

دسترچه راهنمای کنترلر ARM



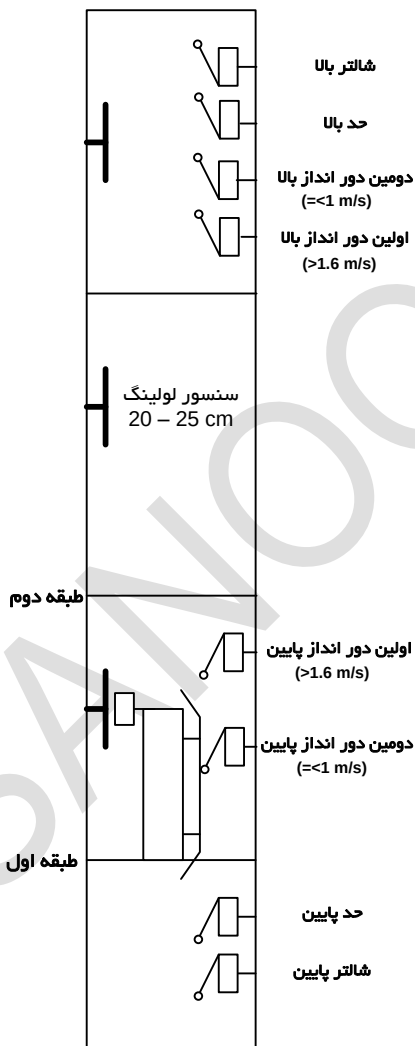
ASANOR
LIFT CONTROLLER

تنظیمات کنترلر

ویژگی ها:

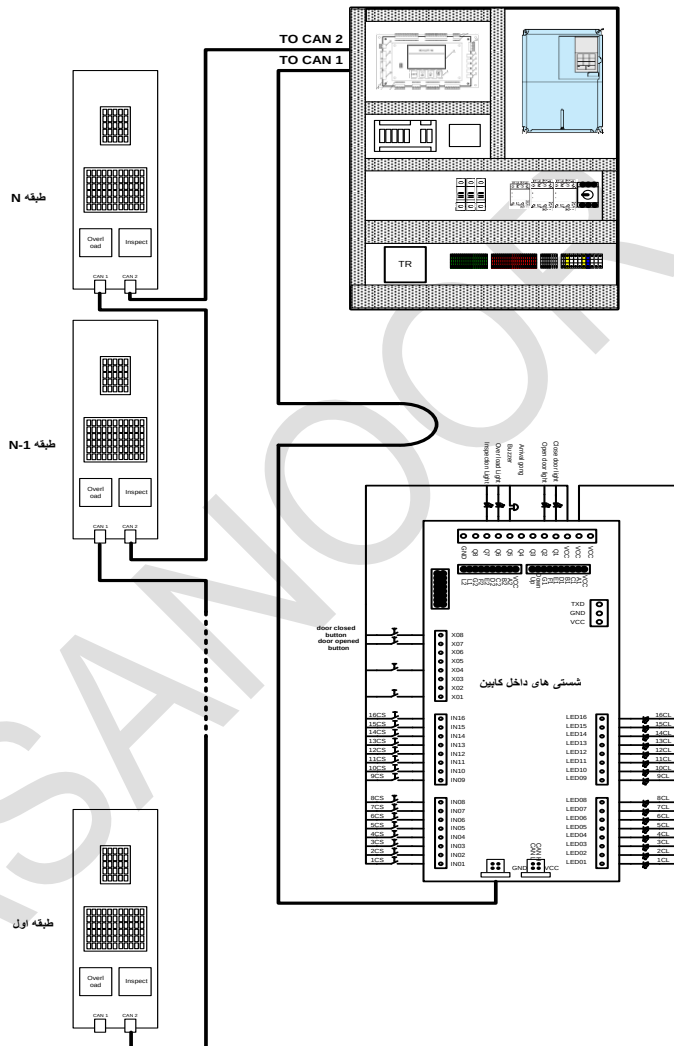
در جدول ذیل برخی از قابلیت های این تابلو فرمان به اختصار ذکر می شود:

ردیف	قابلیت	شرح
1	امکان کنترل تا 64 طبقه	این تابلو به صورت استاندارد تا 16 طبقه را کنترل می کنند و با افزودن کارت جانبی تا 64 طبقه افزایش میابد.
2	امکان کنترل آسانسور تا سرعت 4m/s	
3	شبکه CAN BUS توسط 4 رشته سیم	با استفاده از شبکه سریال CAN BUS ضمن کاهش تعداد سیم، ارتباط قابل اطمینان و بدون خطا را فراهم می کنند.
4	عدم نیاز به سنسور دور اندازی در طبقات میانی	
5	ثبت خطا ها با تاریخ و ساعت	امکان ثبت 50 خطا با تاریخ و زمان وقوع
6	پردازنده بسیار سریع ARM7	دارای سرعت پاسخ بسیار سریع بوده و پردازش ورودی ها و خروجی ها را با دقت بالا و بدون خطا انجام می دهد.
9	شناسایی طبقات به طور اتوماتیک	با شمارش تعداد پالس های انگدر، فاصله طبقات و دور اندازی اجباری در مرحله شناسایی و راه اندازی اولیه آسانسور.
10	دارای ورودی سریع انگودر	این کنترلر دارای ورودی سریع برای استفاده از انگدر می باشد که Leveling را با دقت بالا انجام دهد
11	فراخواندن آسانسور	امکان فراخوانی مستقیم آسانسور توسط کنترلر و نمایش وضعیت شستی های داخل و بیرون
12	دارای کنترل دبلکس	جهت 2 آسانسور فقط با 2 رشته سیم و بدون نیاز به کارت جانبی این امکان وجود دارد.
13	امکان کنترل گروپ	دارای نرم افزار و سخت افزار برای کنترل چند آسانسور بصورت گروهی و همزمان



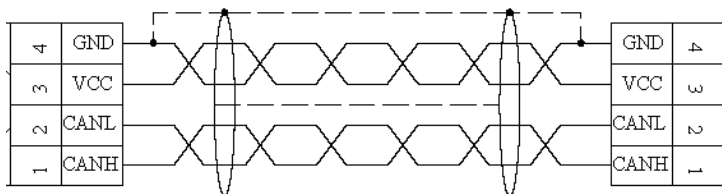
سیم کشی داخل چاه آسانسور

سیم‌کشی شستی‌های داخل کابین و بیرون:



اتصال سریال:

در این کنترلر تمامی شستی های بیرون و داخل از طریق شبکه سریال CAN BUS کنترل می شوند. در این وضعیت شما باید از سیم $0.50 \text{ mm} \times 4$ شیلد دار استفاده کنید که دو عدد از آنها برای تغذیه و دو عدد دیگر برای انتقال اطلاعات می باشد. جهت سیم کشی تمام اتصالات سریال ، کافیتست بصورت یک به یک هر پایه را به پایه متناظر وصل کنید. به نحوه اتصالات توجه کنید.



تنظیم دور انداز ها و مگنت طبقات:

در ابتدا باید دور اندازها را نسبت به سرعت آسانسور تنظیم کنید .

1 متر بر ثانیه : 1.5 متر – 1.7 متر

1.5 متر بر ثانیه: 2.3 متر – 2.6 متر

1.75 متر بر ثانیه: دور انداز اول: 2.5 متر – 3 متر دور انداز دوم : 1.5 متر – 1.8 متر

سرعت 2 متر بر ثانیه: دور انداز اول: 4 متر – 4.5 متر دور انداز دوم : 1.5 متر – 1.8 متر

سپس آهن ربا های طبقات را در محل خود قرار دهید به صورتی که ، وقتی کابین سر طبقه می باشد سنسور مگنت بین دو آهن ربا قرار گیرد. در این حالت باید ورودی سنسور لولینگ در جعبه ریویزیون (A13) روشن باشد و بعد از خارج شدن از منطقه لولینگ خاموش شود.

راه اندازی تابلو:

بعد از نصب تابلو فرمان در محل خود و نصب سیم های قدرت (ورودی 3 فاز ، کابل موتور و مقاومت ترمز و کابل انکودر). در ابتدا برای ریویزیون کردن تابلو فرمان اتصالات ذیل را باید انجام دهید.

توجه : تابلو فرمان باید حتماً خاموش باشد.

1- ابتدا باید قسمت سری ایمنی پل شود. با انجام این اتصالات، بعد از روشن کردن تابلو فرمان باید ورودی های 31,32,33 & A14 X برای تابلو فرمان ARM و ورودی های 23,24 & X25 X برای تابلو فرمان کامپکت روشن شود.

2- بعد از پل کردن سری ایمنی حال باید حد های نرم افزاری و همچنین دورانداز های اجباری بالا و پایین به GND پل شود. در این حالت بعد از روشن کردن تابلو فرمان ورودی های 22,23,26 & X27 X برای تابلو فرمان ARM و ورودی های 15,16,21 & X22 X برای تابلو فرمان کامپکت روشن شود.

توجه: لطفاً بعد از نصب هر کدام از موارد بالا حتماً پل های زده شده را بردارید. مخصوصاً پل مربوط به سری ایمنی.

بعد از انجام موارد فوق، تابلو فرمان آماده راه اندازی می باشد. برای راه اندازی تابلو فرمان در ابتدا باید اینورتر آن تنظیم شود. لطفاً برای انجام این کار حتماً با بخش فنی شرکت تماس گرفته تا تنظیمات انجام گردد. در ذیل بعضی از منوهای مربوط به کنترلر توضیح داده می شود. لطفاً اگر آموزش لازم در مورد کنترلر را ندیده اید به هیچ وجه تغییری در پارامتر ها ندهید.

تنظیمات کنترلر:

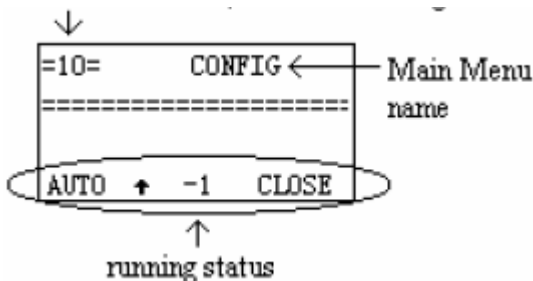
در این بخش با برخی از منو های موجود در کنترلر و تعاریف آنها آشنا می شوید. باید قبل از تغییر پارامتر ها رمز ورودی را وارد نمایید. اگر رمز ورودی درست باشد، می توانید تغییرات را انجام دهید. اگر در مدت 15 دقیقه دکمه ای را فشار ندهید، برای تغییر پارامتر ها باید دوباره رمز ورودی را وارد کنید.

توضیح منو ها:

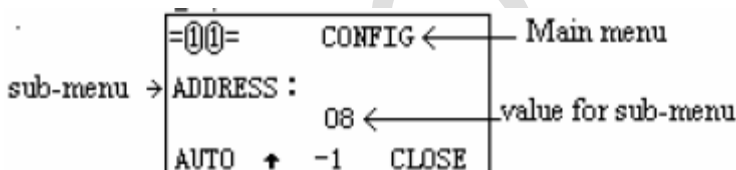
این کنترلر دارای چندین منو اصلی می باشد که می توانید با فشار دادن شستی ▲ و ▼ به منو ها دسترسی پیدا کنید و با فشار دادن شستی ورود می توانید به زیر منو ها دسترسی یابید و با فشار دادن شستی ESC به مرحله قبل بر می گردید.

در ذیل می توانید توضیحات لازم در مورد بعضی از منوهای لازم را ببیند.

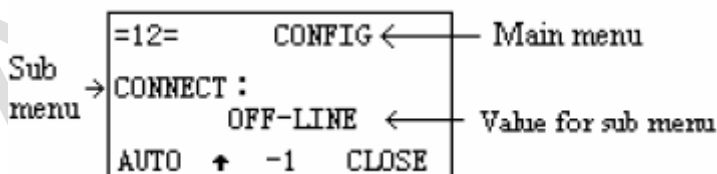
[10] وضعیت کلی (Config Menu):



11- آدرس (Address) : آدرس هر آسانسور از 1 تا 15 میباشد. بصورت پیش فرض این مقدار 1 می باشد. برای آسانسورهای تکی نیازی به تغییر نیست. در حالتی که آسانسور به صورت دابلکس کار میکند باید یکی از آدرسها شماره 1 و دیگری 2 باشد. بهتر است بعد از تغییر یک بار خاموش و روشن گردد.

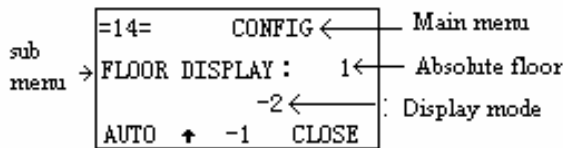


12- اتصال (Connect) : در حالت نرمال آسانسور باید در حالت Off Line قرار گیرد. جهت عملکرد نمایشی یا تست آسانسور در حالت On line قرار دهید. در این حالت بصورت اتفاقی کلیدهای داخل کابین فعال شده و آسانسور حرکت می کند.



13- سرعت (Speed) : در این پارامتر باید سرعت آسانسور را وارد کنید. اگر سرعت کمتر از 1/5 متر بر ثانیه باشد فقط یک سرعت را داریم. (بجز سرعت leveling). اگر سرعت بالا تر از 1/6 متر بر ثانیه باشد دو سرعت انتخاب شده داریم یکی برای یک طبقه و دیگری برای چند طبقه. اگر سرعت بالای 2 متر بر ثانیه باشد ما سه سرعت خواهیم داشت یکی برای یک طبقه یکی برای دو طبقه و دیگری بالاتر از چند طبقه.

14- نمایش طبقات (Floor Display): تنظیم نمایش طبقات به روش زیر انجام می گیرد.



در این كنترلر شما می توانید از 1 تا 64 طبقه را تنظیم كنید به طور مثال شما می توانید طبقه يك را روی عدد 2- و به این ترتیب طبقه دوم ، 1- و الی آخر تنظیم كنید. در این سیستم شما می توانید برای نمایش از حروف نیز استفاده كنید مثل B1 , P2 , P1، و غیره .

15- تاریخ (DATE) : تنظیم تاریخ را به میلادی .

16- زمان (TIME) : تنظیم ساعت

17- شناسایی (Learning) : این كنترلر دارای سیستم شناسایی اتوماتيك می باشد. برای

این كار شما باید ابتدا پرچم ها ویا مكنت های توقف، هر طبقه و دور اندازهای اجباری بالا و پایین را تنظیم کرده ، و سپس آسانسور را در پایین ترین طبقه تراز کرده و بعد فرمان شناسایی را ON كنید، كنترلر باید در حالت اتو ماتيک قرار گیرد.در این حالت آسانسور با سرعت رویزیون شروع به حرکت کرده و پس از شناسایی طبقات از طریق شمردن پالس های انكودر و ثبت كردن آن، در آخرین طبقه متوقف می شود.

18 - MANUAL DOOR :

ON : باید شستی DC را نگه دارید تا درب بسته شود.

OFF : اگر DC يك بار فشار ، درب بسته می شود.

1A - CONVERTER SELECTION :

در این پارامتر نوع درایو را انتخاب می شود. با انتخاب نوع درایو ، سرعت ها در درایو عوض می شود.

1B - DIFFER FLOOR :

تعداد اختلاف طبقه از همكف را مشخص می كند. این پارامتر در حالت دابلكس به بالا مورد استفاده دارد.

1C - SOFTWARE VERSION :

ورژن كنترلر در این پارامتر مشخص می شود.

1D - PULSSES PR :

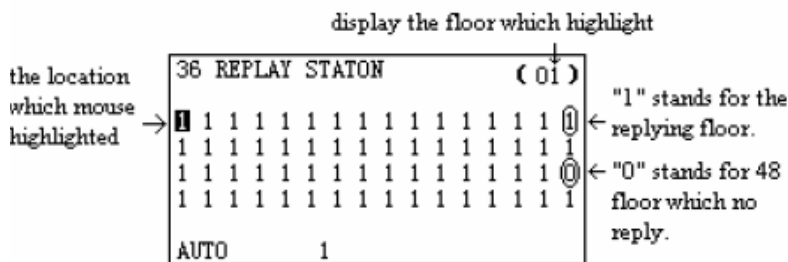
تعداد پالس انكودر برای نمایش منحنی حرکت مورد استفاده دارد.

[30] منو ايستگاه (STATION MENU):

BASE -31: در اين پارامتر بايد ايستگاه پايه را مشخص مي كنيم. ايستگاه پايه ، ايستگاهی است كه با آمدن فرمان LOCK و يا پارک آسانسور در آن طبقه متوقف می شود.

FIRE HOUSE-32: در هنگامی كه فرمان آتش می آید آسانسور به صورت اتومات در طبقه ای كه مشخص شده می ایستد.

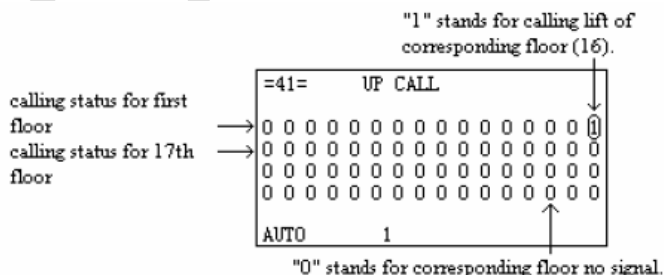
REPLAY STATION -36: در صورتی كه بخواهیم طبقه ای شستی نگیرد ، می توان آن طبقه را از حالت 1 به 0 تغییر دهیم.



Under select floor mode, press arrow key to select floor.

[40] منو صدا زدن (CALL MENU):

UP CALL-41: فرمان دادن به آسانسور در جهت جهت بالا.



DOWN CALL -42: فرمان دادن در جهت پایین.

CAR CALL-43: فرمان دادن به آسانسور از داخل کابین.

[50] منو ورودی/خروجی (I / O) :

51- INPUT : فعال و یا غیر فعال بودن ورودی های کنترلر اصلی را می توان در این پارامتر دید.

No. of menu

sub menu

=51=IN	A	B	0	1	2	3	4	5
6	7	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	
1.6	1.7	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4		
2.5	2.6	2.7	3.0	3.1	3.2	3.3		
TEST			1					

input unit

52- OUTPUT ; فعال و یا غیر فعال بودن خروجی‌های کنترلر اصلی را می‌توان در این پارامتر دید.

There is signal output of terminal

53 - X01-X08 : ورودی‌های برد I-CALL را می‌توان مشاهده کرد.

54 – A00-A13 : ورودی های برد PM709 در حبه ریونیون.

55 – b00-b06 : خروجی های پرد PM709 در رعبه ریویزیون.

[60] منو درپ (DOOR MENU) :

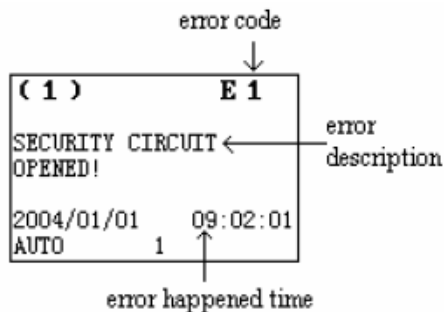
DOOR1-60: در این منو تنظیم باز یا بسته بودن درب برای هر طبقه انجام می گیرد که به تعداد 64 می باشد در حالت 1 بودن بدین معنی است که آن طبقه فرمان باز و بسته شدن درب را قبول می کند و وقتی که روی صفر تنظیم شده باشد درب همیشه بسته می باشد. و این کنترلر می تواند دو درب را نیز پشتیبانی کند.

"1" stands for opening door of corresponding floor.(1-32)

'0' stands for closing door for corresponding floor.(33-64)

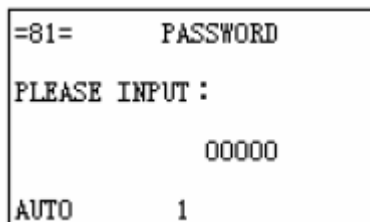
[70] منو خطا (ERROR HISTORY MENU) :

در این منو خطاهای کنترلر ذخیره می گردد و امکان نمایش آنها می باشد و حداکثر 50 خطا در این کنترلر ذخیره می گردد. در ضمن ساعت و تاریخ خطا نیز ذخیره می گردد. برای پاک کردن خطا ها کافیست دوبار کلید ایتر را فشار دهید.



[80] منو رمز ورودی (PASSWORD MENU) :

در این منو شما می توانید کلمه عبور را وارد کنید که به صورت 5 رقمی می باشد که در ابتدا این کلمه عبور 00000 می باشد.



تنظیمات نهایی برای اتومات کردن تابلو:

بعد از تکمیل عمل تیونینگ موتور و اطمینان از این عمل تابلو فرمان را در حالت رویزیون قرار دهید.

طبق نقشه های ارایه شده سیم کشی داخل چاه آسانسور و اتصالات مربوط به تابلو فرمان را انجام دهید (اتصالات سری ایمنی ، دوراندازها و سیم کشی شستی ها و). بعد از تکمیل سیم کشی ها ، حال تابلو فرمان آماده شناسایی اتومات می باشد.

برای این کار لازم است که کابین را در طبقه اول تراز کنید. به طوری که سنسور لولینگ روشن باشد. سپس تابلو را اتومات کرده و پارامتر **[17] Learning** را **ON** کنید، در این حالت کابین با سرعت رویزیون شروع به حرکت کرده و تابلو فرمان با شمارش پالسهای انکودر، فاصله بین طبقات را اندازه گیری کرده و تعداد طبقات را بدست می آورد.

کابین پس از رسیدن به آخرین طبقات به صورت خود کار می ایستد و آماده استفاده می باشد. خلاصه توضیحات پارامتر ها را در ذیل مشاهده می فرمایید.

پارامترهای کنترلر

10 - CONFIG			
ردیف	نام	توضیحات	پیش فرض
11	ADDRESS	تنظیم آدرس آسانسور ها. اگر آسانسور دارای اختلاف طبقه باشد باید این عدد زوج باشد.	1
12	CONNECT	آسانسور در حالت نرمال ON : در وضعیت آزمایش	OFF
13	SPEED	سرعت $> 2\text{m/s}$ انتخاب سه سرعت $< 1.5\text{ m/s}$ انتخاب یک سرعت $> 1.6\text{ m/s}$ انتخاب دو	$< 1.5\text{ m/s}$
14	FLOOR DIS	0~64, A~Z , -1~9, 1B, 2B, B1, B2, B3,F1, G1, G2, P1, P2, P3,GF,3B, P4, P5, B4, B5	
15	DATE	تنظیم تاریخ کنترلر	
16	TIME	تنظیم زمان کنترلر	
17	LEARNING	ON: شناسایی بطور اتوماتیک	
18	MANUALL DOOR	ON: باید شستی DC را نگه دارید تا درب بسته شود. OFF: باید شستی DC یک بار فشار دهید تا درب بسته شود.	ON
1A	CONVERT	با توجه به انتخاب داریو خروجی سرعت ها عوض می شود.	
1B	DIFFER FL	اختلاف طبقه . برای حالت دوبلکس و گروهی	00
1C	SOFTWARE	ورزن کنترلر	
1D	PULSEE PR	تعداد پالس	128
20 - TIME			
21	STOP	تاخیر در ایستادن	3.00S
22	START	تاخیر در شروع حرکت	0.50S
23	BRAKE	تاخیر در باز شدن ترمز	0.5S
24	DOOR OPEN	تاخیر در باز شدن درب (باحد)	2S
25	DOOR CLOSE	تاخیر در بسته شدن درب (باحد)	5S
26	OPEN PROTECT	مدت زمان نگه داشتن فرمان باز درب حالت بدون حد	8S
27	CLOSE PROTECT	مدت زمان نگه داشتن فرمان بسته درب حالت بدون حد	8S

8S	فرکانس خروجی BUZZER	RINGING	28
1S	مدت زمان نگه داشتن خروجی GONG	GONG	29
0.9S	تاخیر بعد از دیدن سنسور لول	SPEED STOP	2A
13S	حداکثر زمان طی کردن یک طبقه	FLOOR PROTECTION	2B
10S	بعد از این زمان خروجی BUZZER فعال می شود.	TIME 1	2C
60S	اگر در این مدت زمان اسانسور حرکت نکند خطایی E11 میزند.	TIME 2	2D
00S	شیب استپ در حالت ریویزیون	TIME 3	2E
	تعداد استارت اسانسور.	RUN TIMES	2F
30 - STATION			
1	طبقه پارک	BASE	31
1	طبقه پارک هنگام آتش سوزی	FIRE HOUSE	32
8	تعداد طبقات.	HIGHEST	33
3	قابل استفاده در دوبلکس	WAIT 1	34
	+0 : درب تمام اتوماتیک +2 : درب نیمه اتوماتیک +8 : بدون درب داخل +32 : کنسل نکردن شستی داخل	WAIT 2	35
	امکان کنسل کردن شستی ها	REPLAY STATION	36
40 - CALL			
	احضار جهت بالا	UP CALL	41
	احضار جهت پایین	DOWN CALL	42
	احضار داخل کابین	CAR CALL	43
50 - I / O			
	ورودی های برد کنترلر اصلی	INPUT	51
	خروجی های برد کنترلر اصلی	OUTPUT	52
	ورودی های کارت I-CALL	X01 - X06	53
	ورودی های برد PM709	A00 - A13	54
	خروجی های برد PM709	B00 - b06	55
60 - DOOR			
	کنسل و فعال کردن درب 1	DOOR 1	61
	کنسل و فعال کردن درب 2	DOOR 2	62

70 - HISTORY			
	Ex : كد خطا ها F : طبقه S : سرعت هنگام خطا T : زمان وقوع خطا	ERROR HISTORY	71
80 - PASSWORD			
	رمز ورودی. پیش فرض 0000	PASSWORD	81
90 – PULS MONITOR			
	تعداد پالس فعلی را نشان می دهد.	CURRENT	91
	1/4 پالس های مگنت استپ.	RUN_IN	92
	مقدار دور انداز برای سرعت 1 متر بر ثانیه	DEL.1 DIS	93
	مقدار دور انداز برای سرعت 1.6 متر بر ثانیه	DEL.2 DIS	94
	مقدار دور انداز برای سرعت 2 متر بر ثانیه	DEL.3 DIS	95
	مقدار پالس های طبقات	FLOOR	96
		DEL.V2 PER	97
		DEL.V3 PER	98
		RUN V2 DIS	99
		RUN V3 DIS	9A
		DOOR LENGTH	9B
A0– INPUT SELECT			
ON	ورودی پرده نوری. ON: تیغه باز OFF: تیغه بسته	TOUCH	A01
OFF	فیدبک ترمز. ON: تیغه باز OFF: تیغه بسته	BRAKE	A02
ON	ورودی آتش. ON: تیغه باز OFF: تیغه بسته	FIRE	A03
ON	فیدبک کنتاکتور. ON: تیغه باز OFF: تیغه بسته	CONTACT	A04
ON	ورودی اضافه بار. ON: تیغه باز OFF: تیغه بسته	OVERLOAD	A05
00	مدت زمان برگشت به پارک . (دقیقه)	GOJNG BACK	A06
	فعال کردن، کنسل شستی ها در LIGHTLOAD	DISTRUB PR	A07
	تعداد شستی های که می شود در حالت بالا نگه داشت.	DISTURB NU	A08
0	Bit0 : 1 : نشان دادن F Bit1 : 0 : حرکت بعد از فعال شدن Fire 1 : بدون حرکت بعد از فعال شدن Fire Bit2 : 1 : مد روسی	FIRE MODE	A09
		SAFEEDGE	AA
		CONTROL	AB

		MODE	
	ON OFF	RE-LEVELING	AC
	ON OFF	PRE - OPEN	AD
	ON OFF	PMCART	AE
	+0 : تک درب داخل با حد +1 : دو درب داخل . شبیه هم باز و بسته شوند. +2 : دو درب داخل. جدا از هم کنترلر شود. +8 : نگه داشتن فرمان باز تا قبل از فرمان بسته +20 : درب بدون حد باشد. +32 : درب در حالت پارک باز باشد.	OPEN METHOD	AF
	0 : باز کردن درب با DO در حالت ریویزیون 1 : باز شدن درب در لول طبقه در حالت ریویزیون 2 : درب در حالت ریویزیون باز نشود.	REPAIR OPEN	AG
	ON OFF	GROUP	AH
	ON OFF	MONITOR	AI
	ON OFF	ARRIVER LAMP	AJ
	تعداد دفعاتی که درب اگر خطا دهد، باز و بسته شود.	ERROR OPEN TIMES	AK
	تاخیر در بسته شدن درب. (DELAY CLOSE)	TIME 4	AL
	ON OFF	FORCE CLOSE	AM
	SPARE	TEST TIME	AN
	مدت زمان فعال شدن روشنایی اتوماتیک (دقیقه)	CLOSE LAMP	AO
	+0 : پیش فرض +1 : موتور PTC +2 : سیستم DIRECT TO STOP +4 : نگه داشتن فرمان بسته درب در طول حرکت +8 : فیدبک ترمز میکانيک موتور	RUN MODE	AP
B0- leveling setting			
	در این منو می توانید طبقات را بعد از شناسایی لول گیری کند. این منو برای جهت رو به بالا می باشد.	Up Direction	B06
	در این منو می توانید طبقات را بعد از شناسایی لول گیری کند. این منو برای جهت رو به پایین می باشد.	Dn Direction	B07

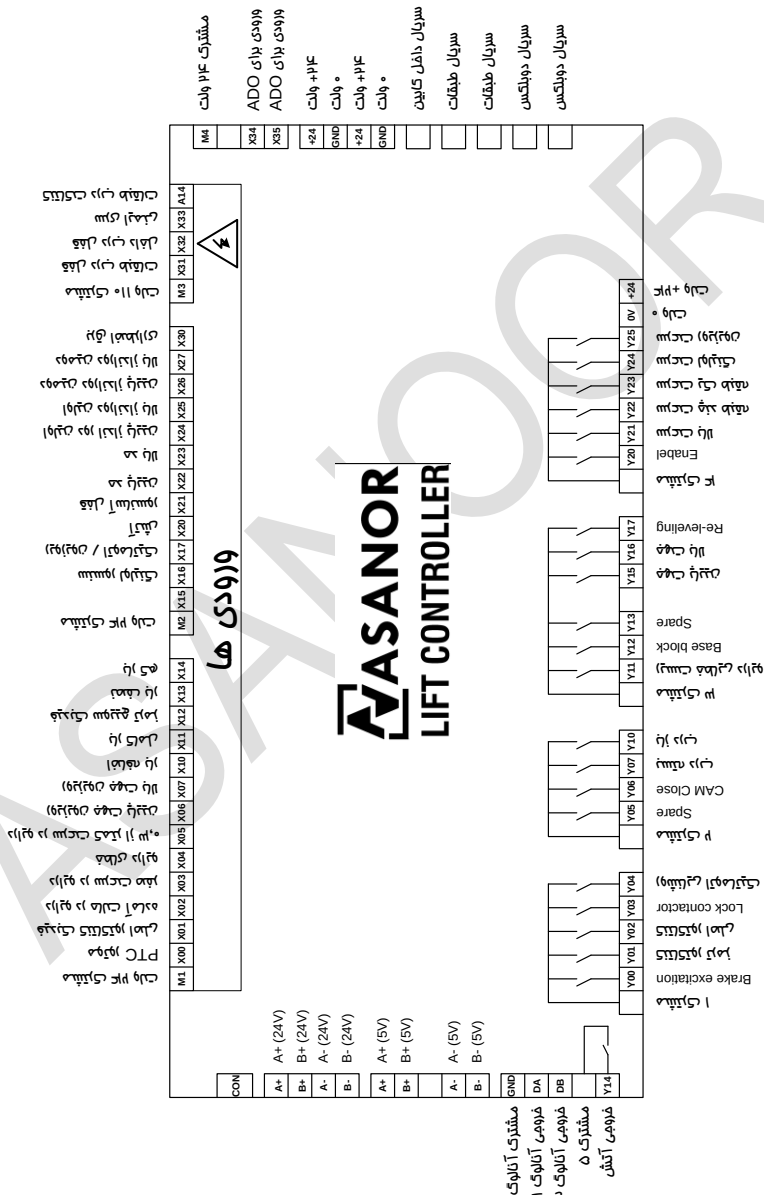
D0- Direct to Stop					
RPM		96	دور موتور	Motor RPM	D01
		2048	پالس انکودر	Encoder pulse	D02
mm/s		2000	سرعت نامی آسانسور	Rated speed	D03
mm/s		1812	سرعت دلخواه آسانسور	Actual speed	D04
mm/s^2	200-900	600	شیب Deceleration	Deceleration	D05
mm/s^2	80-120	100		Decel jerk	D06
mm/s^2	200-900	600	شیب Acceleration	Acceleration	D07
mm/s^2	80-120	100		Accel jerk	D08
mm/s		100		Creep speed	D09
mm/s		300	سرعت ریزش	Ins speed	D10
mm/s		200	سرعت لولینگ	Leveling speed	D11
mm/s		50		Re-level speed	D12
mm/s		300	سرعت شناسایی	Learn speed	D13
		1	فعال و غیر فعال کردن Direct to stop	1: Direct stop 0: creep stop	D14
		0		Creep distance	D15
0.02 s		25		Brake close time	D16
mm/s		1		Zero speed	D17
0.02 s		25		Start time	D18
mm		240		Flag length	D19
		325		Flag pulse	D20
mm/s		1800	Protect speed for high switch		D21
mm/s		1500	Protect speed for low switch		D22
mm/s			Show the actual speed in high switch		D23
mm/s			Show the actual speed in low switch		D24
			0: The full load, over load signal input 1: The signal input from Analog Input		D28
			0: The signal input from PM709 car top board 1: The full load signal input from M3ARM		D29
			+1 for reverse call cancel		D42
			+2: IC card function		D45
			+2: one pushbutton		D60
			+2: Not under fire mode, all floors are not allowed to be opened, it is used for adjust		D64

ليست خطا های كنترلر

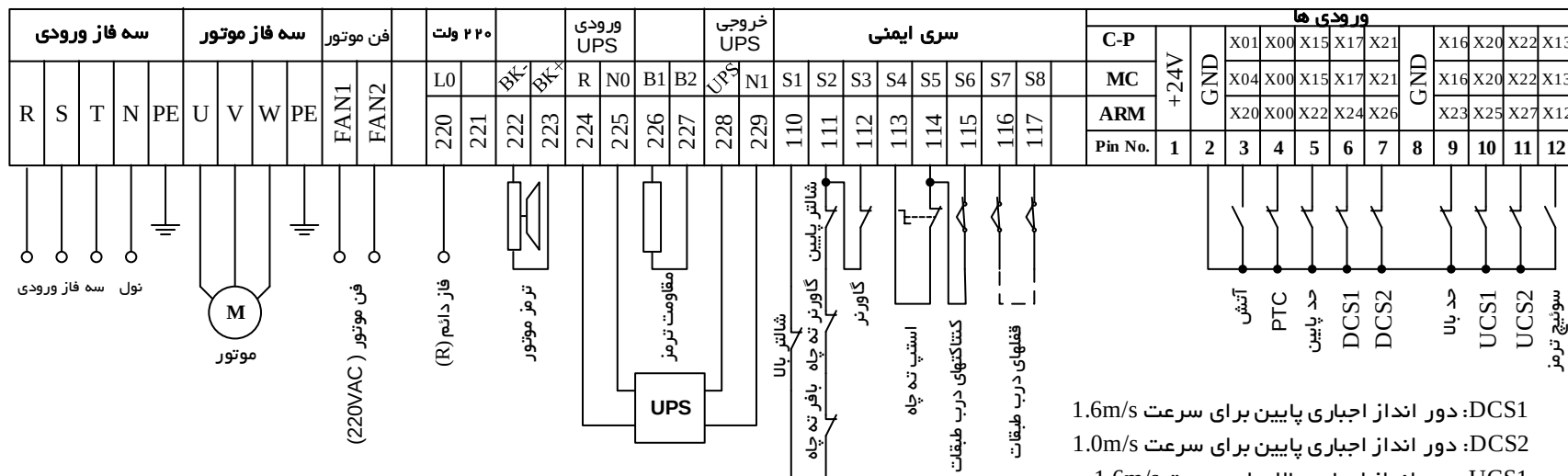
ردیف	كد خطا	توضیحات
1	E1: Security Circuit Opened	سری ایمنی قطع می باشد. لطفا مطابق نقشه مسیر سری ایمنی را چک کنید.
2	E2: Door lock opened or error	قفل درب طبقات یا کابین قطع می باشد. لطفا قفل درب ها را چک کنید.
3	E3: Can't find the leveling point	محل لول طبقه را پیدا نمی کند. لطفا سنسور لولینگ و سیم کشی مربوطه را چک کنید.
4	E4: Can't find the deceleration point	محل دور اندازی را پیدا نمی کند. لطفا دور اندازه های اجباری بالا و پایین و شمارش پالس های انکودر را چک کنید.
5	E5: Up limit switch opened	آسانسور با حد بالا برخورد کرده است. (ورودی كنترلر آرم X23 و كامپكت X16)
6	E6: Down limit switch opened	آسانسور با حد پایین برخورد کرده است. (ورودی كنترلر آرم X22 و كامپكت X15)
7	E7: Deceleration Switch error	محل دور اندازه های اجباری اول و دوم جا به جا است.
8	E8: Contact not release	فیدبک كنتاكتور موتور و یا ترمز قطع می باشد. (ورودی كنترلر آرم X01 و كامپكت X12)
9	E9: Encoder direction error	جهت حرکت موتور با جهت شمارش انكودر كنترلر جا به جا است. ورودی های پالس A,B كنترلر را جا به جا کنید.
10	E10: Brake error	فیدبک سوییچ ترمز موتور قطع می باشد. (ورودی كنترلر آرم X12 و كامپكت X13)
11	E11: Run time error(Time 2)	خطا در مدت زمان حرکت درایو. جهت و سرعت بر روی درایو است ولی درایو اجازه حرکت نمی دهد. ممکن است سری ایمنی یک لحظه قطع و وصل شده است.
12	E12: Inverter error	درایو خطا داده است. لطفا خطای درایو را چک کنید.

فرمان باز و یا بسته به روی درب قرار دارد، ولی درب باز و یا بسته نمی شود. فرمان های درب را چک کنید.	E13: Door contact not release	13
تعداد پالس ها در محل لول طبقه با مقدار ذخیره شده در کنترلر فرق دارد. (شاید به خاطر لیز خوردگی باشد). شمارش پالس های انکودر ممکن است اشتباه باشد.	E14: Pulses Counting error	14
	E15: Floor counting error	15
دوراندازهای اجباری قطع می باشد. (آسانسور در بین طبقات است ولی دوراندازهای اجباری قطع می باشد)	E16: Limit switch OFF but speed change ON	16
درایو در حالت آماده به کار نمی باشد. ورودی X02 قطع می باشد. درایو و سیم کشی مربوطه را چک کنید.	E18: No Inverter Ready (X02). after 4S	17
بین طبقه ذخیره شده در کنترلر و طبقه ای که در حال حاضر ایستاده است؛ فرق وجود دارد. .	E20: Speed change switch OFF in mid-floors	18
سوئیچ ترمز موتور قطع می باشد.	E21: mechanical brake not close	19
آسانسور در بالاترین و یا پایین ترین طبقه ایستاده ولی دورانداز اجباری قطع نشده است.	E22: No speed change switch in end floor	20
شستی طبقه بیش از 30 ثانیه نگه داشته شده است. ممکن است شستی طبقه خراب و یا گیر کرده باشد.	E23: Hall call push button blocked >30s	21
حدهای درب قطع و یا جابه جا می باشد.	E24: Door close limit switch error	22
سنسور لولینگ : 3 ثانیه بعد از حرکت هنوز قطع نشده است. سنسور لولینگ و یا جهت آهنربا ها را چک کنید.	E31: Floor leveling sensor not released >3s	23
موتور PTC فعال شده است.	E32: Motor overheating	24

ورودی و خروجی های برد کنترلر



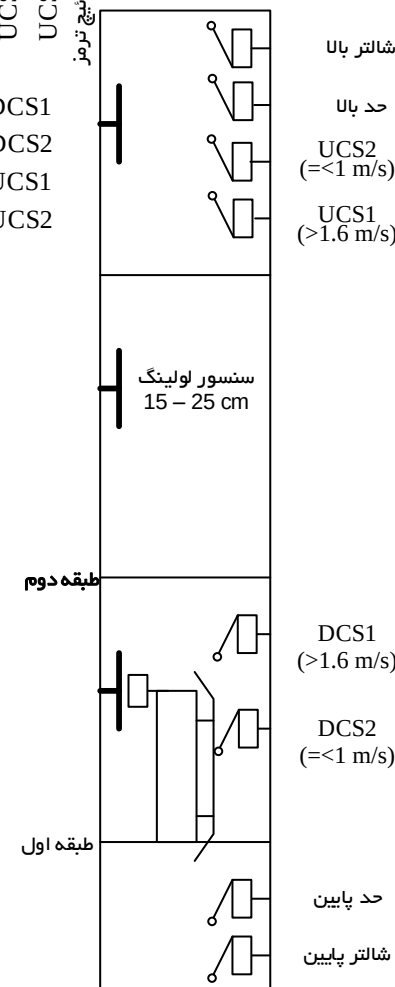
ترمینال های تابلو فرمان



DCS1: دور انداز اجباری پایین برای سرعت 1.6m/s
 DCS2: دور انداز اجباری پایین برای سرعت 1.0m/s
 UCS1: دور انداز اجباری بالا برای سرعت 1.6m/s
 UCS2: دور انداز اجباری بالا برای سرعت 1.0m/s

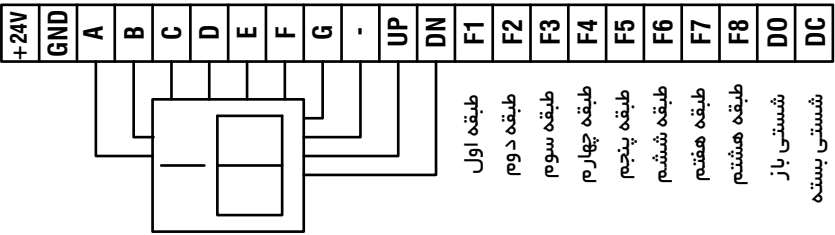
نکات مهم هنگام راه اندازی:

- ۱- در ابتدا سری ایمنی را پل کنید. (از ترمینال ۱۱۰ به ۱۱۴، ۱۱۵ به ۱۱۵، ۱۱۶ به ۱۱۶ و ۱۱۷ به ۱۱۷)
- ۲- حد های نرم افزاری بالا و پایین و دومین دور انداز های بالا و پایین را پل کنید. (از ترمینال ۵ به ۷، ۷ به ۸، ۸ به ۹ و ۹ به ۱۱)
- ۳- مقاومت ترمز را به ترمینال های ۲۲۶ و ۲۲۷ وصل نمایید. (در هنگام وصل این ترمینال ها بسیار مراقب باشید.)
- ۴- سه فاز ورودی ، نول و ارت را به ترمینال های مربوطه متصل نمایید.
- ۵- کابل موتور و سیم های ترمز موتور را به ورودی های مشخص شده وصل نمایید. لطفاً از کابل ۴ رشته ای و در صورت امکان شیلددار استفاده نمایید.
- ۶- با دفتر شرکت تماس گرفته و تنظیمات داریو را انجام دهید.
- ۷- در هنگام وصل کردن جعبه ریویزیون ، کافی است که تراول کابل ۲۴ رشته را یک به یک از تابلو فرمان به جعبه ریویزیون وصل نمایید و مابقی اتصالات را مطابق نقشه انجام دهید. (لطفاً از تراول کابل شیلد دار استفاده نمایید.)
- ۸- اگر سرعت حرکت آسانسور 1m/s باشد، کافی است فقط دور اندازهای دوم را ببندید. (ترمینال های ۷ و ۱۱) فاصله دور اندازها از لول طبقه ۱۵۰ تا ۱۸۰ سانتیمتر باشد. اگر سرعت 1.6 m/s باشد ، علاوه بر دور اندازهای دوم ، دور اندازهای اول را نیز وصل نمایید. (ترمینال های ۶ و ۱۰) فاصله دور اندازها از لول طبقه ۲۵۰ تا ۲۸۰ سانتیمتر باشد. اگر سرعت بالای 2 m/s می باشد ، دور اندازهای اول را بین ۴۵۰ تا ۵۰۰ سانتیمتر قرار دهید. (در ضمن لازم نیست که دور اندازهای اول بروی کمان کابین باشد.)
- ۹- حد های نرم افزاری را نیز وصل نمایید. (ترمینال های ۵ و ۹ (محل نصب بین لول طبقه و شالتر بالا و پایین.) ۱۰ سانتیمتر پایین تر از لول طبقه)
- ۱۰- چیدمان مگنت ها : مگنت ها برای لول کردن طبقات می باشد و آنها را باید طوری قرار دهید که هنگام رسیدن سنسور به آن فعال شود. (یعنی ورودی لولینگ روشن شود و خارج از آن خاموش شود. (طول منطقه لولینگ ۱۵ تا ۲۵ سانتیمتر باشد.)
- ۱۱- تمامی ورودی ها ، پرده نوری ، شستی های باز و بسته درب و اضافه بار باید تیغه باز باشند.

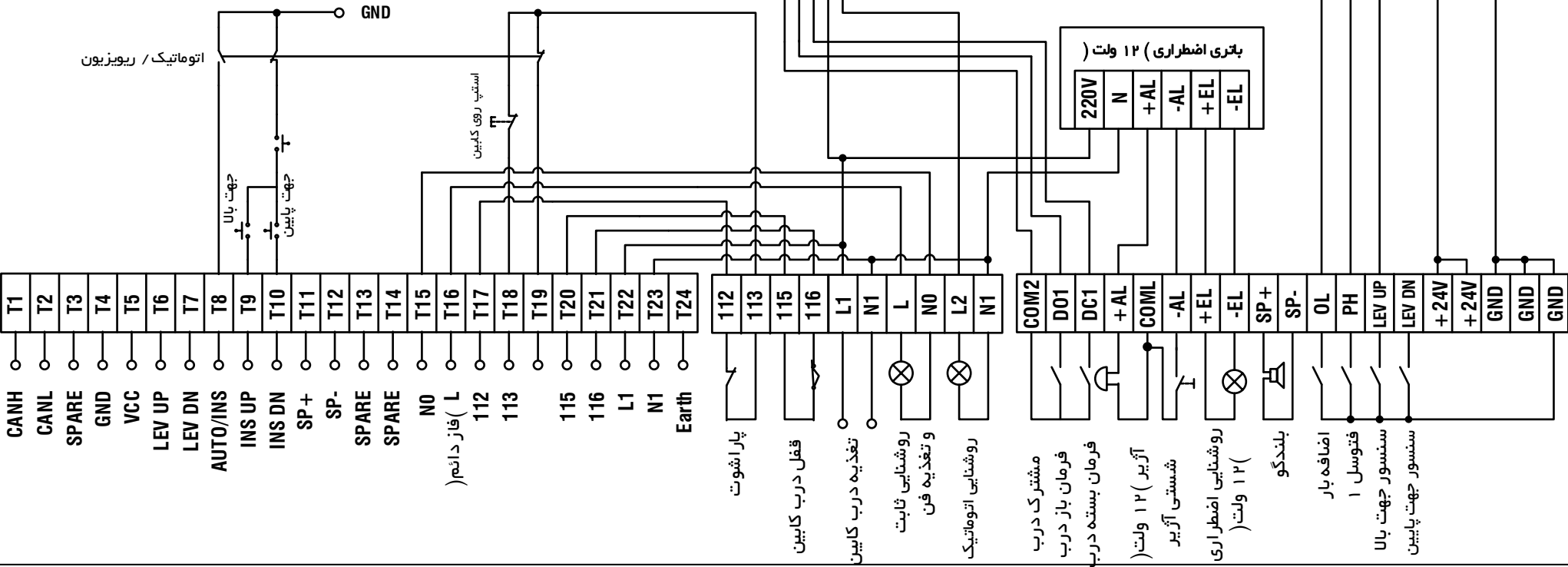


FILENAME INS-G-P12-05.VSD

ASANOR
LIFT CONTROLLER



جعبه ریویزیون



ASANOR

LIFT CONTROLLER

آدرس: تهران - پایین تر از میدان ولی عصر - کوچه فیروزه - مجتمع اداری ولی عصر -
طبقه اول - واحد ۴۹

تلفن : ۸۸۹۴۲۰۴۵ - ۸۸۹۴۵۸۰۷

www.asanoor.com