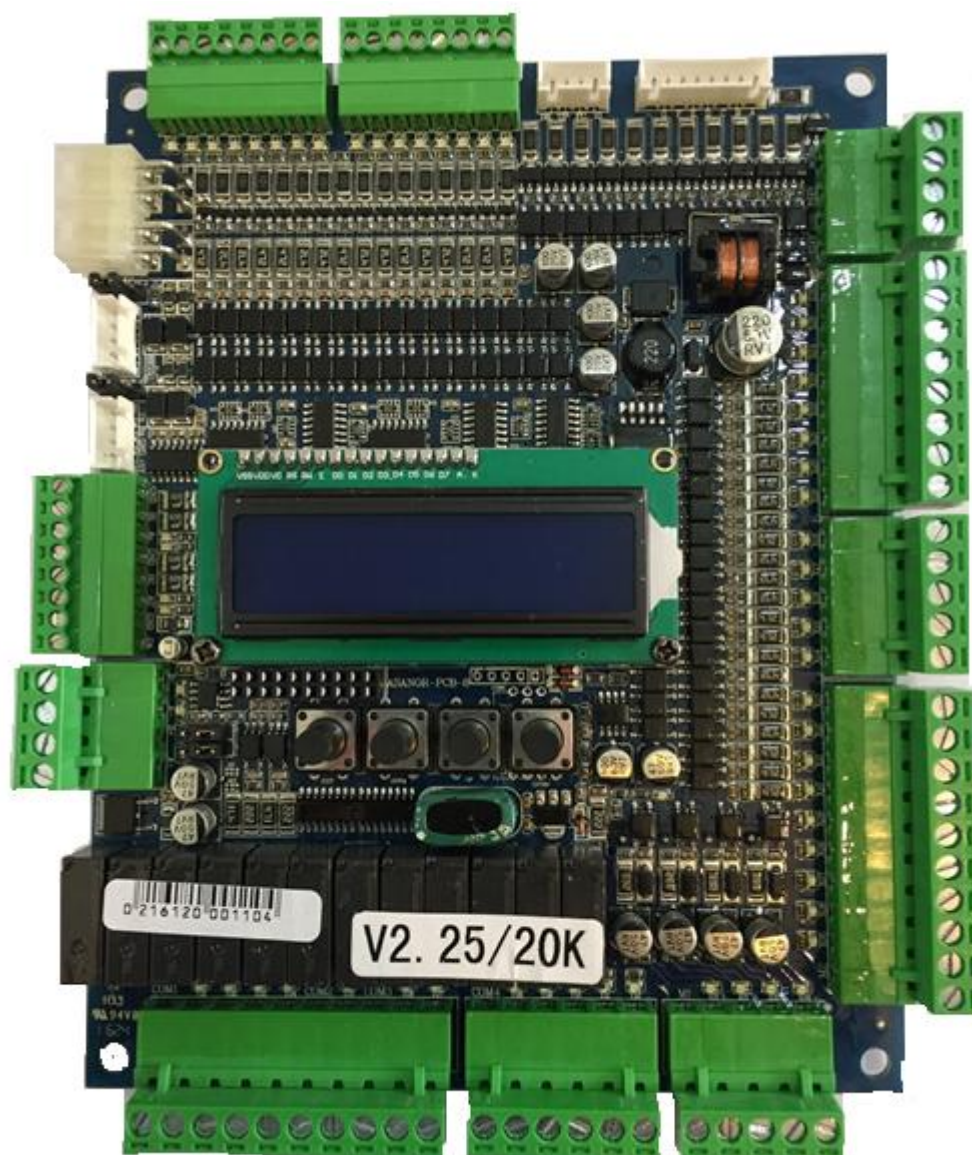


دفترچه راهنمای کنترلر اکو (ECO)



ASANOR
LIFT CONTROLLER

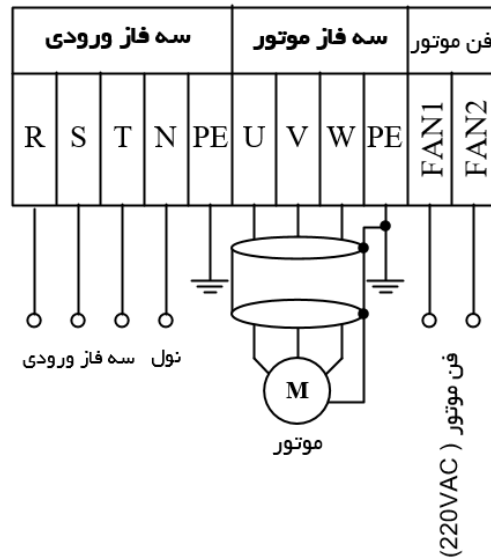
Contents

3	قسمت اول: تنظیمات و اتصالات.....
3	۱-۱ ریویزیون کردن.....
5	۱-۲ نحوه وارد کردن پارامترها.....
6	۱-۳ نحوه چیدمان آهنربا های لول طبقات:.....
8	۱-۴ وسایل جانبی.....
9	۱-۵ شناسایی.....
10	قسمت دوم : پارامترها.....
24	قسمت سوم: لیست خطاها.....
28	قسمت چهارم : نقشه ها.....
35	ICALL.....

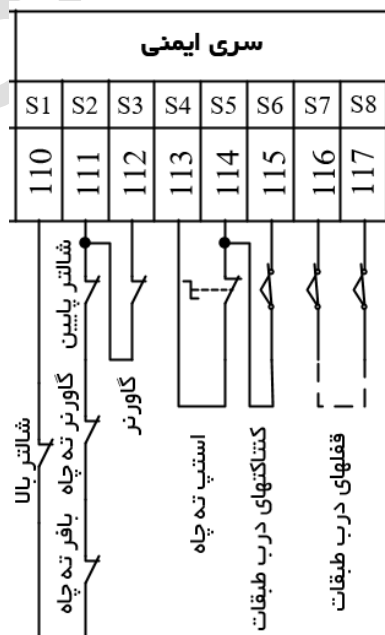
قسمت اول: تنظیمات و اتصالات

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

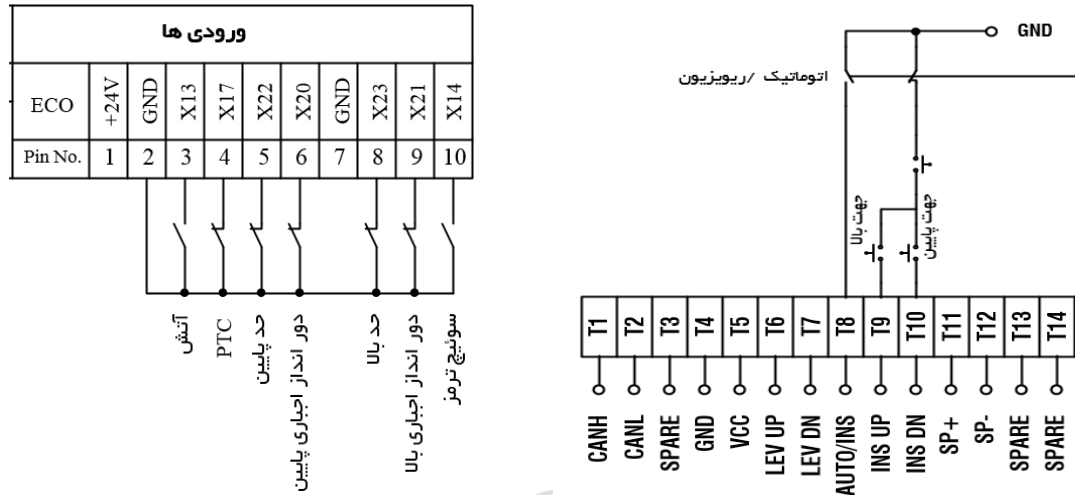


- 3- ترمینال های سری ایمنی را پل کنید.
ترمینال 110 به 114، 114 به 115، 115 به 116 و 116 به 117 را به صورت موقت وصل نمایید.



توجه: بعد از وصل کردن تراول کابل، برای اینکه استپ روی جعبه ریویزیون کار کند پل 112 و 113 تابلو فرمان را برداشته و در جعبه ریویزیون ترمینال های 112 و 113 را پل کنید.

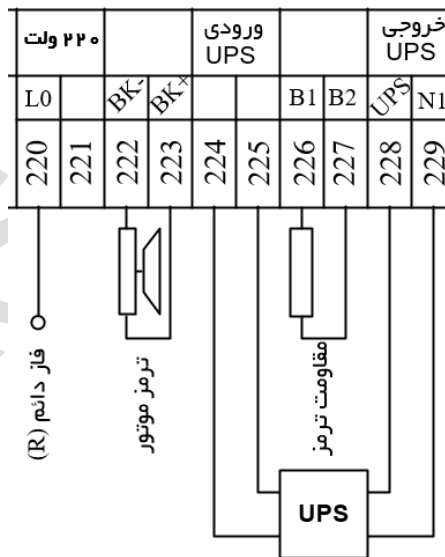
4- حد های نرم افزاری و دور اندازه های اجباری بالا و پایین را به GND پل نمایید. ترمینال های ۲ به ۵، ۵ به ۶، ۶ به ۸، ۸ به ۹، برای اینکه جهت بالا و پایین ریویزیون در تابلو فرمان کار کند از GND به T8 پل کنید.



5- ورودی و خروجی UPS را پل کنید. در پل کردن UPS دقت کنید. (ترمینال 224 به 228 و 225 به 229)

6- مقاومت ترمز را وصل نمایید. در نصب مقاومت ترمز دقت فرمایید. (ترمینال های 226 و 227)

7- ترمز موتور را وصل نمایید. (سیم زرد رنگ) (ترمینال 222 و 223)



نکته: فاز دائم (ترمینال 220) حتما فاز R باشد (ترمینال 220 با ترمینال R تابلو فرمان هم فاز باشد)

تا برق 380 ولت به جعبه ریویزیون منتقل نشود.

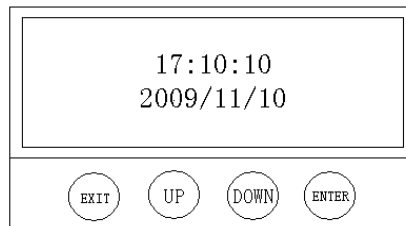
8- بعد از انجام مراحل بالا اگر موتور دارای انکودر می باشد آن را نیز نصب کنید.

9- 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.

۱-۲ نحوه وارد کردن پارامترها

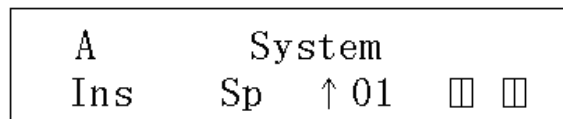
بعد از روشن کردن تابلو فرمان ، بروی نمایشگر آرم شرکت آسانور فرمان ظاهر می شود بعد زدن کلید **ENTER** وارد منو می شود.



منوهای اصلی به شرح زیر می باشند:

- A: System
- B: I/O
- C: Configure
- D: Driver
- E: Pulse
- F: Door
- G: Call
- H: Error

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



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

A: System > A01 (Password) = 0000000

۳-۱ نحوه چیدمان آهنربا های لول طبقات:

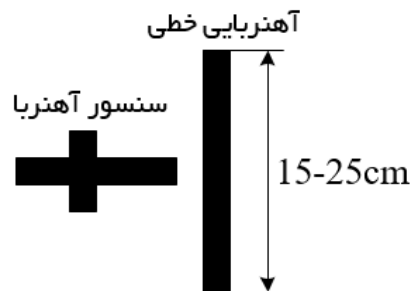
در کنترلر اکو، شما می توانید به دو صورت آهنربا ها را چیدمان کنید.

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.

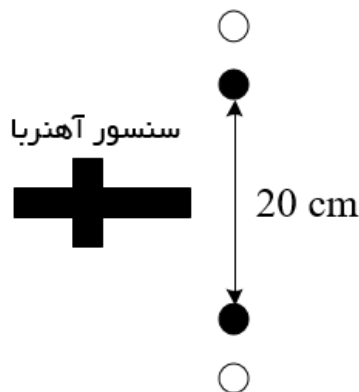
1-1 آهنربایی خطی:

در این حالت باید از آهنربای خطی به طول حداقل 15 و حداکثر 25 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)



1-2 آهنربای گرد:

در این حالت باید از 4 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)

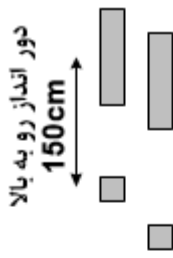


توجه: بهتر است از آهنربایی خطی برای لول طبقات استفاده شود.

2- دو سنسور: این نوع چیدمان فقط برای حالت **Open-loop**، دو سرعت و هیدرولیک استفاده می شود.

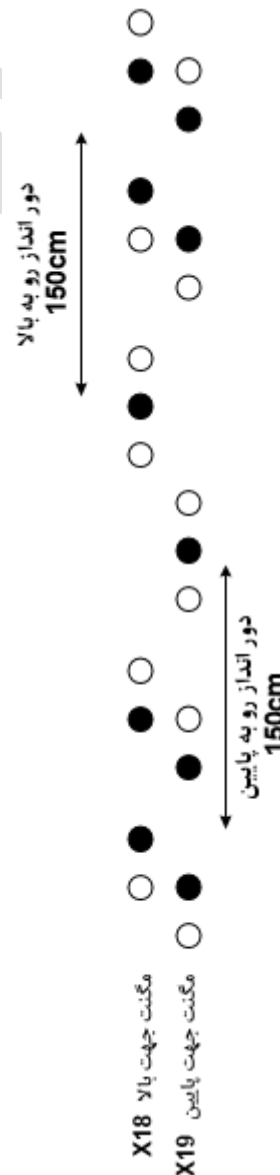
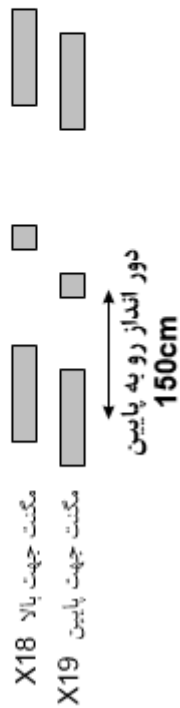
2-1 آهنبایی خطی:

در این حالت از دو عدد سنسور به صورت موازی (کنار هم) در دو تر ریل راهنما قرار دهید. یکی از سنسور ها برای جهت بالا و دیگری برای جهت پایین.
لطفا به نحوه چیدمان دقت کنید.



2-2 آهنبای گرد:

در حالت نیز از دو عدد سنسور کنار هم و به صورت موازی (کنار هم) در دو طرف ریل راهنما قرار دهید. یکی از سنسور ها برای جهت بالا و دیگری برای جهت پایین.
لطفا به نحوه چیدمان دقت کنید.



۴-۱ وسایل جانبی

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 درب:

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

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.

قسمت دوم: پارامترها

A: System		
ردیف	نام	توضیحات
A01	Password 1	رمز ورودی اول. پیش فرض 000000000
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>	
	X05 Function	3. <u>Lift lock</u>	35
	X06 Function	4. <u>UPS mode</u>	
	X07 Function	5. <u>Inverter Running</u>	36
	X08 Function	6. <u>door open limit switch 1</u> (valid with car top board A00)	
	X09 Function	7. <u>door close limit switch 1</u> (valid with car top board A01)	37
	8. <u>door open limit switch 2</u> (valid with car top board A02)	5	
	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)	25	
	11. <u>Full load</u> (valid with car top board A05)		
	12. <u>Half load</u> (valid with car top board A06)	0	

X10 Function	13. <u>Safety touch panel 1</u> (valid with car top board A07)	0
X11 Function	14. <u>Safety touch panel 2</u> (valid with car top board A10)	0
X12 Function	15. <u>Safety touch photo 1</u> (valid with car top board A11)	10
X13 Function	16. <u>Safety touch photo 2</u> (valid with car top board A12)	1
X14 Function	17. <u>Driver man</u> (valid with car call module board x01)	1
X15 Function	18. <u>Up re-leveling</u> (valid with car call module board x02)	26
X16 Function	19. <u>Keep Open</u> (valid with car call module board x03)	3
X17 Function	20. <u>Special VIP use</u> (otherwise input in car call board x04)	4
X18 Function	21. <u>Keep door</u> (otherwise input in car call board x05)	27
X19 Function	22. <u>Down re-leveling</u> (otherwise input in car call board x06)	38
X20 Function	23. <u>Door open button1</u> (otherwise input in car call board x07)	39
X21 Function	24. <u>Door close button1</u> (otherwise input in car call board x08)	40
X22 Function	25. <u>Inverter error/Oil Hot</u>	43
X23 Function	26. <u>Brake feedback</u> / Oil pressure switch	46
X24 Function	27. <u>Motor hot</u>	47
X25 Function	28. <u>Door open button 2</u>	48
X26 Function	29. <u>Door close button 2</u>	49
	30. <u>Door Area</u> (door zone signal for safety module)	50
	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>	

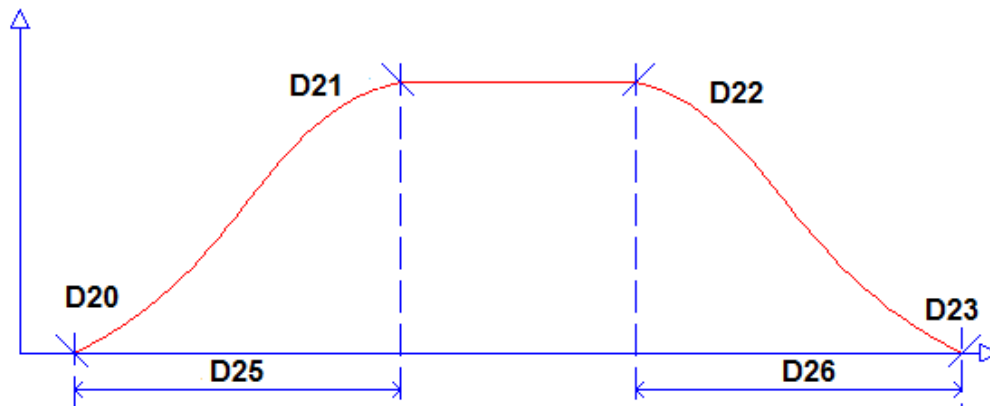
B49	Y01 Function		تعریف خروجی ها	1
	Y02 Function	0. Null		2
	Y03 Function	1. <u>Door open 1</u> (car top board b01)		17
	Y04 Function	2. <u>Door close 1</u> (car top board b01)		16
	Y05 Function	3. <u>Door open 2</u> (car top board b02)		7
	Y06 Function	4. <u>Door close 2</u> (car top board b03)		25
	Y07 Function	5. <u>Up gong</u> (car top board b04)		26
	Y08 Function	6. <u>Down gong</u> (car top board b05)		27
	Y09 Function	7. <u>Lamp</u> (car top board b06)		28
	Y10 Function	8. <u>Door open LED1</u> (car top board Q01)		29
	Y11 Function	9. <u>Door close LED1</u> (car top board Q02)		30
	Y12 Function	10. <u>Up gong</u> (car top board Q03)		31
	11. <u>Down gong</u> (car top board Q04)			
	12. <u>Buzzer</u> (car top board Q05)			
	13. <u>Overload light</u> (car top board Q06)			
	14. <u>Inspection light</u> (car top board Q07)			
	15. <u>Full-load light</u> (car top board Q08)			
	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>			
	33. <u>up Vhigh</u>			
	34. <u>Down VHigh</u>			

C- Config			
ردیف	نام	توضیحات	پیش فرض
C01	Mode	وضعیت کاربردی: 0: آسانسور تکی (Single lift) 1: حالت تست (Test lift) 2: آسانسور دوبلکس (Parallel lift) 3: آسانسور گروهی (Group lift)	0
C02	Address	آدرس کنترلر (برای حالت دوبلکس . گروهی)	01
C03	Shaft Type	انتخاب شناسایی داخل چاه آسانسور: 0: انکودر با دو سنسور لول (Encoder) 1: انکودر با تک سنسور (Encoder 1) 2: دو سنسور (آسانسور های Open loop ، هیدرولیک و دوسرعته) (2Switch) 3: BSwitch ، تک سنسور، تک سرعت و بدون انکودر 4: NSwitch ، تک سنسور برای هر طبقه، تک سرعت و بدون انکودر 5: Switch2 ، دو سنسور برای کاربرد های خاص	1
C04	Display F: P:	تعریف شاخص طبقات	
C05	Code	تعریف نوع خروجی های نمایشگر طبقات: 0: Gray 1: Binary 2: 7 Segment 3: Decimal 4: Gray1 5: Binary1 6: Parameter	7
C06	Start Floor	تعیین کردن تعداد اختلاف طبقات در آسانسور های دوبلکس	01
C07	Park Floor	طبقه پارک آسانسور	01
C08	Fire Floor	طبقه که مواقع فعال شدن ورودی Fire در آنجا پارک شود	01
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 بعد از شروع حرکت باید سنسور لول قطع شود.	020.0S
C13	Arrive Time	مدت زمانی که 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.	05.0S
C16	GONG Time	مدت زمانی که خروجی gong فعال باشد.	02.0S
C17	Lamp Time	مدت زمان خاموش شدن روشنایی اتوماتیک	300S
C18	Run Counter	تعداد دفعات استارت آسانسور در حالت نرمال	
C19	Run Limit	Run limit (note: can be modified in password 2)	

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	
C22	Err Disp Mode	حالت نمایش خطا ها در نمایشگر طبقات: 0: بدون نمایش خطا ها 1: نمایش شاخص طبقه و E 2: 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

D - Driver			
ردیف	نام	توضیحات	
D01	Driver Mode	<p>مد حرکتی کنترلر:</p> <p>0: VVVF با درایو و فرمان کنتاکتور های موتور و ترمز در اختیار درایو</p> <p>1: AC2 دو سرعته</p> <p>2: Hydraulic حالت هیدرولیک</p> <p>3: VVVF2 با درایو ولی فرمان کنتاکتور های موتور و ترمز در اختیار کنترلر</p> <p>4: AC1 حالت تک سرعته</p> <p>5: Analog حالت Direct to floor بدون پیاده روی</p> <p>6: Analog2 حالت Direct to floor با کمی پیاده روی</p> <p>7: Hydraulic2 (with direct & run contactor):</p>	
D02	N Speed	انتخاب تعداد دور انداز	
D03	Direction ON Delay	<p>هنگام شروع حرکت تاخیر در حرکت. به نمودار حرکت توجه کنید.</p> <p>Hydraulic2: star contactor delay time</p>	0.200S
D04	Speed ON Delay	<p>هنگام شروع حرکت بعد از فرمان ترمز، سرعت انتخاب شود. به نمودار حرکت توجه کنید.</p> <p>Hydraulic2: star contactor & angle contactor switch time</p>	0.200S
D05	Speed OFF Delay	<p>در حالت بدون انکودر، تاخیر در قطع شدن سرعت. به نمودار حرکت توجه کنید.</p> <p>Hydraulic2: stop delay</p>	0.100S
D06	BC close Delay	<p>تاخیر در قطع شدن کنتاکتور ترمز. به نمودار حرکت توجه کنید.</p>	0.100S
D07	Level Delay	<p>Re-leveling, you can set delay time for stop and please refer to according timing diagram.</p>	0.000S
D08	Direction Off Delay	<p>در حالت نرمال ، تاخیر در برداشتن جهت. به نمودار حرکت توجه کنید.</p> <p>Hydraulic2: up delay close direct</p>	0.500S
D09	KC OFF Delay	<p>در حالت نرمال تاخیر در قطع شدن کنتاکتور موتور. به نمودار حرکت توجه کنید.</p>	1.000S
D10	Dwell Delay	<p>در شروع حرکت زمانی را با سرعت Dwell حرکت کند.</p> <p>Hydraulic2: when start, delay open speed</p>	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	<p>سرعت شناسایی و بین طبقات در حالت Analog</p> <p>Hydraulic2: D14>=D29 run V1 speed</p>	0.30 m/s
D15	S-V0 Speed	سرعت لولینگ در حالت Analog	0.10 m/s
D16	S-Vi Speed	<p>سرعت ریویزیون در حالت Analog</p> <p>Hydraulic2: D16>=D29 run V1 speed</p>	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)	2.50 s
D21	S-Cure T2	Curve corner time 2(valid only for analog)	2.50 s
D22	S-Cure T3	Curve corner time 3(valid only for analog)	2.50 s
D23	S-Cure T4	Curve corner time 4(valid only for analog)	2.50 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: 0: DA از طریق ترمینال ها 1: Modbus از ارتباط سریال Modbus 2: 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

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	1024 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	08
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 1 متر بر ثانیه (در شناسایی بدست می آید.)	
E12	Up SW2 High	محل دور اندازی در جهت بالا برای سرعت 1.6 متر بر ثانیه (در شناسایی بدست می آید.)	
E13	Dn SW1 High	محل دور اندازی در جهت پایین برای سرعت 1 متر بر ثانیه (در شناسایی بدست می آید.)	
E14	Dn SW2 High	محل دور اندازی در جهت پایین برای سرعت 1.6 متر بر ثانیه (در شناسایی بدست می آید.)	
E15	Up LDec Dis	فاصله برای دورانداز بالا برای سرعت 1 متر بر ثانیه (در شناسایی بدست می آید.)	
E16	Dn LDec Dis	فاصله برای دورانداز پایین برای سرعت 1 متر بر ثانیه (در شناسایی بدست می آید.)	
E17	Up HDec Dis	فاصله برای دورانداز بالا برای سرعت 1.6 متر بر ثانیه (در شناسایی بدست می آید.)	
E18	Dn HDec Dis	فاصله برای دورانداز پایین برای سرعت 1.6 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 1 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 1.6 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	Hoist-way data self-learning when using encoder 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: 0: درب تمام اتوماتیک (Automatic) 1: درب نیمه اتوماتیک (Semi-Auto) 2: بدون درب داخل (Swing Door) 3: بدون درب داخل و بدون کمان برقی	0
F02	Door Limit	تعریف حد درب ها: 0: بدون حد 1: فقط حد باز 2: فقط حد بسته 3: با حد	0
F03	Door Output	نگه داشتن فرمان درب: 0: بدون نگه داشتن فرمان درب (All No keep) 1: نگه داشتن فرمان بسته درب (Keep Close) 2: نگه داشتن فرمان باز درب (Keep Open) 3: 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 بندد.	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 1	
F12	EnDr2 +01	فعال و غیر فعال کردن درب 2	
F13	PM709 & Car	فعال و غیر فعال کردن برد های PM709 & ICALL 0: هر دو غیر فعال 1: فقط برد PM709 فعال 2: فقط برد ICALL فعال 3: هر دو برد فعال	3
F14	Wait Type	وضعیت درب در حالت پارک 0: در حالت پارک درب بسته شود. 1: در حالت پارک درب باز باشد. 2: 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: 0: تک درب 1: دو درب شبیه هم. (یک درب در یکی سری و دیگر در یک سری دیگر باز و بسته میشود) 2: دو درب جدا از هم (هر طبقه دو درب و به طور جداگانه باز و بسته می شوند.)	0
F17	Open/Close Led	فعال کردن LED هاب باز و بسته درب: (Q01: LED open, Q02: LED close) 0: هردو خاموش 1: فقط LED باز روشن شود. 2: فقط LED بسته روشن شود. 3: هردو روشن	3
F18	Enable Safety	فعال کردن ADO , Re-Leveling 0: هردو غیر فعال 1: فعال کردن Re-Leveling 2: فعال کردن ADO 3: 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

G – Call		
ردیف	نام	توضیحات
G01	CarCl +01	گرفتن احضار کابین 1: به معنی احضار درب اصلی 2: به معنی احضار درب دوم 3: هر دو درب
G02	UpCal +01	گرفتن احضار جهت بالا 1: به معنی احضار درب اصلی 2: به معنی احضار درب دوم 3: هر دو درب
G03	DnCal +01	گرفتن احضار جهت پایین 1: به معنی احضار درب اصلی 2: به معنی احضار درب دوم 3: هر دو درب
G04	EnCal +01	غیر فعال کردن احضار کابین 1: به معنی احضار درب اصلی 2: به معنی احضار درب دوم 3: هر دو درب
G05	EnUp +01	غیر فعال کردن احضار جهت بالا 1: به معنی احضار درب اصلی 2: به معنی احضار درب دوم 3: هر دو درب
G06	EnDn +01	غیر فعال کردن احضار جهت پایین 1: به معنی احضار درب اصلی 2: به معنی احضار درب دوم 3: 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

ASANOR

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

کنتاکت 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

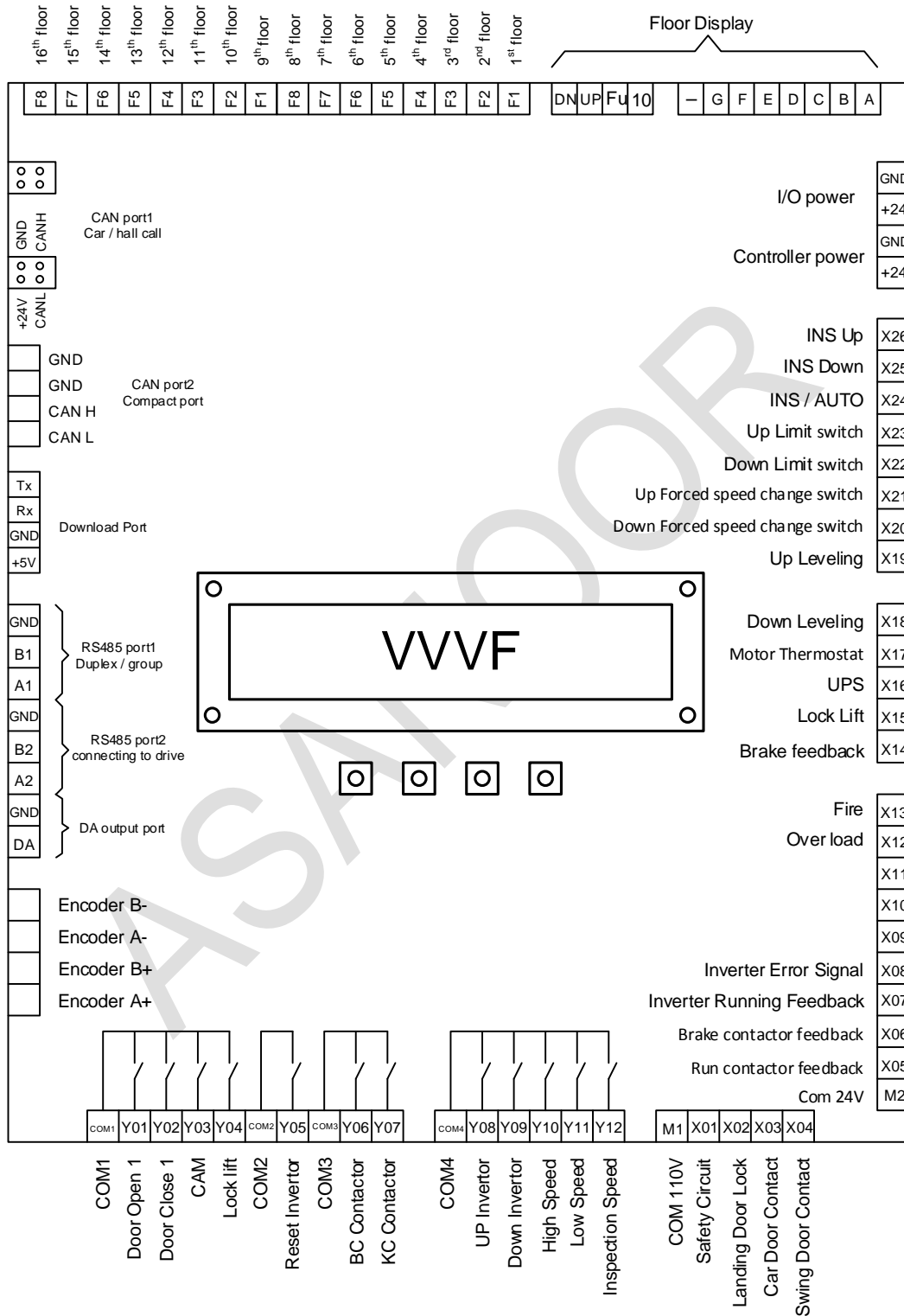
SC seal start contactor error

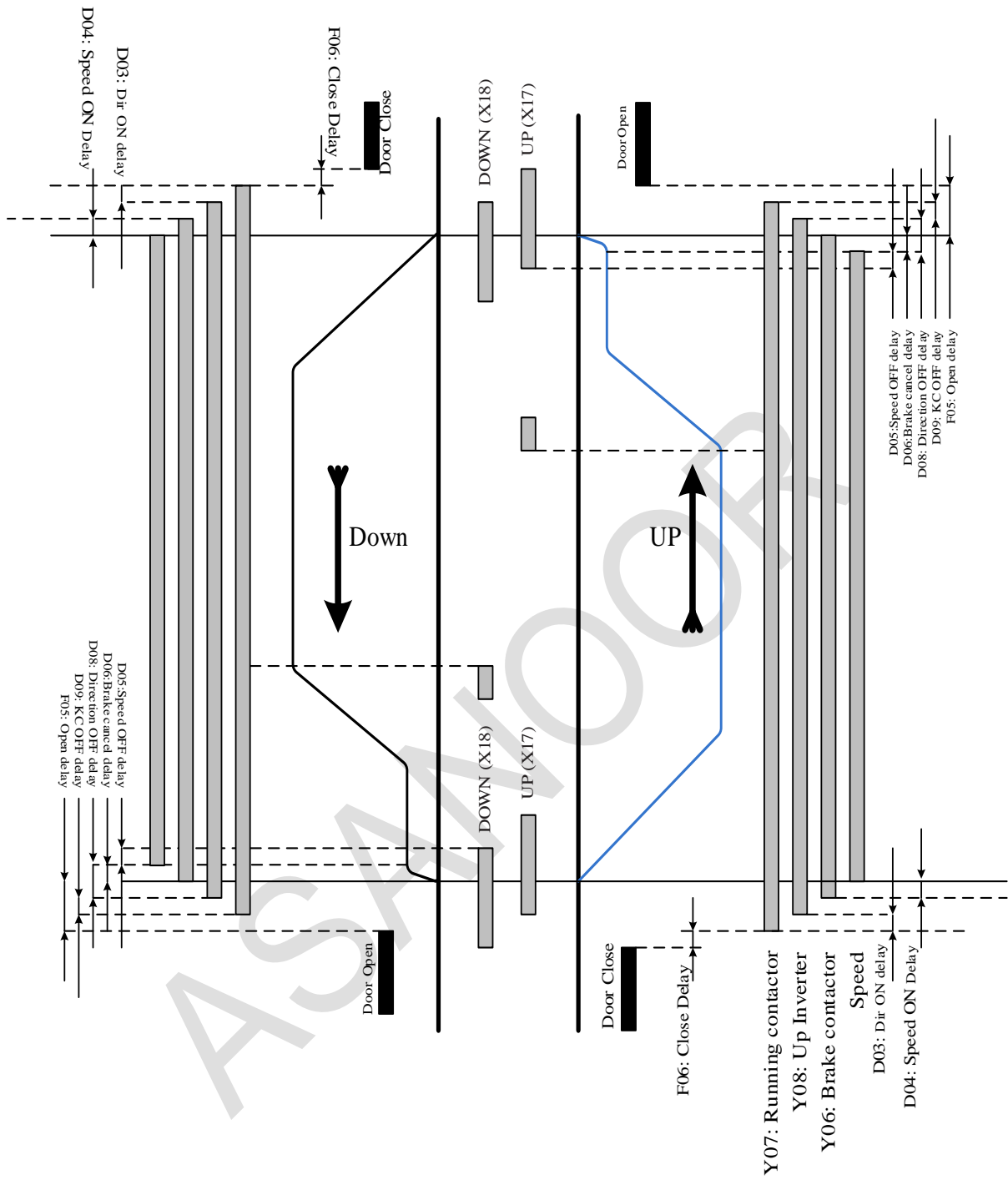
E63-Safety Module Door Zone Error

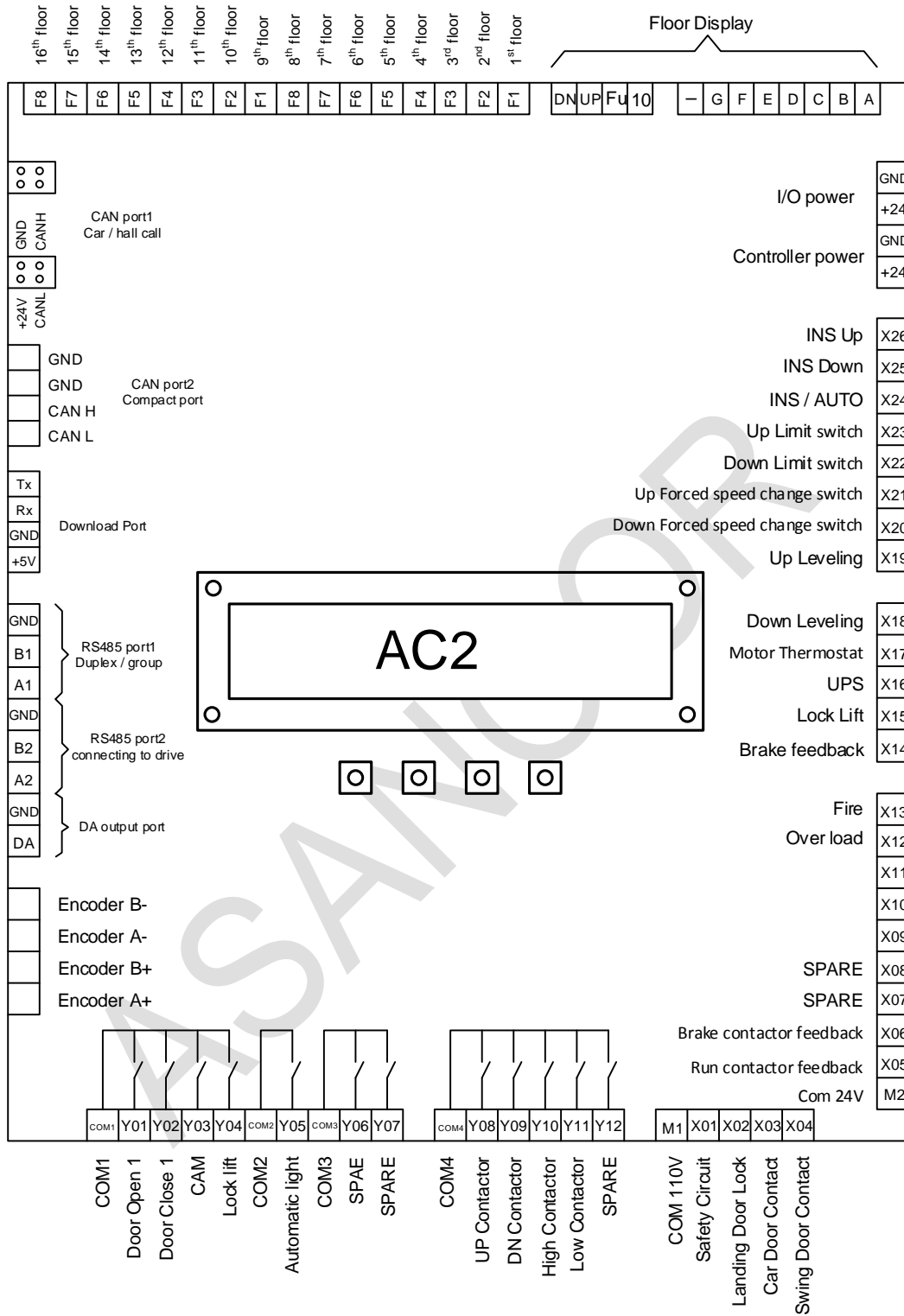
Safety Module Door Zone Feedback error

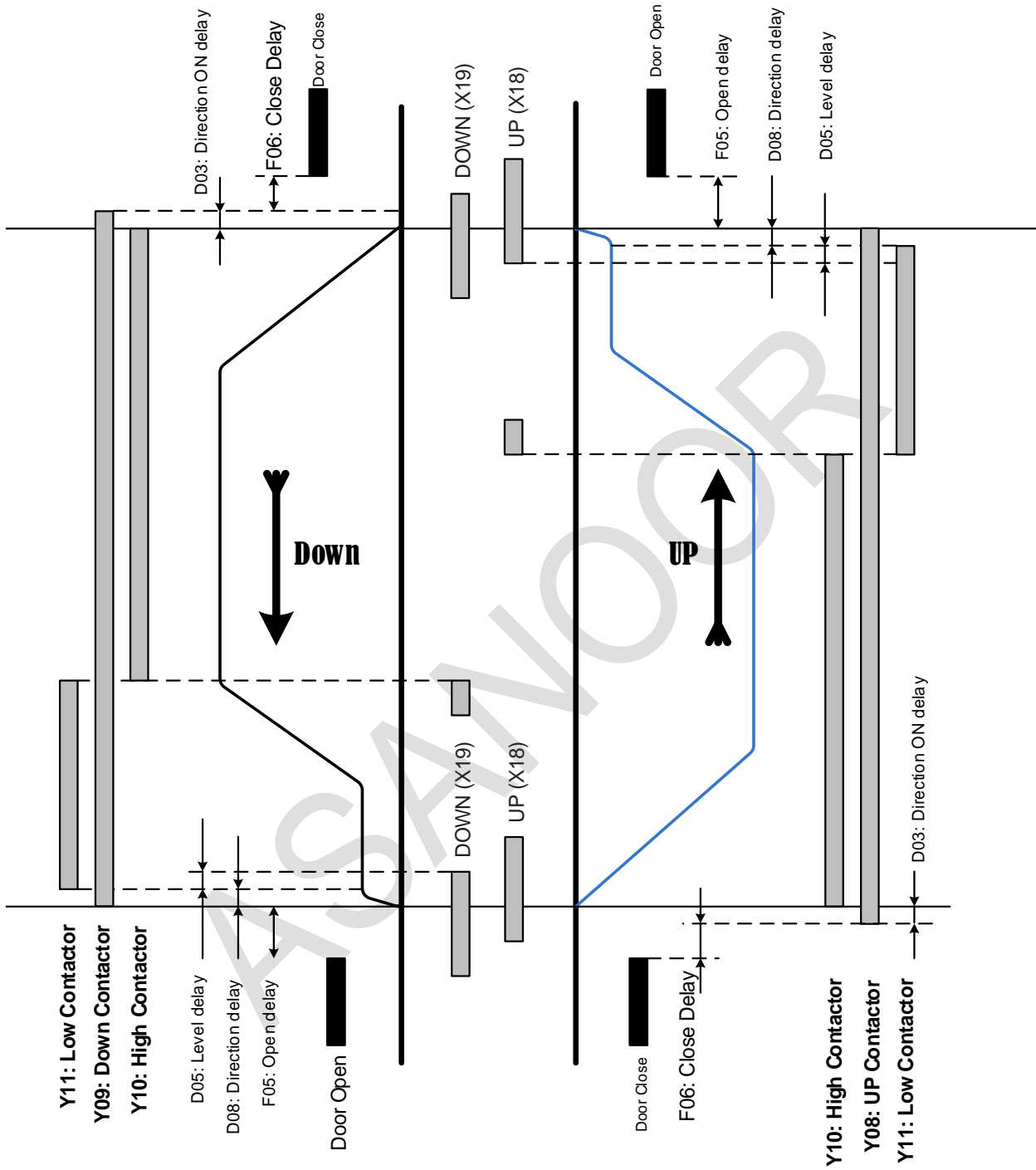
ASANOR

قسمت چهارم : نقشه ها

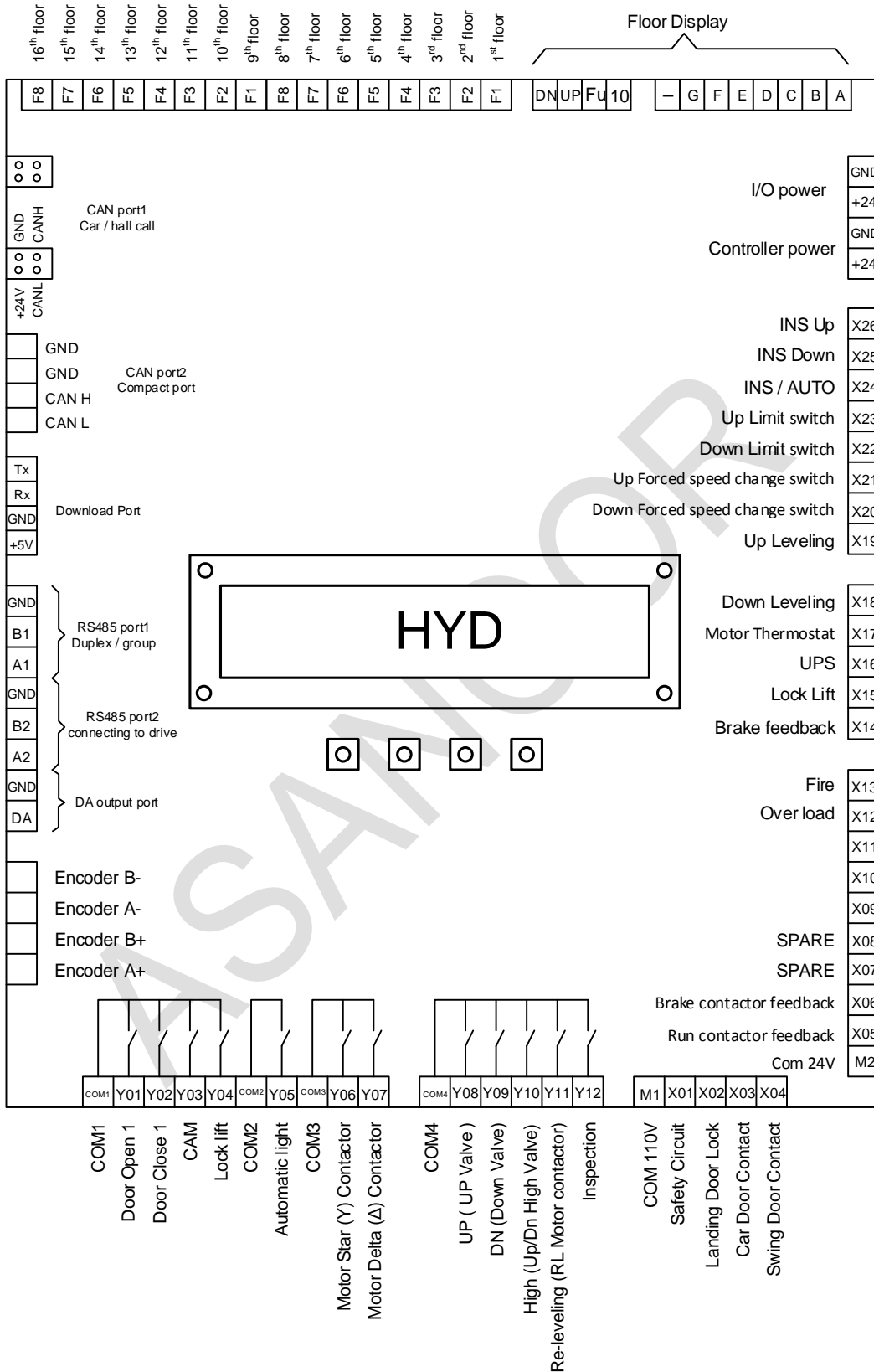


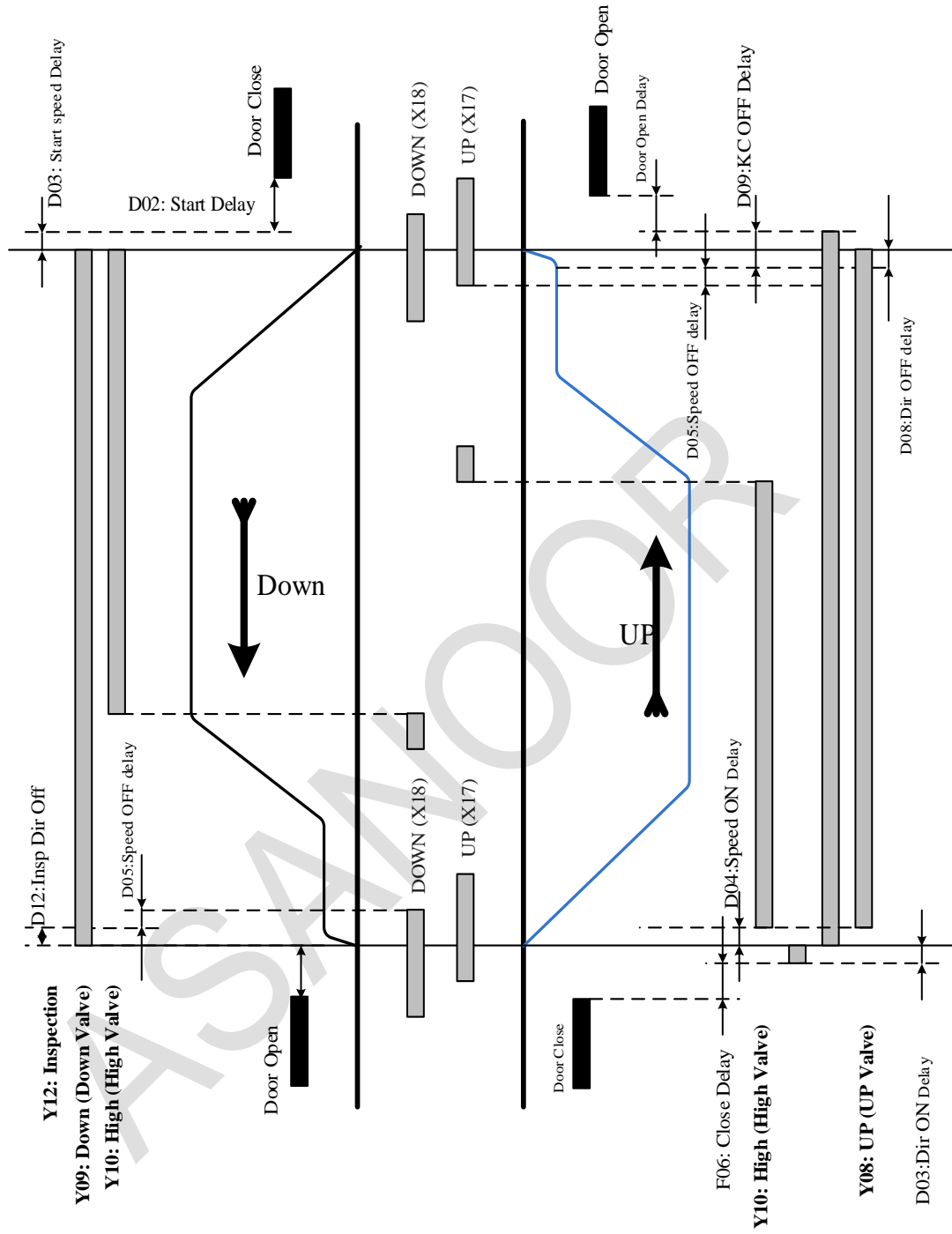


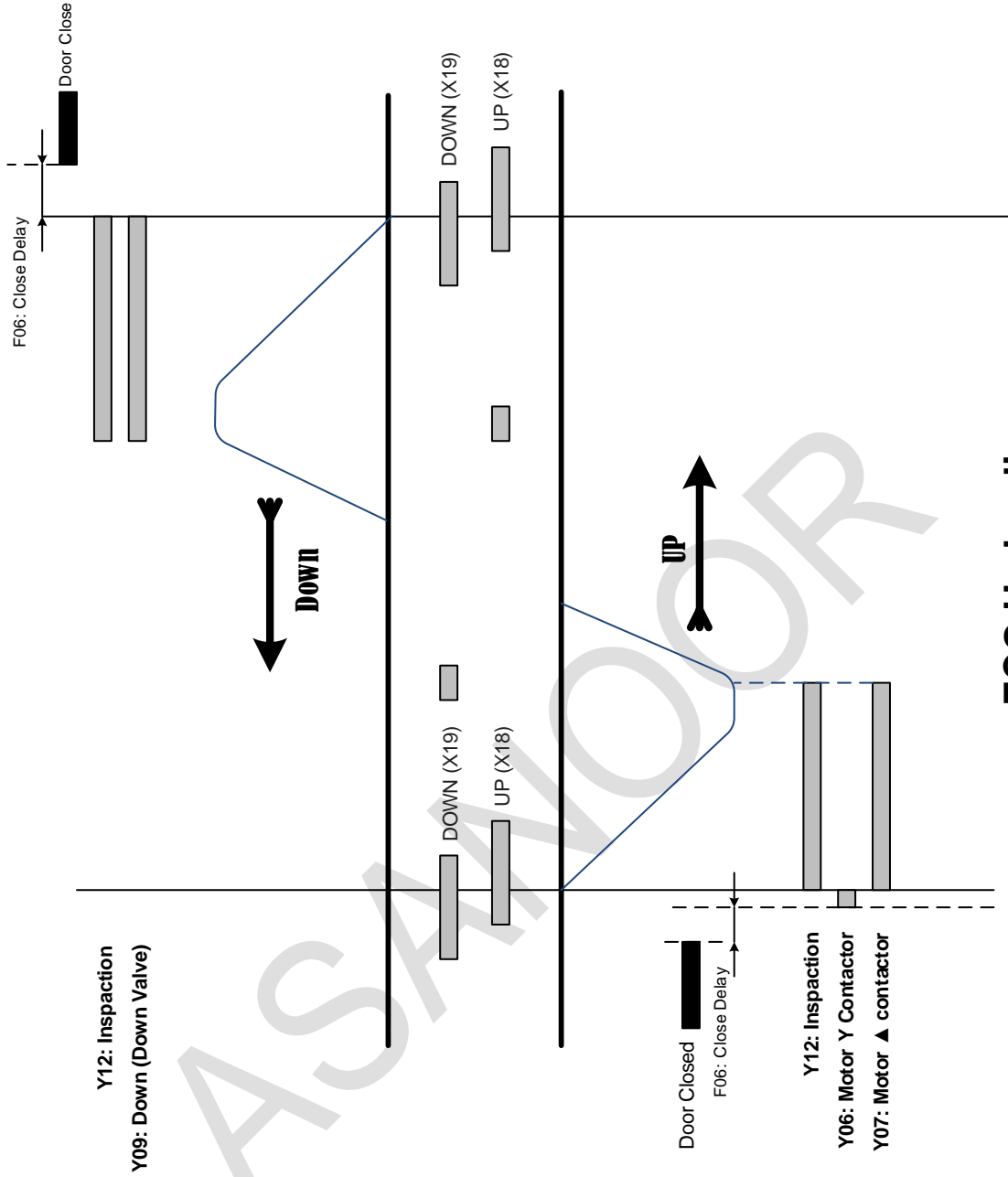




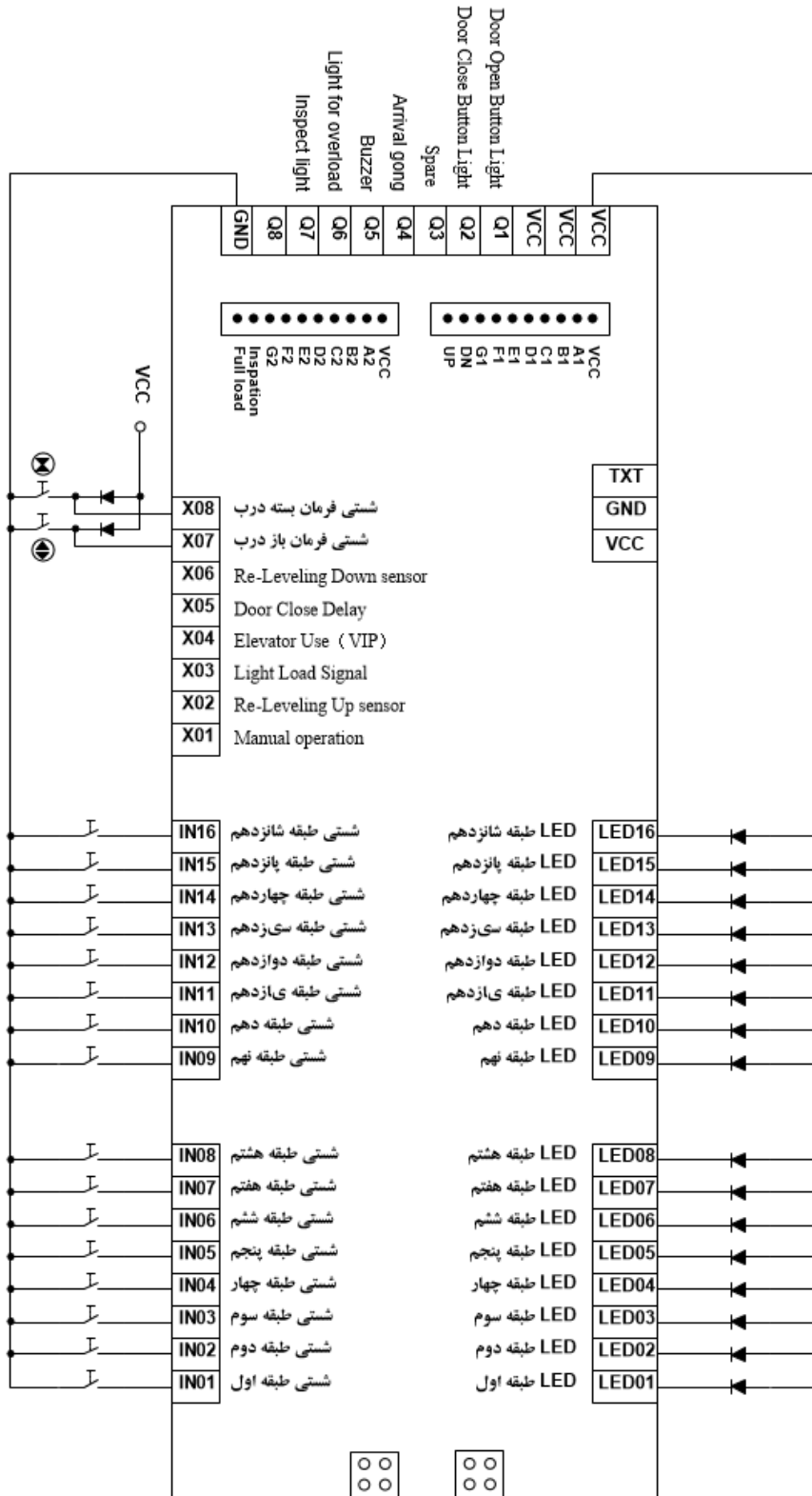
**ECO
AC2 Mode**





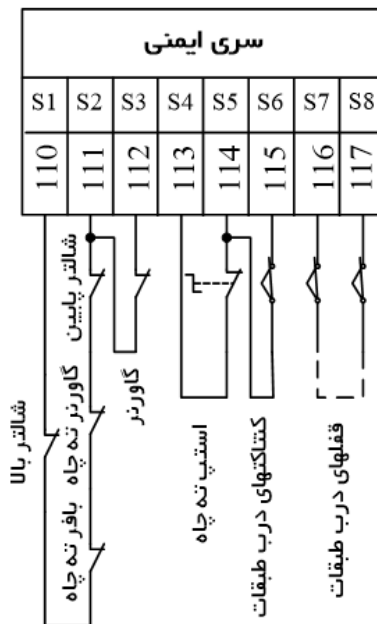
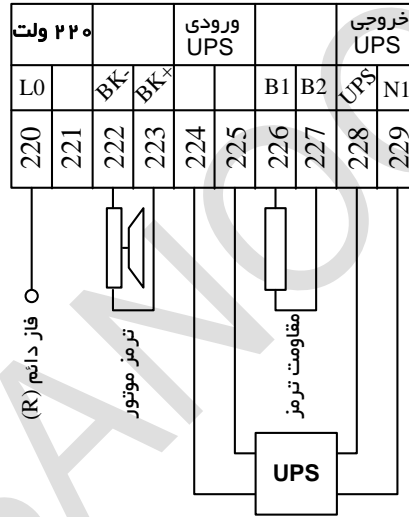
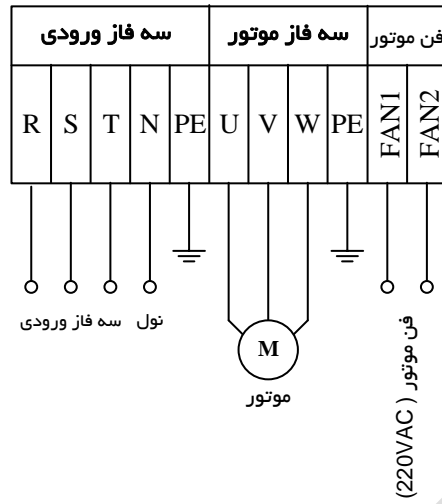


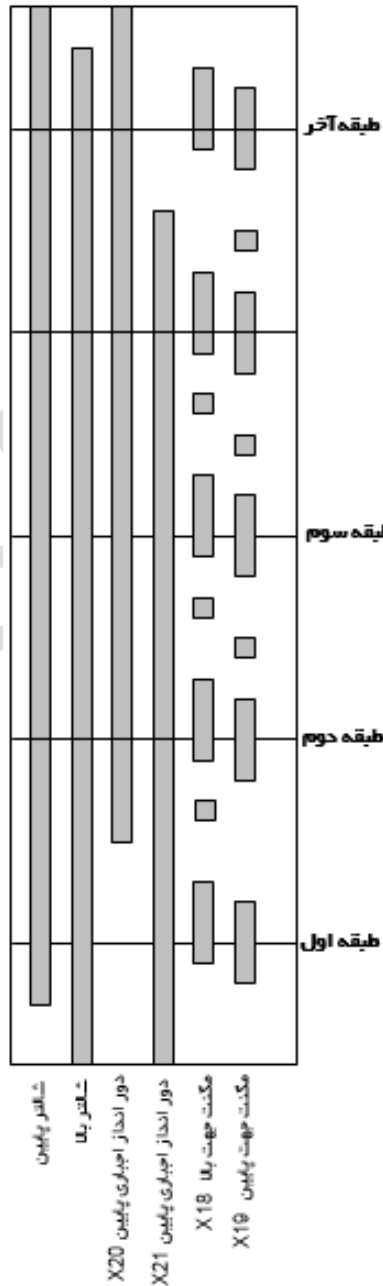
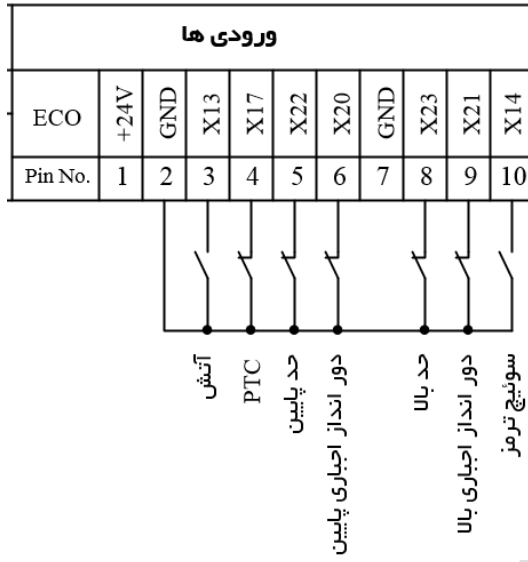
**ECO Hydraulic
INS Sequence**

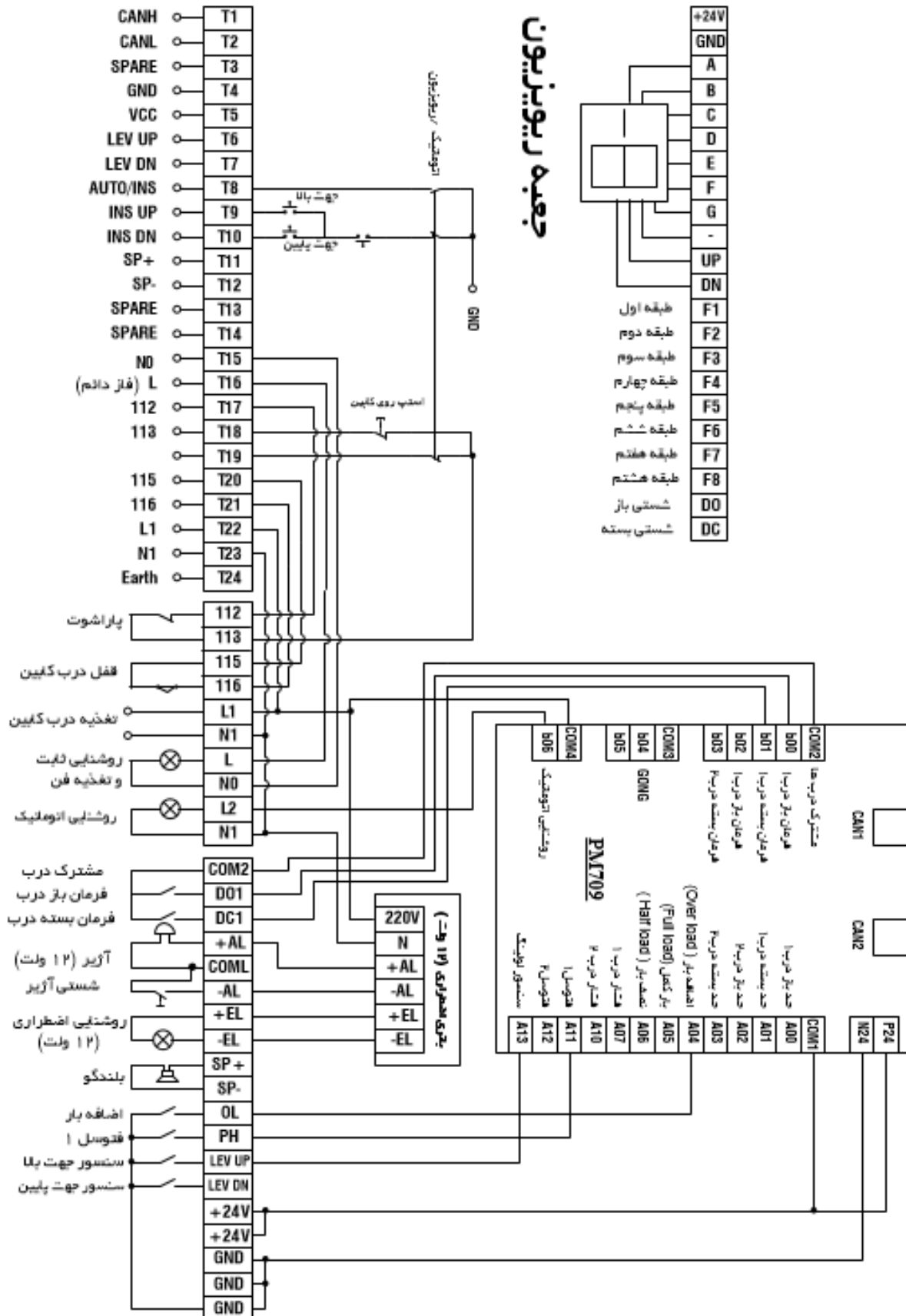




ترمینال ها تابلو فرمان و جعبه ریویزیون:







ASANOR

LIFT CONTROLLER

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

تلفن: ۸۸۹۴۲۰۴۵ - ۸۸۹۴۵۸۰۷

www.asanoor.com