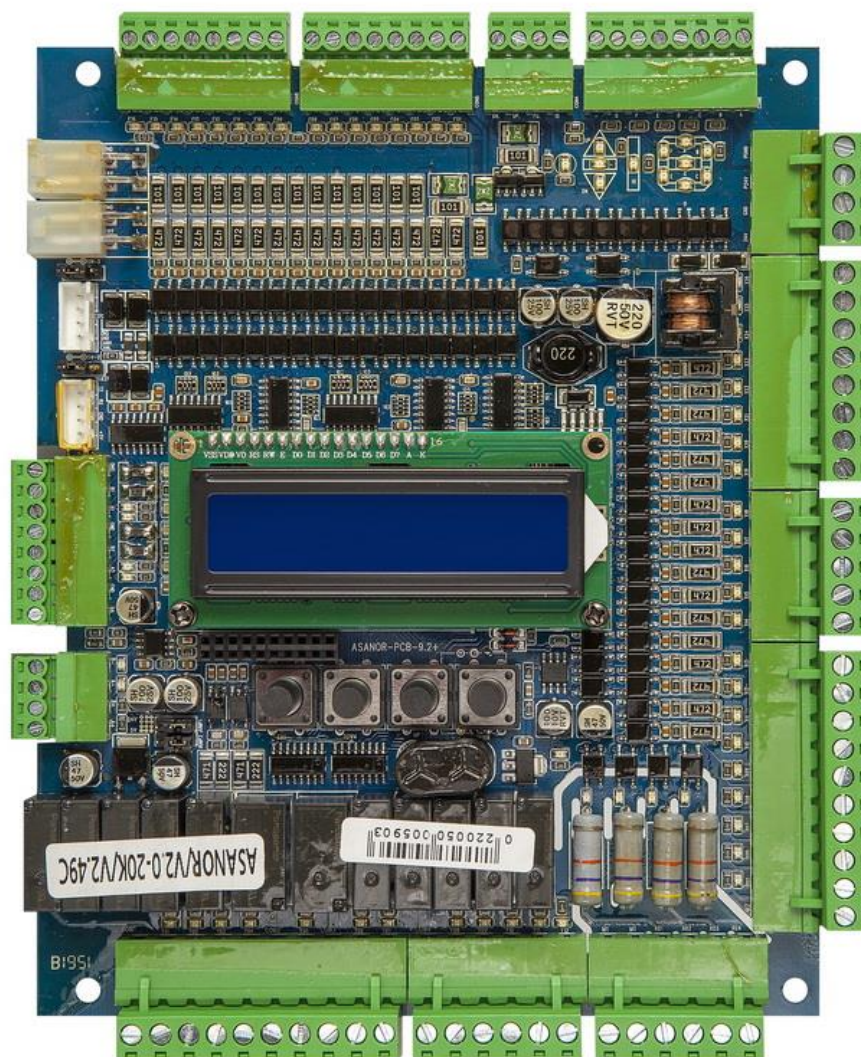


دفترچه راهنمای کنترلر اکو (ECO) با درایو ME320



ASANOR
LIFT CONTROLLER

ECO Controller V3.30 1403-04

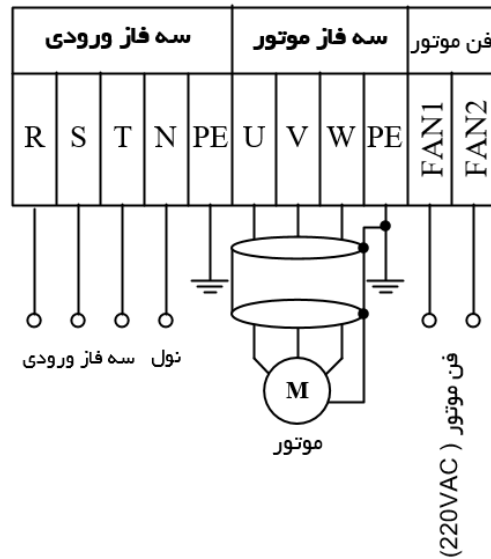
فهرست

قسمت اول: تنظیمات و اتصالات	۳
۱-۱ ریویزیون کردن	۳
۱-۲ نحوه وارد کردن پارامترها	۶
۱-۳ نحوه چیدمان آهنربا های لول طبقات:	۸
۱-۴ پارامترهای تنظیم اولیه	۹
۱-۵ شناسایی	۱۰
قسمت دوم : پارامترها	۱۱
قسمت سوم: لیست خطاها	۲۸
قسمت چهارم : نقشه ها	۳۲
برد احضار کابین Icall	۳۹
برد جعبه ریویزیون PM709	۴۰
ترمینال ها تابلو فرمان و جعبه ریویزیون	۴۱

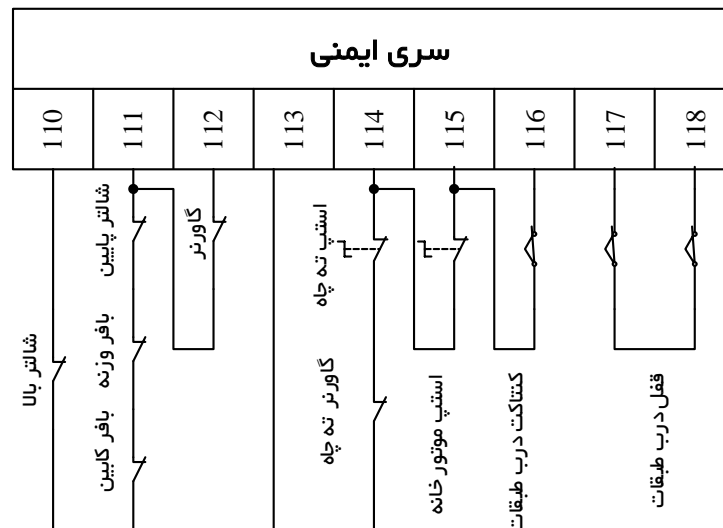
قسمت اول: تنظیمات و اتصالات

۱-۱ ریویزیون کردن

- 1- ابتدا تابلو فرمان را در جایی مناسب به دیوار نصب نمایید.
 - 2- سیم های قدرت ورودی (سه فاز ورودی ، نول و ارت) را وصل نمایید. ولتاژ آنها را اندازه گیری کنید. (بین هر فاز باید $380V \pm 5\%$ و بین هر فاز و نول ۲۲۰ ولت باشد). سپس کابل موتور را وصل نمایید. کابل موتور بهتر است شیلددار و شیلد آن به ارت وصل شود.
- وصل کردن شیلد موتور باعث می شود که نویز ایجاد شده توسط درایو، کمتر بروی تجهیزات دیگر اثر کند.

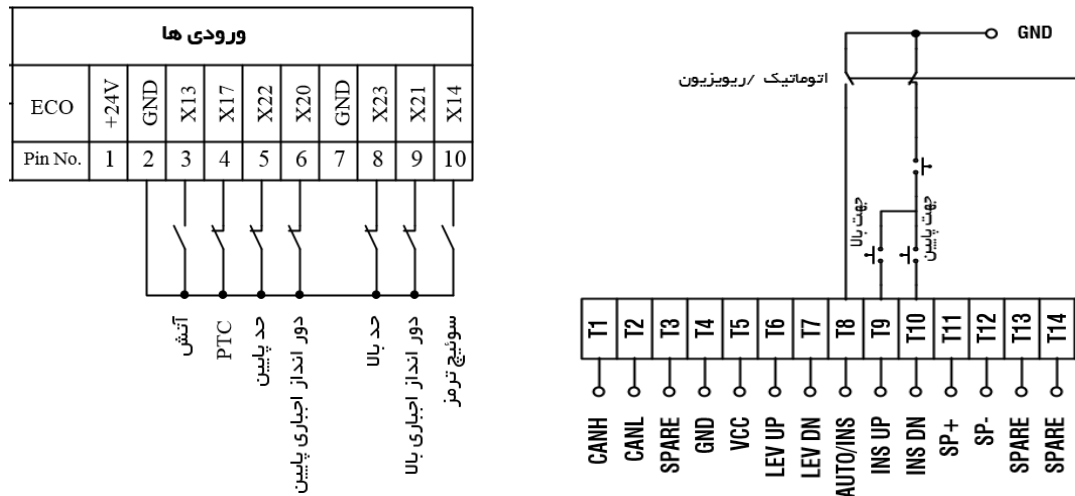


- 3- ترمینال های سری ایمنی را پل کنید.
- ترمینال ۱۱۰ به ۱۱۲، ۱۱۳ به ۱۱۵، ۱۱۵ به ۱۱۶، ۱۱۶ به ۱۱۷، ۱۱۷ به ۱۱۸ و ۱۱۸ به T17 و T18 را به صورت موقت وصل نمایید.



توجه: بعد از وصل کردن تراول کابل، برای اینکه استپ روی جعبه ریویزیون کار کند پل T17 و T18 تابلو فرمان را برداشته و در جعبه ریویزیون ترمینال های ۱۱۲ و ۱۱۳ را پل کنید.

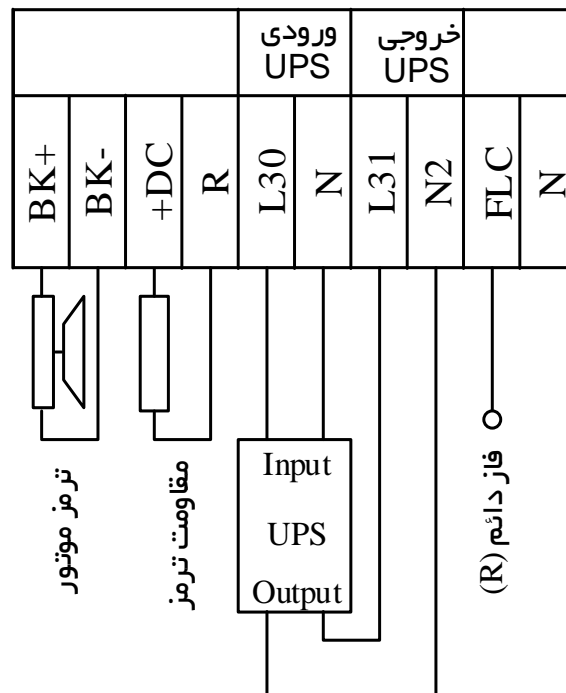
- ۴- حد های نرم افزاری و دور اندازه های اجباری بالا و پایین را به GND پل نمایید. ترمینال های ۲ به ۵، ۵ به ۶، ۶ به ۸، ۸ به ۹، برای اینکه جهت بالا و پایین ریویزیون در تابلو فرمان کار کند از GND به T8 پل کنید.



- ۵- ورودی و خروجی UPS را پل کنید. در پل کردن UPS دقت کنید. (ترمینال L30 به L31 و N به N2)

- ۶- مقاومت ترمز را وصل نمایید. در نصب مقاومت ترمز دقت کنید. (ترمینال های +DC و R)

- ۷- ترمز موتور را وصل نمایید. (سیم زرد رنگ) (ترمینال BK+ و BK-). برای اطمینان از سری یا موازی بستن ترمز به پلاک ترمز موتور توجه کنید.

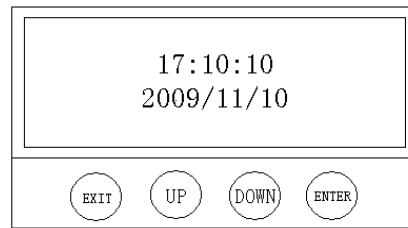


- نکته:** فاز دائم (ترمینال FLC) حتما فاز R باشد (ترمینال FLC با ترمینال R تابلو فرمان هم فاز باشد) تا برق ۳۸۰ ولت به جعبه ریویزیون منتقل نشود.

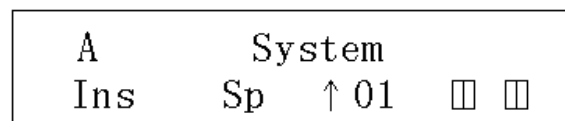
- ۸- بعد از انجام مراحل بالا اگر موتور دارای انکودر می باشد آن را نیز نصب کنید.
- ** اگر کابل انکودر فابریک موتور کوتاه است برای افزایش کابل حتما از کابل شیلدار و استاندارد استفاده شود.
 - ** در موتور های گیرلس با درایو مونارک از کابل انکدر با طول کمتر از ۱۰ متر استفاده شود.
 - ** کابل انکودر را خارج از داکت موتور و به صورت جداگانه و با فاصله استاندارد نصب کنید.
- ۹- بعد از تکمیل مراحل بالا با دفتر شرکت آسانور تماس گرفته تا تنظیمات احتمالی درایو را انجام دهید. چون ممکن است کنترلر اکو با درایو های مختلفی راه اندازی شود.
- ** دقت داشته باشید حتما بعد از روشن کردن تابلو فرمان کنتاکتور MC در تابلو فرمان جذب شده باشد در غیر این صورت سه فاز ورودی و جابه جایی فاز را چک کنید.
 - ** پل های متصل شده در مراحل قبل را طبق دفترچه از روی برد اصلی چک کنید.

۱-۲ نحوه وارد کردن پارامترها

بعد از روشن کردن تابلو فرمان ، بروی نمایشگر آرم شرکت آسانور فرمان ظاهر می شود بعد زدن کلید **ENTER** وارد منو می شود.



با کلید ها UP and DN منوها را انتخاب کنید.



۱- برای وارد کردن پارامترها ابتدا باید پسورد را وارد نمایید. برای این منظور وارد منو زیر شوید:

A: System > A01 (Password) = 0000000

۲- پارامترهای مربوط به آسانسور و موتور را به صورت زیر در کنترلر (برای مثال) تنظیم نمایید.

E: Pulse > E01 (Rated Speed) (سرعت آسانسور) = 1.00 m/s

E: Pulse > E02 (Rated RPM) (دور موتور) = 1450 RPM

E: Pulse > E03 (Pulses/Rev) (پالس انکودر) = 1024 PPR

۳- از روی پلاک موتور پارامترهای مربوط به درایو را به صورت زیر وارد نمایید. (برای مثال)

F1-00 (Encoder type) = **0**: SIN/COS (1387) **1**: UVW encoder (5V) **2**: ABZ **3**: Endat (1313)

F1-01 (Motor power) = 6.3 KW

F1-02 (Motor voltage) = 380V

F1-03 (Motor current) = 16.5A

F1-04 (Motor frequency) = 50Hz

F1-05 (Motor speed) = 1450RPM

F1-25 (Motor type) = **0**: Asynchronous motor **1**: Synchronous motor

FA-00 (Pulse Encoder) = 1024 PPR

۴- **موتور گیربکس**: در حالت ریویزیون جهت گرفته تا موتور شروع به حرکت کند.

**اگر بعد از گرفتن جهت در درایو خطای E20 نمایش داده شد، دو فاز موتور (V , W) را جابه جا کنید.

**از باز شدن فک ترمز، اتصالات انکودر و مقادیر وارده شده در درایو مطمئن شوید.

**اگر جهت حرکت کابین با جهت ریویزیون یکسان نبود پارامتر F0-04 را تغییر دهید.

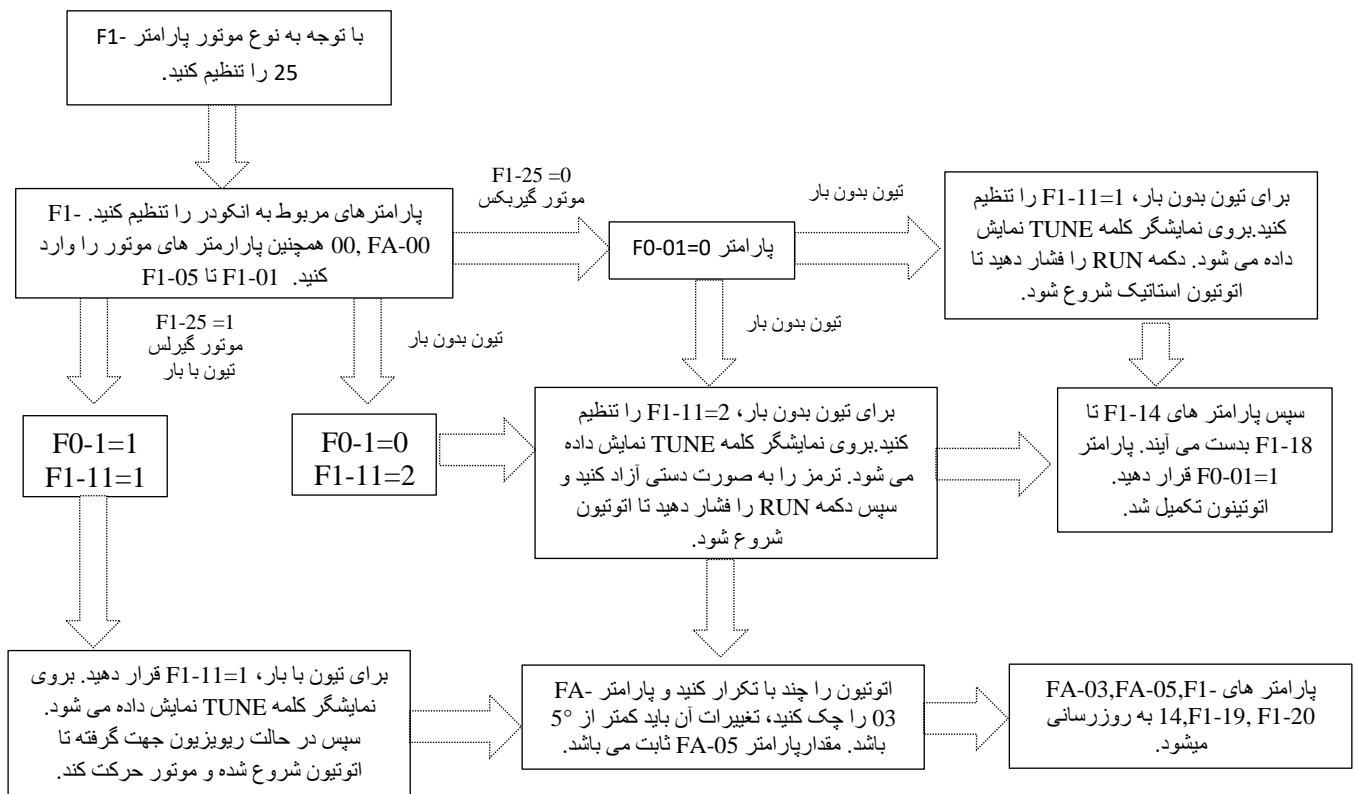
**اگر بعد از تنظیم پارامتر فوق کنترلر خطایی E7 را نمایش داد، پارامتر E23 در کنترلر را تغییر دهید.

۵- **تیون موتور گیرلس**:

برای تیون موتور گیرلس پارامتر F1-11 درایو را به صورت زیر تغییر دهید: ۱= اتوتیون با بار ۲- اتوتیون بدون بار

برای اتوتیون موارد زیر را پی گیری کنید:

- از سیم کشی ها و اتصالات اطمینان حاصل کنید.
- مطمئن شوید که اتصالات کابل موتور انجام شده باشد. (U V W کابل موتور به تابلو وصل شده باشد.) برای اتوتیون با بار. اگر هنگام تیون موتور به صدا افتاد، جای دو فاز موتور را جابه جا کنید.
- خطا فعلی درایو را ریست کنید. زیرا تا زمانی که درایو خطا داشته باشد کلمه TUNE بروی نمایشگر نشان داده نمی شود.
- اگر به هر دلیلی انکودر موتور و یا توالی فاز های موتور جابه جا شود باید اتوتیون مجدد انجام شود.
- برای موتور های گیرلس اتوتیون را سه بار یا بیشتر انجام دهید و مقدار پارامتر (زاویه فاز موتور) FA-03 را چک کنید. این پارامتر نباید بیشتر از $\pm 5^\circ$ تغییر کند.
- پس از اتمام اتوتیون ، در حالت ریویزیون جهت گرفته و مقدار جریان موتور را بررسی کنید که بیشتر از جریان نامی موتور نباشد. اگر جهت حرکت کابین درست نبود با پارامتر F0-04 آن را تغییر دهید.
- اتوتیون با بار خطرناک می باشد. (چون معمولا در حالت ریویزیون سری ایمنی ها پل می باشد و در طول زمان تیون کابین حرکت می کند.) مطمئن شوید کسی در داخل چاه آسانسور نباشد.
- توجه: هر زمان که پارامتر F1-01 را تغییر دهید، پارامتر های F1-14 to F1-18 به صورت اتوماتیک تغییر می کند.
- شکل زیر روند اتوتیون موتور ا نشان می دهد:



نکته: هر زمان که پارامتر F1-01 (توان موتور) را تغییر دهید، تمام پارامتر های F1-14 تا F1-18 به صورت اتوماتیک تغییر می کند.

۱-۳ نحوه چیدمان آهنربای لول طبقات:

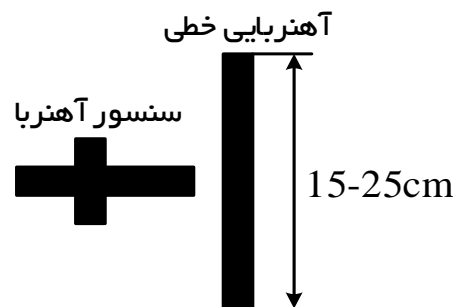
در کنترلر اکو، شما می توانید به دو صورت آهنربا ها را چیدمان کنید.

توجه: سنسور لول طبقات باید سر طبقات روشن و خارج از آن خاموش باشد.

1- تک سنسور: این نوع چیدمان فقط برای حالت **close-loop** استفاده می شود.

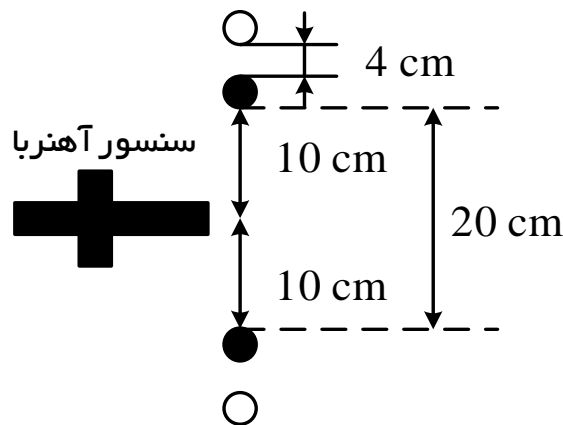
۱-۱ آهنربایی خطی:

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. (از سنسور مخصوص آهنربایی خطی استفاده شود)



۲-۱ 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. (از سنسور آهنربایی گرد استفاده شود)



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

۴-۱ پارامترهای تنظیم اولیه

توجه: 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.

درب بدون حد:

F (Door) > F02 (Door limit) > 0: No limit

درب با حد:

F (Door) > F02 (Door limit) > 4: All limit

تعریف نوع درب:

F (Door) > F01 (Door type) 0: Automatic, اتوماتیک
1: Semi-Auto, نیمه اتوماتیک
2: Swing door بدون درب داخل

تعریف تعداد و نوع عملکرد دریاها:

F (Door) > F16 (Door control) 0: One door, تک درب
1: two door Sam, دو درب شبیه هم
2: two door Dif دو درب جدا از هم

تعریف پارک درب:

F (Door) > F14 (wait type) 0: Keep close پارک بسته
1: Keep Open پارک باز
2: Delay Close open delay for the time set in F15

۵-۱ شناسایی و راه اندازی نهایی

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

- 1- پل های سری ایمنی را برداشته و تمامی موارد سری 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.
- 7- بالانس آسانسور انجام شده باشد.

در آسانسور های Open Loop ، هیدرولیک و دو سرعته نیاز به شناسایی چاه آسانسور نمی باشد فقط کافی است تعداد طبقات را در پارامتر E06 (Max Floor) وارد کنید.
در آسانسور های Close Loop 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 X18, X19 (سنسور لول طبقه) روشن باشد.
باید ورودی X21 (دور انداز اجباری بالا) روشن و X20 (دور انداز اجباری پایین) خاموش باشد.
باید حد های نرم افزاری روشن باشد. (ورودی های X22, X23)
بعد از بررسی موارد بالا آسانسور را نرمال کرده و پارامتر زیر را فعال کنید:

$$E (Pulse) > E27 (Learning) = ON$$

در این حالت درب کابین یک بار باز و بسته شده و با سرعت تنظیم شده 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 E06 (Max Floor) را چک کنید. اگر صحیح بود آسانسور قابل استفاده به صورت نرمال می باشد.
برای تنظیمات دقیق تر و حرکت بهتر آسانسور با بخش فنی شرکت تماس بگیرید.

**اندازه دورانداز در آسانسور با سرعت یک متر بر ثانیه ۱.۵۰ متر از لول می باشد.

** در صورتی که سرعت آسانسور ۱.۶ متر بر ثانیه باشد برای تعریف دور اندازها با پشتیبانی تماس بگیرید.

** اگر آسانسور دارای نیمه طبقه هست، برای تنظیمات با پشتیبانی تماس بگیرید.

قسمت دوم: پارامترها

A: System		
ردیف	نام	توضیحات
A01	Password 1	رمز ورودی اول. پیش فرض
A02	Password 2	رمز ورودی دوم.
A03	Data	تنظیمات تاریخ
A04	Time	تنظیمات زمان
A05	Factory set	تنظیمات کارخانه: برای این منظور پارامتر Enter To Recover را انتخاب کرده و دکمه Enter را فشار دهید. توجه: برای این کار شما نیاز دارید که Password 2 را وارد کنید.
A06	Software Ver. V2.00X	ورژن کنترلر

B – I/O			
ردیف	نام	توضیحات	
B01	X1 X2 X3 X4 X5 X6 X7 X8 X9	وضعیت ورودی های X01, X09	
B02	X10 X11 X12 X13 X14 X15 X16	وضعیت ورودی های X10, X16	
B03	X17 X18 X19 X20 X21 X22 X23	وضعیت ورودی های X17, X23	
B04	X24 X25 X26 A B	وضعیت ورودی های X24, X26 و ورودی انکودر	
B05	Y1 Y2 Y3 Y4 Y5 Y6 Y7 Y8 Y9	وضعیت خروجی های Y01, Y09	
B06	Y10 Y11 Y12	وضعیت خروجی های Y01, Y09	
B07	UP DN A B C D E F G H I J	وضعیت خروجی های سون سگمنت	
B08	K1:1111,1111 LED1:1111,1111	وضعیت شستی های احضار طبقات از F01 تا F08	
B09	K2:1111,1111 LED2:1111,1111	وضعیت شستی های احضار طبقات از F09 تا F10	
B10	x1 x2 x3 x4 x5 x6 x7 x8	وضعیت ورودی های برد ICALL داخل کابین	
B11	Q1 Q2 Q3 Q4 Q5 Q6 Q7 Q8	وضعیت خروجی های برد ICALL داخل کابین	
B12	A0 A1 A2 A3 A4 A5 A6 A7	وضعیت ورودی های برد PM709 برد ریویزیون A0 تا A7	
B13	A10 A11 A12 A13	وضعیت ورودی های برد PM709 برد ریویزیون A10 تا A13	
B14	b0 b1 b2 b3 b4 b5 b6	وضعیت خروجی های برد PM709 برد ریویزیون b00 تا b06	
B34	Brake Feedback	فعال کردن فیدبک تر مز موتور	
B39	Up/Dn Limit	فعال کردن حد های نرم افزاری کنترلر	
B40	Over load	Over load analog setting.	
B41	Full load	Full Load analog setting.	
B42	Half Load	Half load analog setting.	
B46	X Logic NO/NC	منطق ورودی ها قابل تغییر می باشد. (NO / NC)	
B47	Y Logic NO/NC	منطق خروجی ها قابل تغییر می باشد. (NO / NC)	
B48	X01 Function	تعریف ورودی ها :	32
	X02 Function	0. Null	33
	X03 Function	1. <u>Fire</u>	34
	X04 Function	2. <u>Fireman</u>	35
	X05 Function	3. <u>Lift lock</u>	36
	X06 Function	4. <u>UPS mode</u>	37
	X07 Function	5. <u>Inverter Running</u>	5
	X08 Function	6. <u>door open limit switch 1</u> (valid with car top board A00)	25
	X09 Function	7. <u>door close limit switch 1</u> (valid with car top board A01)	1
		8. <u>door open limit switch 2</u> (valid with car top board A02)	
		9. <u>door close limit switch 2</u> (valid with car top board A03)	
		10. <u>Over load</u> (valid with car top board A04)	
		11. <u>Full load</u> (valid with car top board A05)	
		12. <u>Half load</u> (valid with car top board A06)	

X10 Function	13. <u>Safety touch panel 1</u> (valid with car top board A07)	51
X11 Function	14. <u>Safety touch panel 2</u> (valid with car top board A10)	52
X12 Function	15. <u>Safety touch photo 1</u> (valid with car top board A11)	30
X13 Function	16. <u>Safety touch photo 2</u> (valid with car top board A12)	31
X14 Function	17. <u>Driver man</u> (valid with car call module board x01)	26
X15 Function	18. Car Fireman	3
X16 Function	19. <u>Ic-Card/Empty</u>	4
X17 Function	20. <u>Special VIP use</u> (otherwise input in car call board x04)	27
X18 Function	21. <u>Keep door</u> (otherwise input in car call board x05)	38
X19 Function	22. <u>Down re-leveling</u> (otherwise input in car call board x06)	39
X20 Function	23. <u>Door open button1</u> (otherwise input in car call board x07)	40
X21 Function	24. <u>Door close button1</u> (otherwise input in car call board x08)	43
X22 Function	25. <u>Inverter error/Oil Hot</u>	46
X23 Function	26. <u>Brake feedback</u> / Oil pressure switch	47
X24 Function	27. <u>Motor hot</u>	48
X25 Function	28. <u>Door open button 2</u>	49
X26 Function	29. <u>Door close button 2</u>	50
	30. <u>Door Area</u> (door zone signal for safety module)	
	31. <u>Door Lock</u> (door lock signal for safety module)	
	32. <u>Safe Line</u> Safety circuit	
	33. <u>Ex Door Lock</u> Hall door lock	
	34. <u>In Door Lock</u> Car door lock	
	35. <u>Swing Door Lock</u> Manual door lock	
	36. <u>KC feedback</u> Running contactor feedback	
	37. <u>BC Feedback</u> Brake contactor feedback	
	38. <u>Up Level</u>	
	39. <u>Down Level</u>	
	40. <u>Down Speed V1</u> Lower deceleration speed change switch	
	41. <u>Down Speed V2</u> Lower medium speed change switch	
	42. <u>Down Speed V3</u> Lower high speed forced change switch	
	43. <u>Up Speed V1 Upper</u> Low speed forced change switch	
	44. <u>Up Speed V2 Upper</u> Medium speed forced change switch	
	45. <u>UP Speed V3 Upper</u> High speed forced change switch	
	46. <u>Down Limit</u>	
	47. <u>Up Limit</u>	
	48. <u>Auto</u>	
	49. <u>INS Down</u>	
	50. <u>INS UP</u>	
	51. <u>ERO Mode</u>	
	52. <u>ERO Open Brake</u>	
	53. <u>Floor1 Level</u>	
	54. <u>Floor2 Level</u>	
	55. <u>Floor3 Level</u>	
	56. <u>Floor4 Level</u>	
	57. <u>Floor5 Level</u>	
	58. <u>Floor6 Level</u>	
	59. <u>Floor7 Level</u>	
	60. <u>Floor8 Level</u>	
	61. <u>ExDoor lock 2</u>	
	62. <u>Temp input</u>	
	63. <u>By pass input</u>	

		<p>64. <u>Brake 2</u> Brake feedback 2 input 65. <u>SC Feed Back</u> Star feedback 66. <u>Water Input</u> Water level 67. <u>QUAKE S</u> wave 68. <u>QUAKE P</u> wave 69. <u>Oil Low Temp</u> 70. <u>3-Phase Input</u> 71. <u>Fire2</u> 72. <u>Heat Detector</u> 73. <u>Evacuation</u> 74. <u>ARD Test</u> 75. <u>UPS Test</u> 76. <u>Empty</u> 77. <u>Bak13</u> : : 95. <u>Bak 31</u></p>	
B49	Y01 Function	تعریف خروجی ها	۱
	Y02 Function	0. Null	۲
	Y03 Function	1. <u>Door open 1</u> (car top board b01) 2. <u>Door close 1</u> (car top board b01)	۱۷
	Y04 Function	3. <u>Door open 2</u> (car top board b02) 4. <u>Door close 2</u> (car top board b03)	۱۶
	Y05 Function	5. <u>Up gong</u> (car top board b04) 6. <u>Down gong</u> (car top board b05)	24
	Y06 Function	7. <u>Lamp</u> (car top board b06)	۲۵
	Y07 Function	8. <u>Door open LED1</u> (car top board Q01) 9. <u>Door close LED1</u> (car top board Q02)	۲۶
	Y08 Function	10. <u>Close Delay</u>	۲۷
	Y09 Function	11. <u>Gong</u> (car top board Q04) 12. <u>Buzzer</u> (car top board Q05)	۲۸
	Y10 Function	13. <u>Overload light</u> (car top board Q06) 14. <u>Inspection light</u> (car top board Q07)	۲۹
	Y11 Function	15. <u>Full-load light</u> (car top board Q08)	۳۰
	Y12 Function	16. <u>CAM</u> output in manual operated door 17. <u>Lift lock</u> , lock lift output 18. <u>Inverter reset/Kup</u> Inverter reset(Modbus at same time) 19. <u>Fire</u> 20. <u>Brake excitation/ KRun</u> 21. <u>Inv BB/ KDown</u> 22. <u>Door open LED2</u> 23. <u>Door close LED2</u> 24. <u>Level Again</u> 25. <u>BC / Xing</u> 26. <u>KC/ Jiao</u> 27. <u>UP</u> 28. <u>Down</u> 29. <u>V High</u> 30. <u>V Slow/ Relevel</u> 31. <u>V INS</u> 32. <u>VH High</u>	۳۱

		<u>33. Up_Vhigh</u> <u>34. Down_VHigh</u> <u>35.Temp output</u> <u>36.By pass output</u> <u>37. SC Contactor</u> <u>38. Xing 2 Hydraulic auxiliary motor star</u> <u>39. Jiao 2 Hydraulic auxiliary motor delta</u> <u>40. KRun 2 Hydraulic auxiliary motor operation</u> <u>41. Quake Reset</u> <u>42. UPS/ARD Start</u> <u>43. UPS/ARD End</u> <u>44. Rel Down valve</u> <u>45. Lift using</u> <u>46. Xing3</u> <u>47. Jiao3</u> <u>48. Krun3</u> <u>49. bak</u> - - <u>63. Bak</u>	
B50	Park Input	Elevator lock input floor. 0: use the microcomputer input point, non-zero: use the outbound call board X00 as the elevator lock input)	

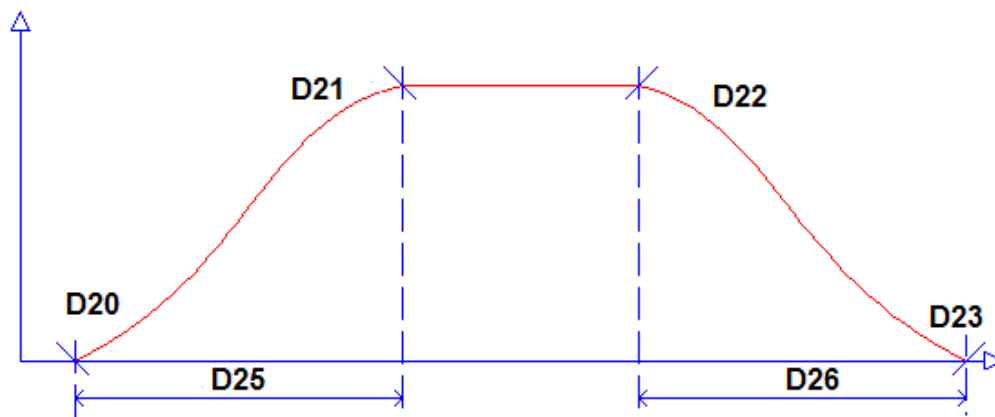
C- Config			
ردیف	نام	توضیحات	پیش فرض
C01	Mode	وضعیت کاربردی: ۰: آسانسور تکی (Single lift) ۱: حالت تست (Test lift) ۲: آسانسور دوبلکس (RS485) (Parallel lift) ۳: آسانسور گروهی (CANBUS) (Parallel lift 2)	0
C02	Address	آدرس کنترلر (برای حالت دوبلکس . گروهی)	01
C03	Shaft Type	انتخاب شناسایی داخل چاه آسانسور: ۰: انکودر با دو سنسور لول (Encoder) ۱: انکودر با تک سنسور (Encoder 1) ۲: دو سنسور (آسانسور های Open loop ، هیدرولیک و دوسرعته) (2Switch) ۳: BSwitch ، تک سنسور، تک سرعت و بدون انکودر ۴: NSwitch ، تک سنسور برای هر طبقه، تک سرعت و بدون انکودر ۵: Switch2 ، دو سنسور برای کاربرد های خاص	۰
C04	Display F: P:	تعریف شاخص طبقات	
C05	Output Code	تعریف نوع خروجی های نمایشگر طبقات: ۰: Gray ۱: Binary ۲: 7 Segment ۳: Decimal ۴: Gray1 ۵: Binary1 ۶: Parameter	۲
C06	Start Floor	تعیین کردن تعداد اختلاف طبقات در آسانسور های دوبلکس	01
C07	Park Floor	طبقه پارک آسانسور	۰۱
C08	Fire Floor	طبقه که مواقع فعال شدن ورودی Fire در آنجا پارک شود	۰۱
C09	Base Flr Time	مدت زمانی که آسانسور به طبقه پارک می رود.	10Min
C10	Flr Run Time	حداکثر زمان بین دو طبقه	045.0S
C11	All Run Time	حداکثر زمان کل مسیر	120.0S
C12	Leave Time	مدت زمانی که آسانسور بعد از شروع حرکت باید از منطقه لول خارج شود.	020.0S
C13	Arrive Time	مدت زمانی که آسانسور بعد از دور اندازی باید به لول طبقه برسد.	020.0S
C14	Alarm Time	Spacing interval alarm time rang by buzzer	01.0S
C15	Photo Time	مدت زمانی که اگر پرده نوری فعال باشد خروجی Buzzer روشن می شود.	0۳.0S
C16	GONG Time	مدت زمانی که خروجی gong فعال باشد.	02.0S
C17	Lamp Time	مدت زمان خاموش شدن روشنایی اتوماتیک	45S
C18	Run Counter	تعداد دفعات استارت آسانسور در حالت نرمال	
C20	Err Di	غیر فعال کردن نمایش کد خطا ها به صورت مجزا در نمایشگر طبقات	

C21	Out parameter	تعریف خروجی های نمایشگر به صورت دستی (C05= 6)	
C22	Err Disp Mode	حالت نمایش خطا ها در نمایشگر طبقات: ۰: بدون نمایش خطا ها ۱: نمایش شاخص طبقه و E ۲: نمایش شاخص طبقه و کد خطا	0
C23	Safe Direct	0: Half load Run: Self-rescue, it can find the nearest floor according to switch or pulse. Under UPS mode, it can judge the run direction for light load based on half load. 1: Keep Direct Self-rescue, it will keep the previous running direction. Under UPS mode, it can judge the run direction for light load based on half load. 2: UPS Down Self-rescue, it will keep the previous running direction. Under UPS mode, it will run downward. 3: UPS Up Self-rescue, it will keep the previous running direction. Under UPS mode, it will run upward.	0
C24	Cooler Mode	Hydraulic cooling output mode: 0.Run Control- Trigger output during runtime 1. Input Control- Trigger on external output	
C25	Cooler Delay	Hydraulic cooling delay stop output time	300S
C26	RelRun En	When the parameter is set to 12345, the door lock failure or limit failure will not affect the elevator not stopping at the door zone, and the automatic leveling function	300 Down
C27	Jam Err Time	The time of reporting the failure of the blocking door	6.0 S
C28	Duplex AdFlr	Connect additional floors in parallel, and superimpose floor values in directions	1
C29	Check D-Lock	Door lock detection enable	00001
C30	Water Floor	Water level stop floor	02
C31	Quake Reset Time	Earthquake reset time	300S
C32	Rem-Addr	Remote Address	000
C33	Oil Slow Run Time		0000S
C34	Lift Run Time		
C35	USP/ARD Delay		05.00S
C36	USP/ARD Function	0. En Dir & No Reset 1. No Dir & No Reset 2. En Dir & Reset 3. No Dir & Reset	

C37	Dir Disp;ay Select	0. Run Flash Display 1. Run on Display	0
C38	Fire Type sel	0. China 1. India	
C39	Fireman Sel		000.0S
C40	Door Lock Display	0. No Display Dorr lock 1. Display Door Lock	0
C41	S-Quake Reset	0. Auto Reset 1. Insp Reset	0

D – Drive			
ردیف	نام	توضیحات	
D01	Drive Mode	<p>مد حرکتی کنترلر:</p> <p>۰: VVVF با درایو و فرمان کنتاکتور های موتور و ترمز در اختیار درایو</p> <p>۱: AC2 دو سرعته</p> <p>۲: Hydraulic حالت هیدرولیک</p> <p>۳: VVVF2 با درایو ولی فرمان کنتاکتور های موتور و ترمز در اختیار کنترلر</p> <p>۴: AC1 حالت تک سرعته</p> <p>۵: Analog حالت Direct to floor بدون پیاده روی</p> <p>۶: Analog2 حالت Direct to floor با کمی پیاده روی</p> <p>۷: Hydraulic2 (with direct & run contactor):</p>	
D02	N Speed	انتخاب تعداد دور انداز	1
D03	Direction ON Delay	هنگام شروع حرکت تاخیر در حرکت. به نمودار حرکت توجه کنید.	0.200S
D04	Speed ON Delay	هنگام شروع حرکت بعد از فرمان ترمز، سرعت انتخاب شود. به نمودار حرکت توجه کنید.	0.200S
D05	Speed OFF Delay	در حالت بدون انکودر، تاخیر در قطع شدن سرعت. به نمودار حرکت توجه کنید.	0.100S
D06	BC close Delay	تاخیر در قطع شدن کنتاکتور ترمز. به نمودار حرکت توجه کنید.	0.100S
D07	Level Delay	Re-leveling, you can set delay time for stop and please refer to according timing diagram.	0.000S
D08	Direction Off Delay	در حالت نرمال ، تاخیر در برداشتن جهت. به نمودار حرکت توجه کنید.	0.500S
D09	KC OFF Delay	در حالت نرمال تاخیر در قطع شدن کنتاکتور موتور. به نمودار حرکت توجه کنید.	1.000S
D10	Dwell Delay	در شروع حرکت زمانی را با سرعت Dwell حرکت کند.	0.000S
D11	Insp Brake	در حالت ریویزیون، تاخیر در قطع شدن کنتاکتور ترمز	0.000S
D12	Insp Dir Off	در حالت ریویزیون، تاخیر در قطع شدن جهت	0.100S
D13	S-Vm Speed	Moving speed(valid only for analog)	0.05 m/s
D14	S-Vx Speed	سرعت شناسایی و بین طبقات در حالت Analog Hydraulic2: D14>=D29 run V1 speed	0.30 m/s
D15	S-V0 Speed	سرعت لولینگ در حالت Analog	0.10 m/s
D16	S-Vi Speed	سرعت ریویزیون در حالت Analog Hydraulic2: D16>=D29 run V1 speed	0.30 m/s
D17	S-Vrl Speed	سرعت Re-leveling در حالت Analog	0.08 m/s

D18	S-Vs Speed	سرعت نجات اضطراری در حالت Analog Hydraulic2: D18>=D29 run V1 speed	0.30 m/s
D19	S-MAX Speed	ماکزیموم سرعت خروجی در حالت آنالوگ	100%
D20	S-Cure T1	Curve corner time 1(valid only for analog)	1.50 s
D21	S-Cure T2	Curve corner time 2(valid only for analog)	1.50 s
D22	S-Cure T3	Curve corner time 3(valid only for analog)	1.50 s
D23	S-Cure T4	Curve corner time 4(valid only for analog)	1.50 s
D24	S-Cure a0	Straight line start acceleration speed(valid only for analog)	0.90 m/s ²
D25	S-Cure a1	Normal curve acceleration speed(valid only for analog)	0.60 m/s ²
D26	S-Cure a2	Normal curve deceleration speed(valid only for analog)	0.60 m/s ²
D27	S-Cure a3	Abnormal curve deceleration speed(valid only for analog)	0.90 m/s ²



D28	Command Mode	کنترلر درایو: ۰۰ DA از طریق ترمینال ها ۰۱ Modbus از ارتباط سریال Modbus ۰۲ CANBUS از طریق ارتباط سریال CANBUS	
D29	S-V1 Speed	Digital V1 speed	1.00 m/s
D30	S-V2 Speed	Digital V2 speed	1.75 m/s
D31	S-V3 Speed	Digital V3 speed	2.50 m/s
D32	UpStopTime	Up stop delay	0.000S
D33	DnStopTime	Down stop delay	0.000S
D34	Relevel Motor	0. No Motor2 1. Just Motor2 2. Motor2 & Valve 3. Spare 4. Motor3 Enable 5. Motor3+Motor2 6. M3+M2+Valve	0
D35	M2-Start Time		1.000S
D36	Up Level Delay		0.000S
D37	Dn Level Delay		0.000S

E - Pulse			
ردیف	نام	توضیحات	
E01	Rated Speed	سرعت آسانسور	1.750m/s
E02	Rated RPM	RPM موتور	1420 RPM
E03	Pulses/Rev	تعداد پالس انکودر	۱۰۲۴ PPR
E04	Now High	مسافت طی شده بر حسب متر	
E05	Now Speed	نمایش سرعت حرکت آسانسور بر حسب متر بر ثانیه	
E06	Max Floor	تعداد طبقات	۰۸
E07	Level Dis	نمایش اختلاف بین محل توقف کابین و مقدار ذخیره شده در کنترلر	
E08	Level Length	طول مقدار سنسور لول طبقه (در شناسایی بدست می آید.)	
E09	Switch Dis	اختلاف بین بین سویچ های لول UP , Down (در شناسایی بدست می آید.)	
E10	Floor01 High Mid	سطح ارتفاع هر طبقه. (در شناسایی بدست می آید.) و بدون تغییر Up1 : در جهت رو به بالا ، ارتفاع برای هنگامی که لول جهت بالا را مشاهده می کند. Up2 : در جهت رو به بالا ، ارتفاع برای هنگامی که لول جهت پایین را مشاهده می کند. Flr : ارتفاع طبقه هنگامی که آسانسور متوقف شده باشد. Dn1 : در جهت رو به بالا ، ارتفاع برای هنگامی که از لول جهت بالا خارج می شود. Dn2 : در جهت رو به بالا ، ارتفاع برای هنگامی که از لول جهت پایین خارج می شود.	
E11	Up SW1 High	محل دور اندازی در جهت بالا برای سرعت ۱ متر بر ثانیه (در شناسایی بدست می آید.)	
E12	Up SW2 High	محل دور اندازی در جهت بالا برای سرعت ۱.۶ متر بر ثانیه (در شناسایی بدست می آید.)	
E13	Dn SW1 High	محل دور اندازی در جهت پایین برای سرعت ۱ متر بر ثانیه (در شناسایی بدست می آید.)	
E14	Dn SW2 High	محل دور اندازی در جهت پایین برای سرعت ۱.۶ متر بر ثانیه (در شناسایی بدست می آید.)	
E15	Up LDec Dis	فاصله برای دورانداز بالا برای سرعت ۱ متر بر ثانیه (در شناسایی بدست می آید.)	
E16	Dn LDec Dis	فاصله برای دورانداز پایین برای سرعت ۱ متر بر ثانیه (در شناسایی بدست می آید.)	
E17	Up HDec Dis	فاصله برای دورانداز بالا برای سرعت ۱.۶ متر بر ثانیه (در شناسایی بدست می آید.)	
E18	Dn HDec Dis	فاصله برای دورانداز پایین برای سرعت ۱.۶ متر بر ثانیه (در شناسایی بدست می آید.)	
E19	V2 Add Dis	Distance that allowed V2 to go	
E20	V0 Dec Dis	V0 تنظیم فاصله در سرعت پیاده روی. هنگامی که اختلاف طبقات رو به بالا و رو به پایین یکسان ، با این پارامتر تنظیم می شود. اگر از لول طبقات رد شده باشد، مقدار این پارامتر را کم کنید. اگر به لول طبقه نرسیده باشد، مقدار این پارامتر را اضافه کنید.	
E21	V1 Dec Dis	فاصله دور اندازی برای سرعت V1 (سرعت ۱ متر بر ثانیه) با تغییر این پارامتر می توانید مقدار پیاده روی را کنترلر کنید.	
E22	V2 Dec Dis	فاصله دور اندازی برای سرعت V2 (سرعت ۱.۶ متر بر ثانیه) با تغییر این پارامتر می توانید مقدار پیاده روی را کنترلر کنید.	
E23	QEI Direct	تعویض جهت انکودر ورودی برد اکو	
E24	Adjust Type	Correction type: Pulse correction Switch correction	

E25	Max Adjust	Maximum error of pulse adjustment
E26	Error Adjust	Minimum pulse of error recorded, if pulse difference is more than this value, error E27 will be reported.
E27	Learning	شناسایی چاه آسانسور با انکودر : (توضیحات حالت های مختلف) Back: lift back to terminal Ready: ready to start learning Doing: learning Success: learning succeed Error: learning error
E28	Up Level Adj	تنظیم لول طبقات در جهت بالا برای تمام طبقات (فقط در حالت Analog)
E29	Dn Level Adj	تنظیم لول طبقات در جهت پایین برای تمام طبقات (فقط در حالت Analog)
E30	Up Floor 01 Adj	تنظیم لول طبقات در جهت بالا برای تک تک طبقات (فقط در حالت Analog)
E31	Dn Floor 01 Adj	تنظیم لول طبقات در جهت پایین برای تک تک طبقات (فقط در حالت Analog)

F – Door			
ردیف	نام	توضیحات	
F01	Door Type	تعریف نوع درب: ۰: درب تمام اتوماتیک (Automatic) 1: درب نیمه اتوماتیک (Semi-Auto) ۲: بدون درب داخل (Swing Door) ۳: بدون درب داخل و بدون کمان برقی (Swing2 Door)	0
F02	Door Limit	تعریف حد درب ها: ۰: بدون حد ۱: فقط حد باز ۲: فقط حد بسته ۳: با حد باز و بسته درب	0
F03	Door Output	نگه داشتن فرمان درب: ۰: بدون نگه داشتن فرمان درب (All No keep) ۱: نگه داشتن فرمان بسته درب (Keep Close) ۲: نگه داشتن فرمان باز درب (Keep Open) ۳: نگه داشتن هم باز و هم بسته درب (Both Keep)	0
F04	Driver Door	نوع بستن درب به صورت دستی: Off: برای بسته شدن درب باید DC را به طور مداوم نگه دارید. On: برای بسته شدن درب باید فقط یک بار DC را فشار دهید.	OFF
F05	Open Delay	تاخیر باز شدن درب بعد از توقف	01.0S
F06	Close Delay	تاخیر در شروع حرکت بعد از بسته شدن درب	01.0S
F07	Open Time	حداکثر زمانی فرمان باز درب (در حالت بدون حد)	03.0S
F08	Close Time	حداکثر زمانی فرمان بسته درب (در حالت بدون حد)	03.0S
F09	Keep Time	مدت زمانی که بعد از باز شدن درب، درب ایستاده و بعد درب را می بند.	03.0S
F10	Enable Error	تعداد دفعاتی که درب می تواند بعد از خطایی درب بازو بسته شود.	010
F11	EnDr1 +01	فعال و غیر فعال کردن درب ۱	
F12	EnDr2 +01	فعال و غیر فعال کردن درب ۲	
F13	PM709 & Car	فعال و غیر فعال کردن برد های PM709 & ICALL ۰: هر دو غیر فعال (All off) ۱: فقط برد PM709 فعال (Top Board on) ۲: فقط برد ICALL فعال (Car Board on) ۳: هر دو برد فعال (All on)	3
F14	Wait Type	وضعیت درب در حالت پارک: ۰: در حالت پارک درب بسته شود. ۱: در حالت پارک درب باز باشد. ۲: در حالت پارک بعد از زمان مشخص شده در F15 بسته شود.	0
F15	Wait Delay	مدت زمانی که درب با تاخیر بسته شود.	05Min

F16	Door Control	تعریف تعداد درب ها: ۰: تک درب ۱: دو درب شبیه هم. (یک درب در یکی سری و دیگر در یک سری دیگر باز و بسته میشود) ۲: دو درب جدا از هم (هر طبقه دو درب و به طور جداگانه باز و بسته می شوند). ۳: Two Door Open-One	0
F17	Open/Close Led	فعال کردن LED هاب باز و بسته درب: (Q01: LED open, Q02: LED close) ۰: هردو خاموش ۱: فقط LED باز روشن شود. ۲: فقط LED بسته روشن شود. ۳: هردو روشن	3
F18	Enable Safety	فعال کردن ADO , Re-Leveling ۰: هردو غیر فعال ۱: فعال کردن Re-Leveling ۲: فعال کردن ADO ۳: فعال کردن هر دو	0
F19	Preopen time	Time for open door in advance. Delay time for open door after the car entering door zone.	000
F20	Cl-Button T	بعد از باز شدن درب، بعد از این زمان شستی DC فعال می شود.	03.0S
F21	Keep time 2	Close button delay time	03.0S
F22	IC En		
F23	IC Button Time		
F24	Door Limit Time		3.00 S
F25	IC Fire 2	In the fire state, the IC card floor is enabled	
F26	Jam Keep Time	In the open state, after the light curtain is activated, the minimum open holding time. (That is, if the remaining value of the current door opening is less than F26, the remaining time after the light curtain is activated becomes F26)	000.0S
F27	Quake Open Time	Earthquake opening time	0090S
F28	Power On Door	Power-on switch door output retention time (because some door machines are not normal when they are re-powered, causing malfunctions to lock the elevator, increase this time to reset the door machine operation.	0060S
F29	INS Op/CL	The door switch button is valid in the inspection state.	
F30	IC Function En	0: No IC card function 1: IC card function valid 2: Internal selection board X03 control	
F31	UPS Open Time	Door open holding time in UPS state.	30S

G – Call		
ردیف	نام	توضیحات
G01	CarCl +01	گرفتن احضار کابین ۱: به معنی احضار درب اصلی ۲: به معنی احضار درب دوم ۳: هر دو درب
G02	UpCal +01	گرفتن احضار جهت بالا ۱: به معنی احضار درب اصلی ۲: به معنی احضار درب دوم ۳: هر دو درب
G03	DnCal +01	گرفتن احضار جهت پایین ۱: به معنی احضار درب اصلی ۲: به معنی احضار درب دوم ۳: هر دو درب
G04	EnCal +01	غیر فعال کردن احضار کابین ۱: به معنی احضار درب اصلی ۲: به معنی احضار درب دوم ۳: هر دو درب
G05	EnUp +01	غیر فعال کردن احضار جهت بالا ۱: به معنی احضار درب اصلی ۲: به معنی احضار درب دوم ۳: هر دو درب
G06	EnDn +01	غیر فعال کردن احضار جهت پایین ۱: به معنی احضار درب اصلی ۲: به معنی احضار درب دوم ۳: هر دو درب
G07	Driver Call	Attendant respond hall calls 0. Normal 1. H-Call Enable 2. Button Run
G08	Collective	تعریف انواع احضار های کابین و طبقات: 0. PUp_PCar < 8F: parallel, 8 floor up collective پارالل. ۸ طبقه UP و ۸ طبقه کابین 1. PDn_PCar < 8F: parallel, 8 floor down collective پارالل. ۸ طبقه Down و ۸ طبقه کابین 2. P2B_PCar < 6F: parallel, 6 floor up down button full collective. پارالل. ۶ طبقه کابین و ۶ طبقه Up, Down 3. P1B_PCar < 8F: parallel, 8 floor single button full collective. پارالل. ۸ طبقه کابین و ۸ طبقه تک شستی 4. PUp_SCar < 16F: External with serial internal, 16 floor up collective. سریال. ۱۶ طبقه کابین سریال و ۱۶ طبقه Up 5. PDn_Scar < 16F: External with serial internal, 16 floor down collective. سریال. ۱۶ طبقه کابین سریال و ۱۶ طبقه Down 6. P2B_Scar < 9F: external with serial internal, 9 floors up down button سریال. ۹ طبقه کابین سریال و ۹ طبقه Up, Down 7. P1B_Scar < 16F: external with serial internal, 16 floor single button. سریال. ۱۶ طبقه کابین سریال و ۱۶ طبقه تک شستی 8. S1B_Scar < 64F: all serial, single button full collective 9. S2B_Scar < 64F: all serial, up down button full collective

10. 7Pcar& Floor Ring		
G09	Ground Floor	تعداد طبقات همکف به پایین
G10	En Start Time	The start time for calls forbidden.
G11	En End Time	The end time for calls forbidden. (When G09 same as G11, the calls forbidden function will be invalid.)
G12	Time En Car	Set which car calls need to be forbidden within the forbidden time.
G13	Time En Up	Set which up calls need to be forbidden within the forbidden time.
G14	Time En Dn	Set which down calls need to be forbidden within the forbidden time.
G15	Reverse Del	OFF/ON
G16	Disturbance	00
G17	H-UP C	Disabled up call
G18	H-DN C	Disabled dn call
G19	H-Spe	Special functions for the disabled (use 33-64 addresses as outbound calls for the disabled on floors 1-32)
G20	Double Key Delay	0. Stop Enable 1. Ant Time Enable 2. Disable
G21	No Car Door Delay	

I:		
ردیف	نام	توضیحات
I01	DisEn HOrder	Disable hall order: OFF ON
I02	DisEn Door	Disable open door: OFF ON
I03	DisEn Over	Disable over: OFF ON
I04	DisEn Limit	Disable limit: OFF ON
I05	Skidding En	Spare
I06	UCMP Test En	Insp test UCMP, just for easy to test UCMP function
I07	Brake-Ch En	Spare
I08	Brake Period	Spare
I09	Brake Distan	Spare
I10	Brake Time	Spare
I11	Brake Torque	Spare
I12	UCMP Reset	Insp UCMP reset
I13	NewStandard	Function select, it can cancel the UCMP function and the test braking force function: 0. All On 1. Brake Check Enable 2. UCMP Enable 3. All off
I14	Learning	
I15	Up Level Adj	
I16	Dn Level Adj	
I17	Up Floor 01 Adj	
I18	Dn Floor 01 Adj	

قسمت سوم: لیست خطاها**E1: Safety Circuit error**

سری ایمنی قطع می باشد. لطفا مطابق نقشه مسیر سری ایمنی را چک کنید.

E2: Inverter ready error

درایو دارای خطا می باشد. لطفا درایو را چک کنید.

E3: Brake feedback error

خطایی فیدبک سویچ ترمز . برای فعال و یا غیر فعال کردن پارامتر B34

E4: Brake contact feedback error

خطایی فیدبک کنتاکتور ترمز. برای فعال و یا غیر فعال کردن پارامتر B36

E5: Running feedback error

خطایی حرکت درایو. لطفا درایو را چک کنید.

E6: Run contact feedback error

خطایی فیدبک کنتاکتور موتور. برای فعال و یا غیر فعال کردن پارامتر B35

E7: Encoder direction error

جهت شمارش پالس های انکودر جابه جا می باشد. برای تنظیم پارامتر E20

E8: Up limit switch error

حد نرم افزاری بالا قطع می باشد. ورودی X23

E9: Down limit switch error**E10: Min Pulse, reach the min. pulse (inner error)****E11: Max Pulse, reach the max. Pulse (inner error)****E12: Start level time over error**

در مدت زمان C12 از منطقه لول خارج نشده است.

E13: Stop level time over error

در مدت زمان C13 بعد از دور اندازی به لول طبقه نرسیده است.

E14: Floor time over error

در مدت زمان C10 ، لول تا لول یک طبقه را طی نکرده است.

E15: Running time over

مدت زمان حرکت اسانسور از ابتدا تا انتها بیشتر از زمان C11 می باشد.

E16: Up declaration switch 1 error

دور انداز اجبار بالا قطع می باشد. X21

E17: Down declaration switch 1 error

دور انداز اجبار پایین قطع می باشد. X20

E18: Up Dec Switch 2, upper deceleration forced change 2 error**E19: Down Dec Switch 2, lower deceleration forced change 2 error****E20: Hand Lock, car door lock error**

کنتاکت درب طبقات قطع می باشد . ورودی X02

E21: Car Lock, hall door lock error

کنتاكت درب داخل قطع می باشد . ورودی X03

E22: Open Time Over, door open over time error

خطایی مدت زمان باز شدن درب. تنظیم این زمان در F07

E23: Close Time Over, door close over time error.

خطایی مدت زمان بسته شدن درب. تنظیم این زمان در F08

E24: Door Lock Not Ready, Prevent door lock short connected error

بعد از خاموش و روشن کردن کنترلر درب اسانسور یک بار باید باز و بسته شود.

E25: Door Jam, door blocked error

E26: Floor Counter wrong, differ floor error

E27: Encode Counter Wrong, pulse counting bias error

E28: Swing Feedback, Magnet switch for swing door error

E29: Door Error Over, door lock error occur times over the setting value of F10 parameter.

تعداد خطایی های درب بیشتر از دفعاتی بوده که در پارامتر F10 تعریف شده است.

E30: Encode Para Wrong, pulse parameter setting error

E31: Inspect for Reset, Reset error (The lift need to turn to inspection mode to reset.)

E32: CarTop Broad, car top board communication error just for alarm)

اعلام هشدار، در ارتباط سریال با برد جعبه ریویزیون.

E33: Car Broad, car call module board communication error (just for alarm)

اعلام هشدار، در ارتباط سریال با برد داخل کابین.

E34: Inverter Comm inverter communication error

E35: Motor Hot, the motor over heat error

PTC موتور فعال شده است.

E36: IO Setting Error

The setting for inputs are not right, please check.

E37-Canbus Ocall Error

Special error, not respond to hall calls

E38-Open2 Time Over, door 2 keep open over time

E39-Close2 Time Over, door 2 keep close over time

E40-Oil Hot Error, motor overheat

E41-Oil Pressure Error, oil pressure too hot

E42-Safety Module Error, safety module error

E43-Up Not Enough Distance Dec 1

When upper low speed deceleration switch be activated, the curve for deceleration distance is not enough.

E44-Down Not Enough Distance Dec 1

When lower low speed deceleration switch be activated, the curve for deceleration distance is not enough.

- E45-Up Not Enough Distance Dec 2**
When upper high speed deceleration switch be activated, the curve for deceleration distance is not enough.
- E46-Down Not Enough Distance Dec 2**
When lower high speed deceleration switch be activated, the curve for deceleration distance is not enough.
- E47- Both Up and Down Dec Switch On**
Upper/lower forced change switch or upper/lower limit switches been activated at same time.
- E48-Swing-Door/Semi-Door Jam**
For swing door, there is direction command but the door has not closed within the time.
- E49-Up Dec Switch 3, upper deceleration forced change 3 error**
The position for upper deceleration forced change switch 3 during action is one door zone distance higher than the position during learning.
- E50-Down Dec Switch 3, lower deceleration forced change switch 3 error**
The position for lower deceleration forced change switch 3 during action one door zone distance lower than the position during learning.
- E51-Up Not Enough Distance Dec 3**
When upper super high speed deceleration switch be activated, the curve for deceleration distance is not enough.
- E52-Down Not Enough Distance Dec 3**
When lower super high speed deceleration switch be activated, the curve for deceleration distance is not enough.
- E53-Short Hall Door A Lock Error**
Single door operator, while door open, detect hall door lock for main door be short connected
Dual door operators, vice door close, main door open, detect hall door lock for main door be short connected
- E54-Short Car Door A Lock Error**
Single door operator, while door open, detect car door lock for main door be short connected
Dual door operators, vice door close, main door open, detect car door lock for main door be short connected
- E55-Short Hall Door B Lock Error**
Dual door operators, main door close, vice door open, detect hall door lock for vice door be short connected
- E56-Short Car Door B Lock Error**
Dual door operators, main door close, vice door open, detect car door lock for vice door be short connected
- E57-Short Door B Lock Error**
Dual door operators, main and vice door both open, detect hall door or car door lock for vice door be short connected
- E58-Door Lock Single Error**
Door lock feedback signal for safety module abnormal
- E59-UCMP Error**
Check brake and other switches whether work properly, operate I12 to reset
- E60-Brake Test Error**
Please set parameters properly (I09, I10, I11) or operate I07 menu to test by manual after checking brake
- E61-Brake switch 2 Feedback Error**
Brake2 feedback abnormal

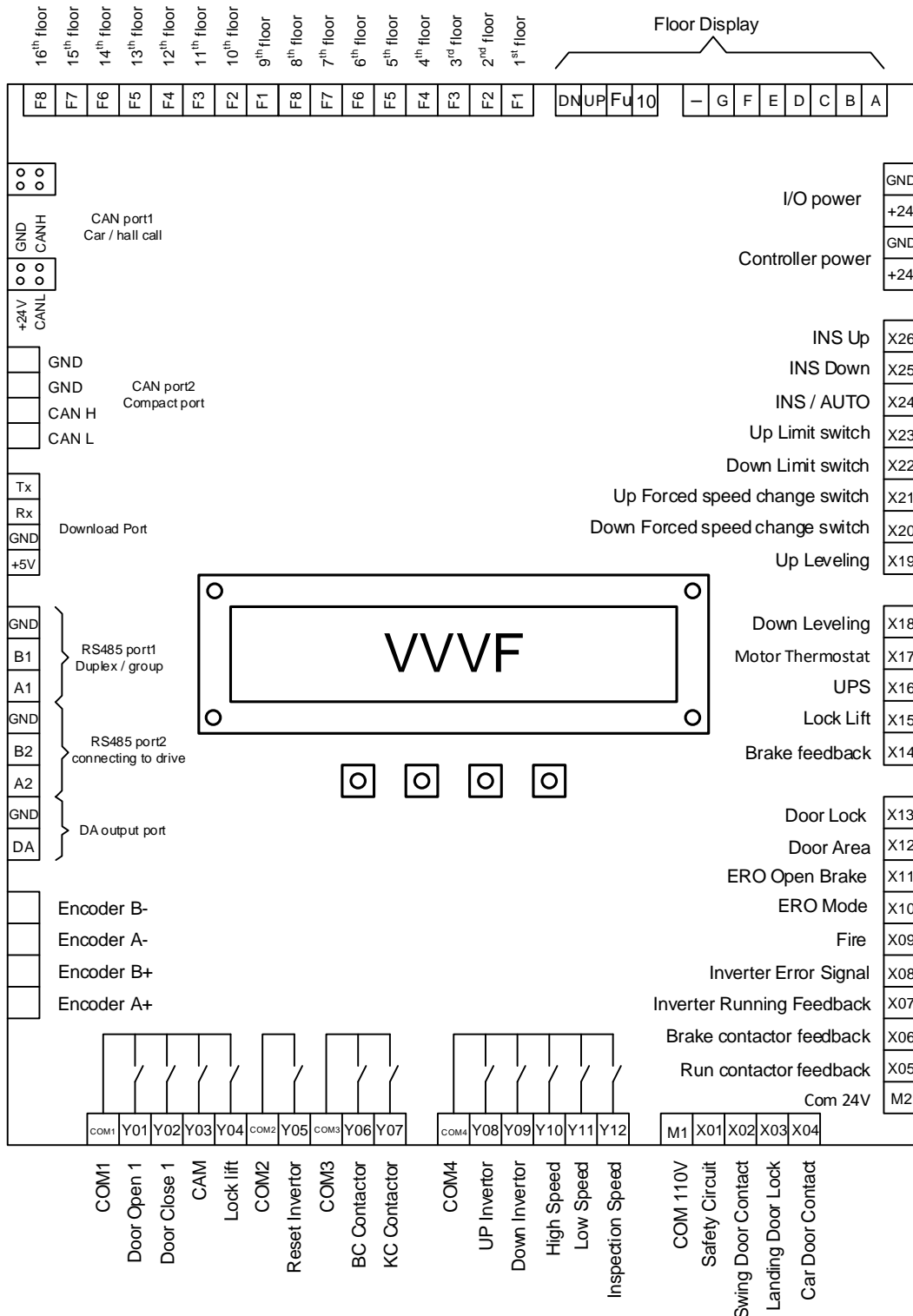
E62-SC contactor Feedback Error

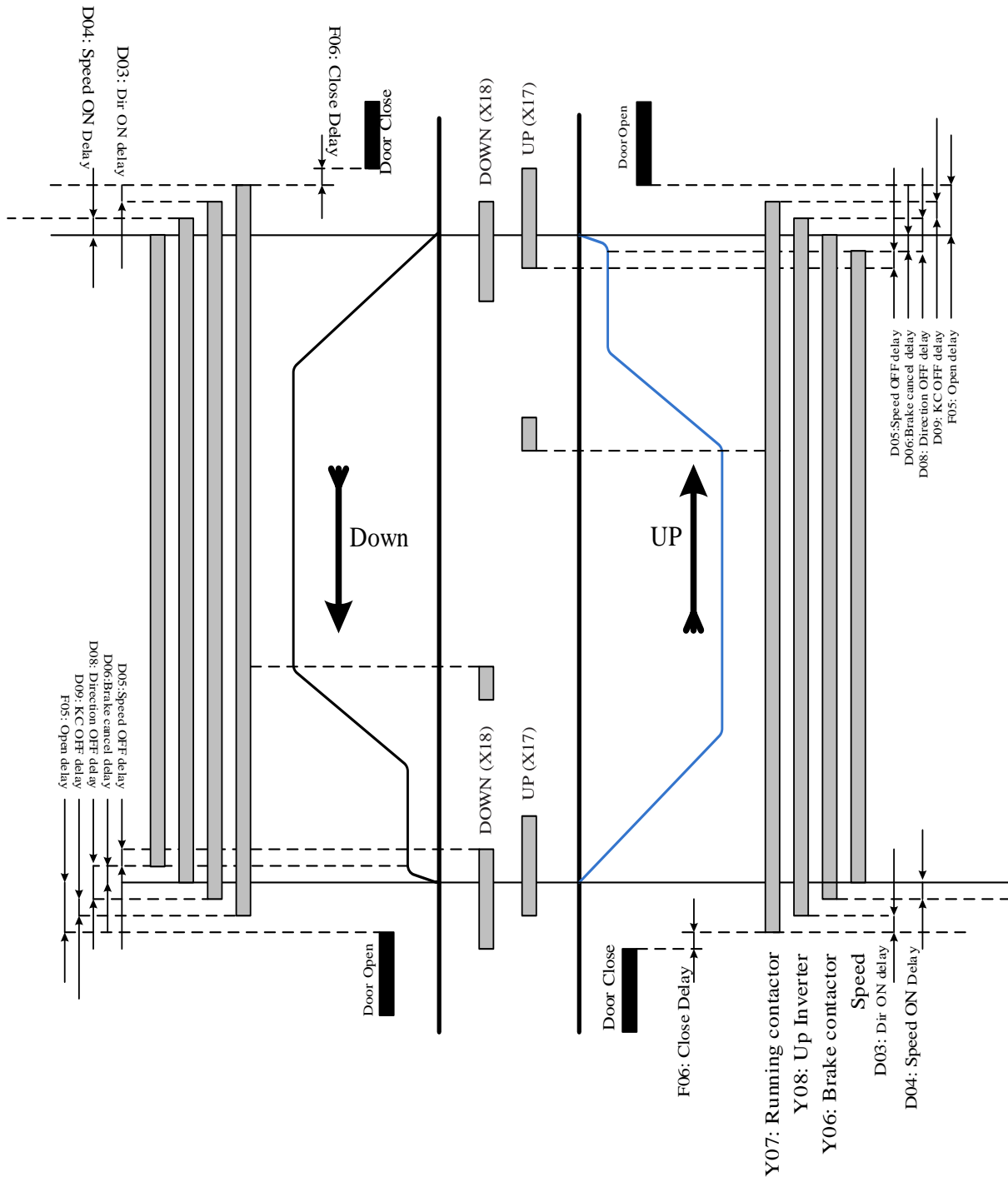
SC seal start contactor error

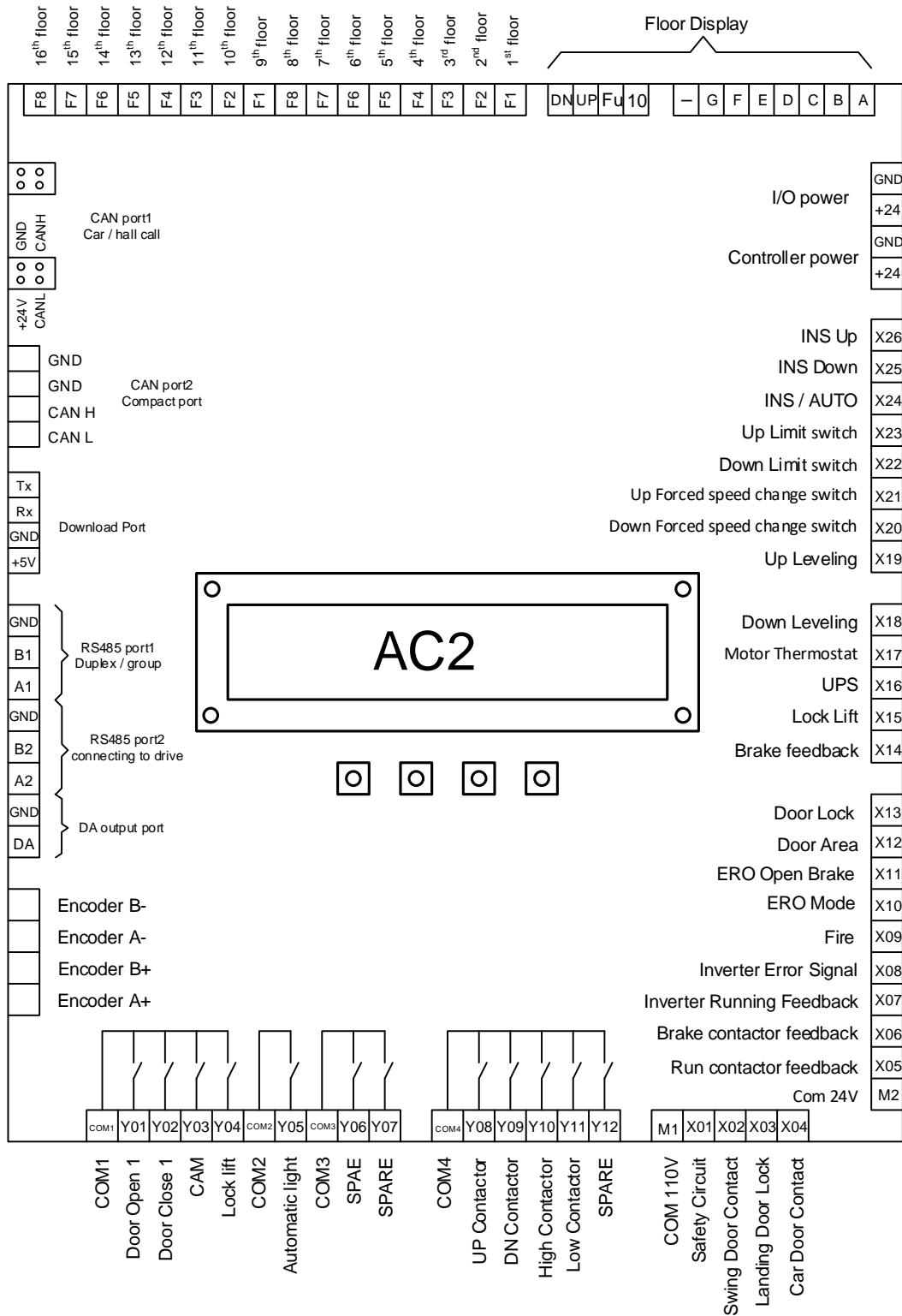
E63-Safety Module Door Zone Error

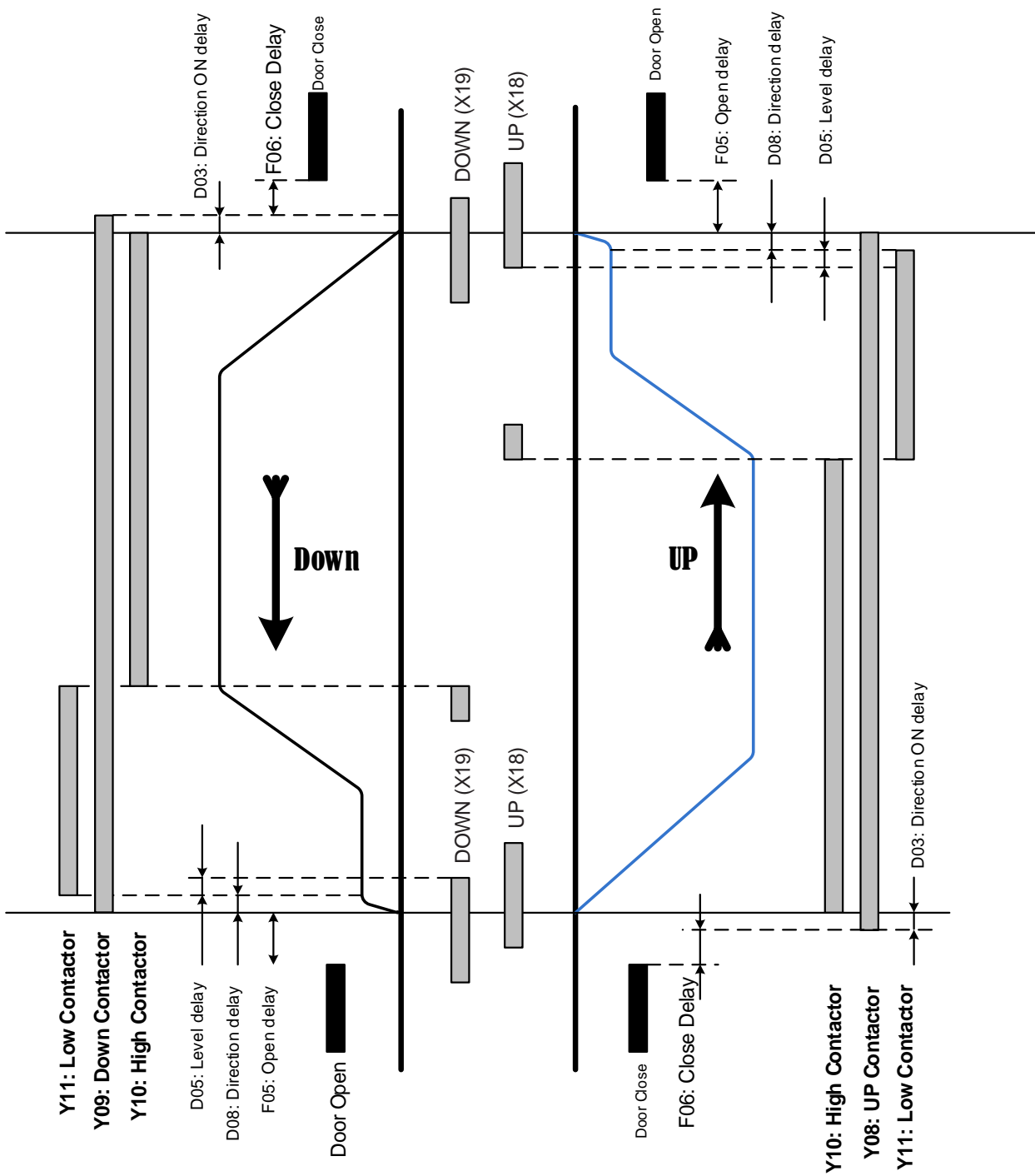
Safety Module Door Zone Feedback error

قسمت چهارم : نقشه ها

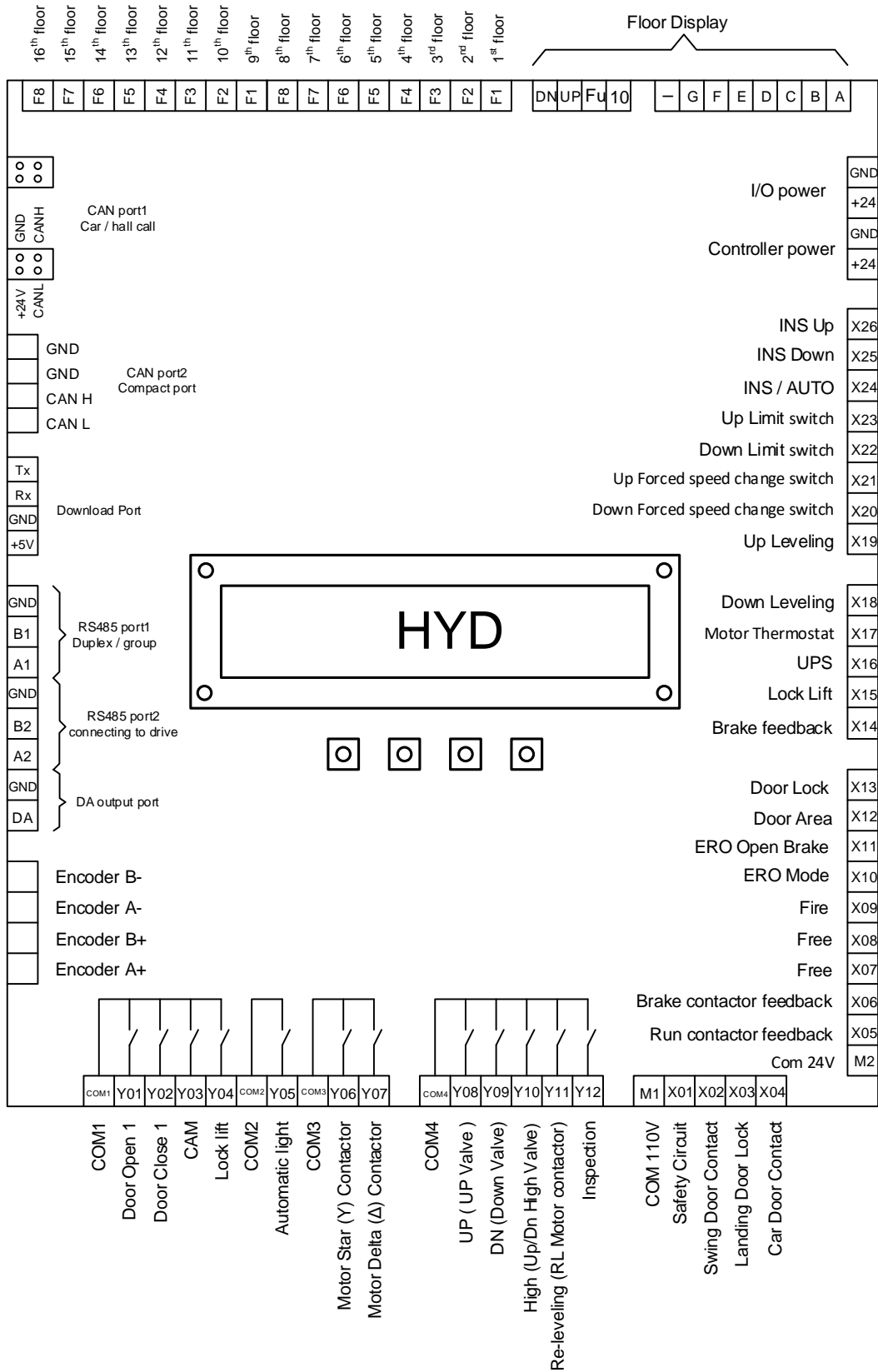


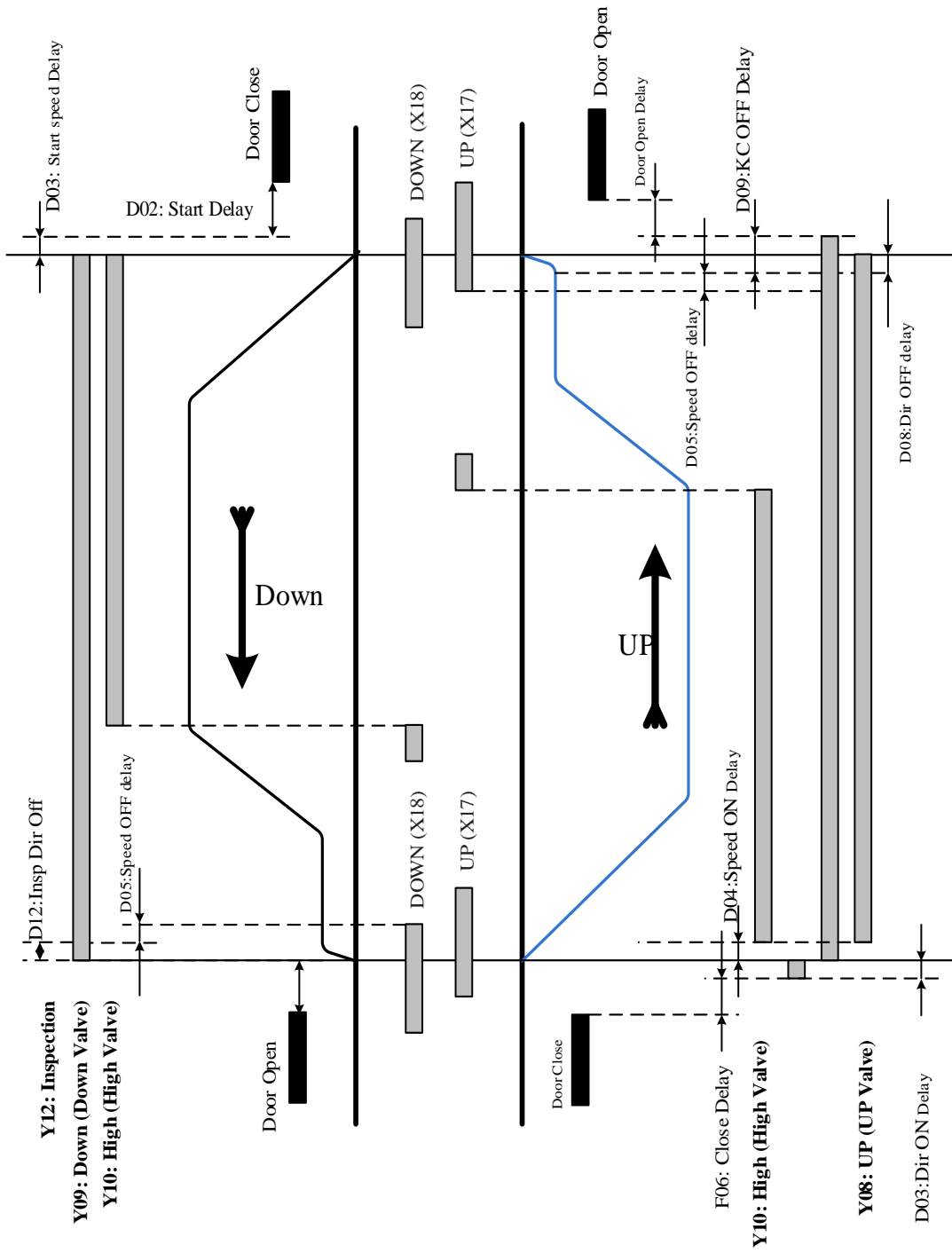


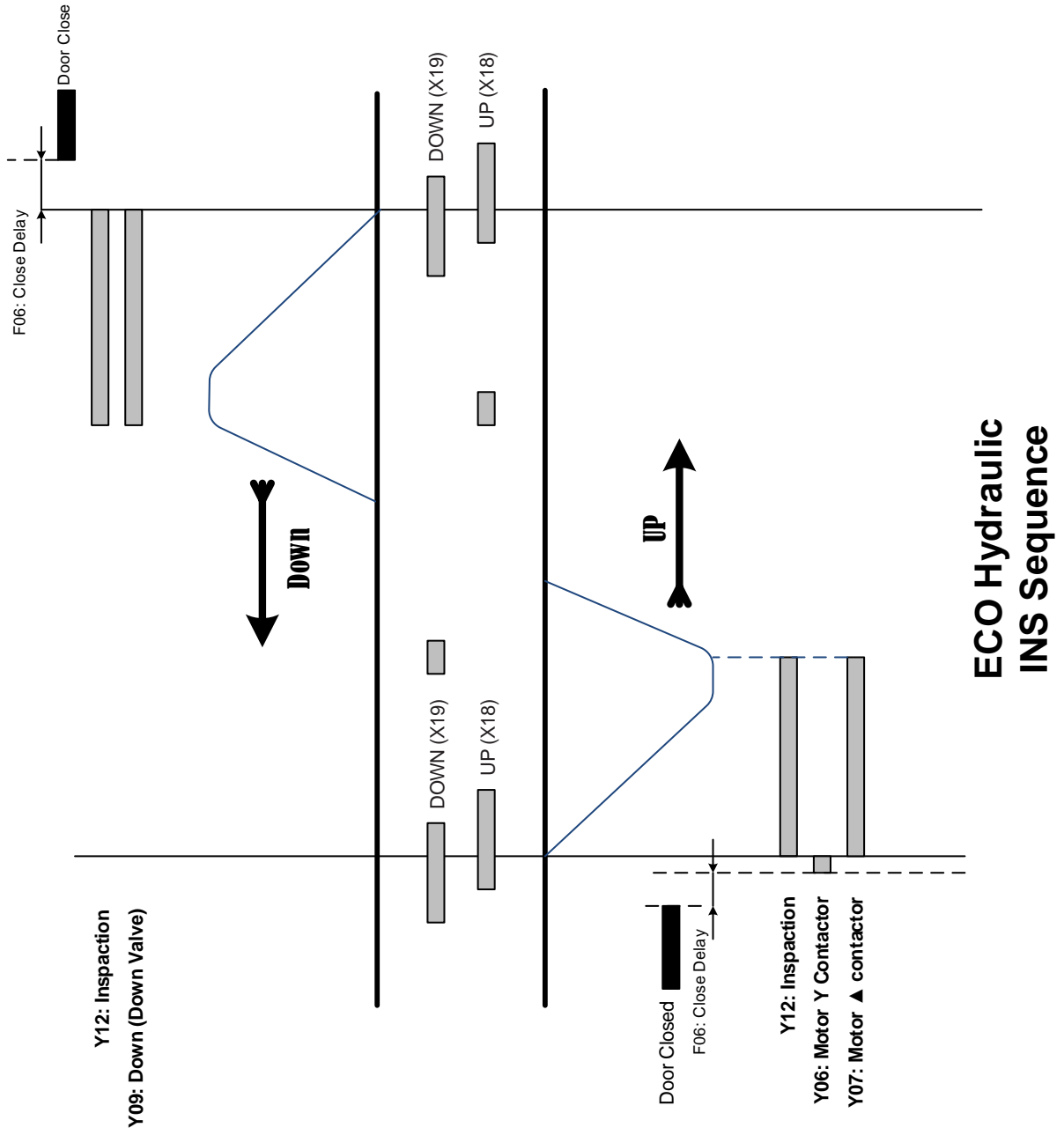




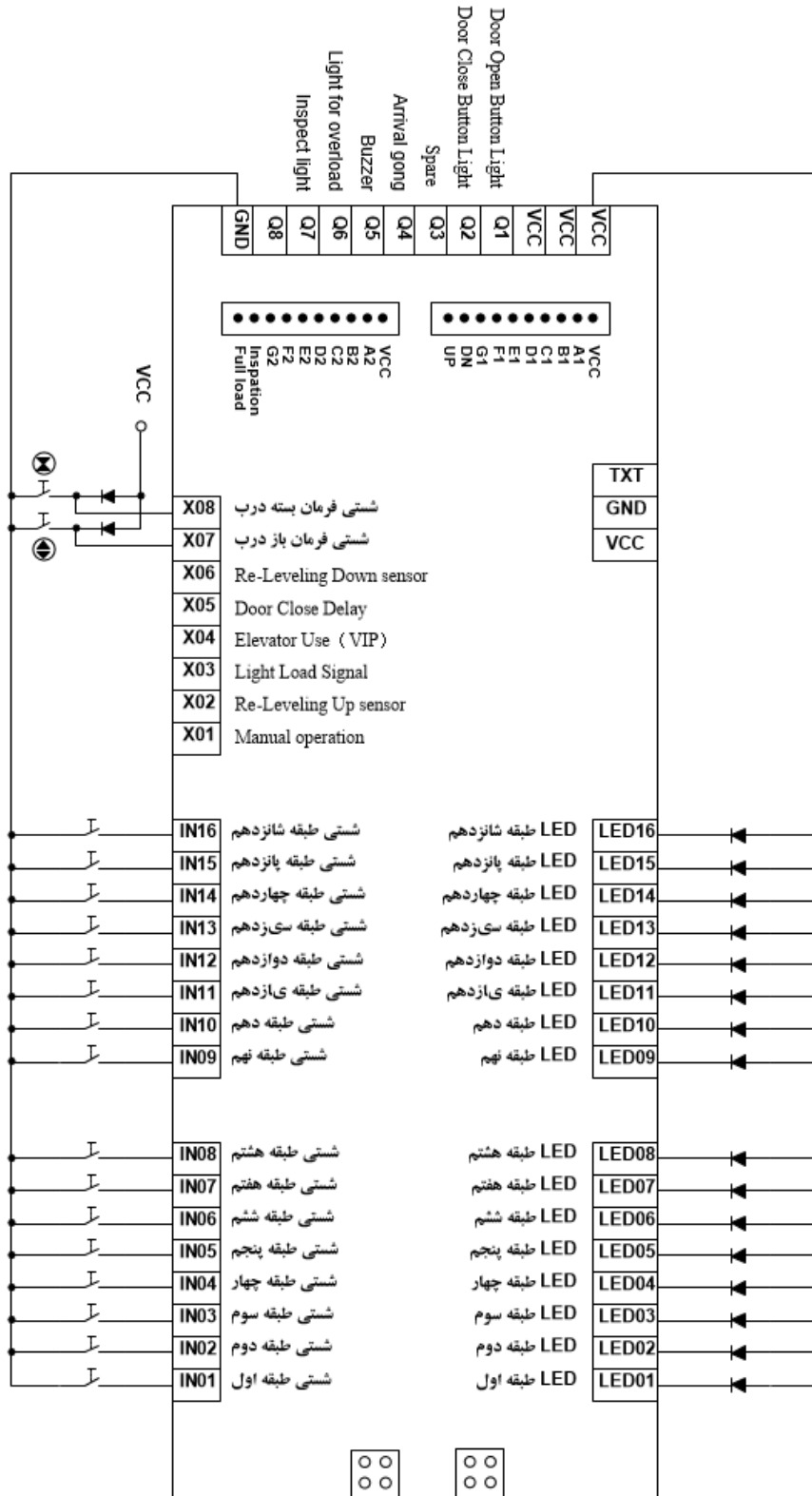
**ECO
AC2 Mode**







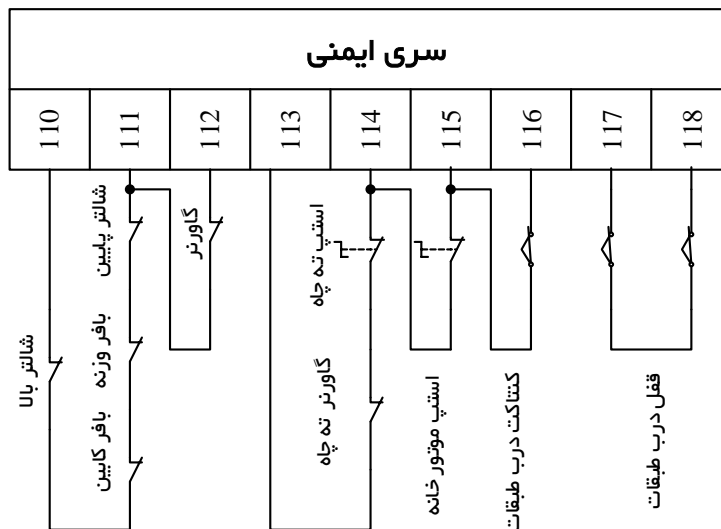
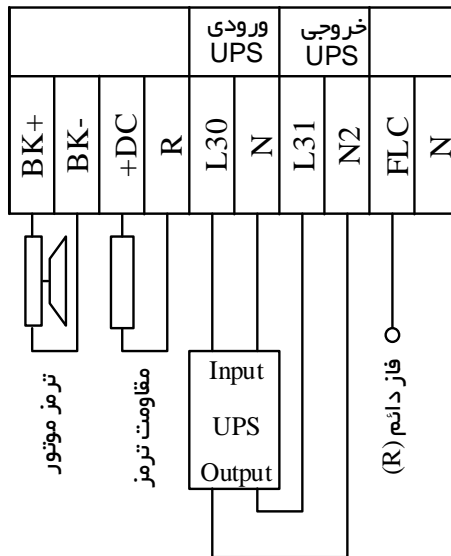
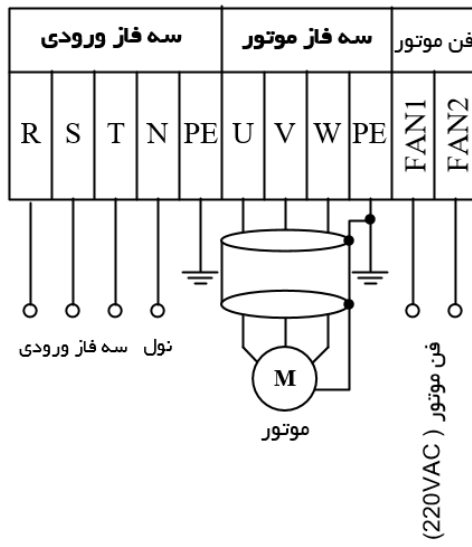
برد احضار کابین Icall

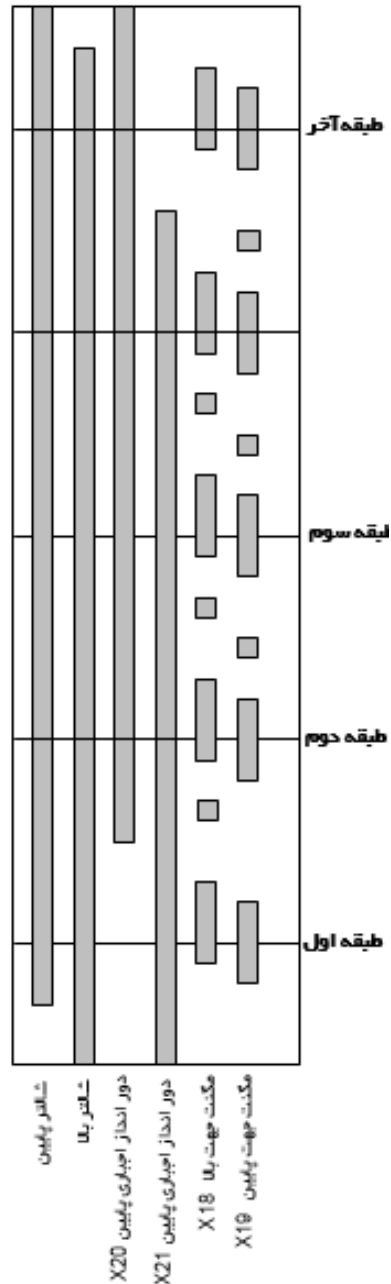
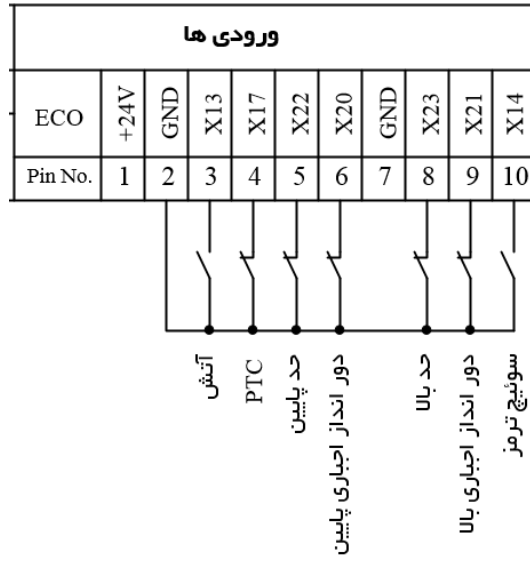


برد جعبه ریویزیون PM709



ترمینال ها تابلو فرمان و 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

www.asanoor.com