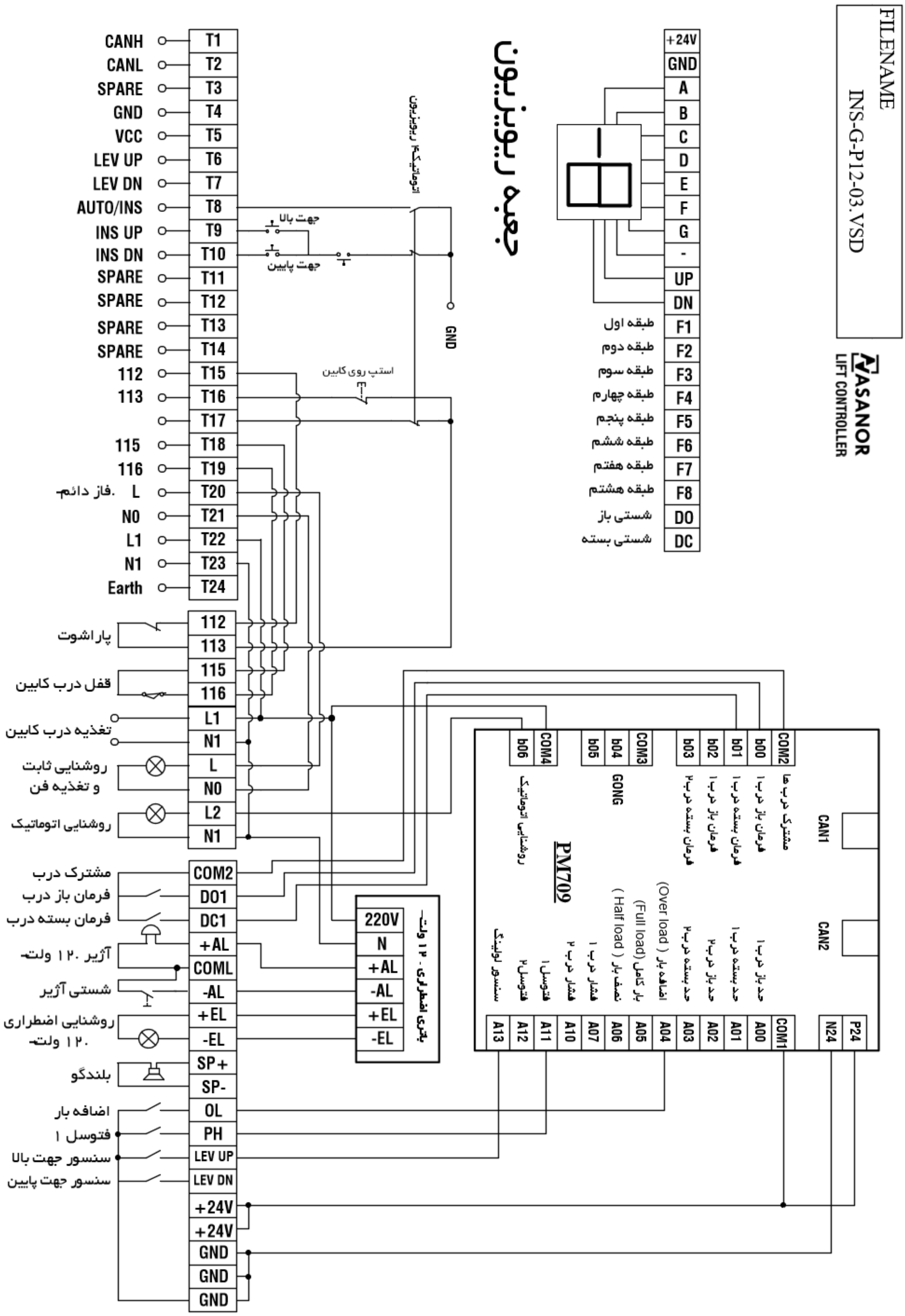
	ورودی ها											
C-P	+24V	GND	X01	X00	X15	X17	X21	GND	X16	X20	X22	X13
MC	+24V	GND	X04	X00	X15	X17	X21	GND	X16	X20	X22	X13
ARM	+24V	GND	X20	X00	X22	X24	X26	GND	X23	X25	X27	X12
Pin No.	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12



Hoist Wiring:



جعبه ریویزیون



ASANOR

LIFT CONTROLLER

آدرس :تهران – پایین تر از میدان ولی عصر – کوچه فیروزه – مجتمع اداری ولی عصر– طبقه اول – واحد ۴۹
تلفن: ۸۸۹۴۵۸۰۷ – ۸۸۹۴۲۰۴۵