



راهنمای نصب و تنظیمات اپراتور CALYPSO
برد کنترل CITY1 - EVO
(ترجمه کامل)

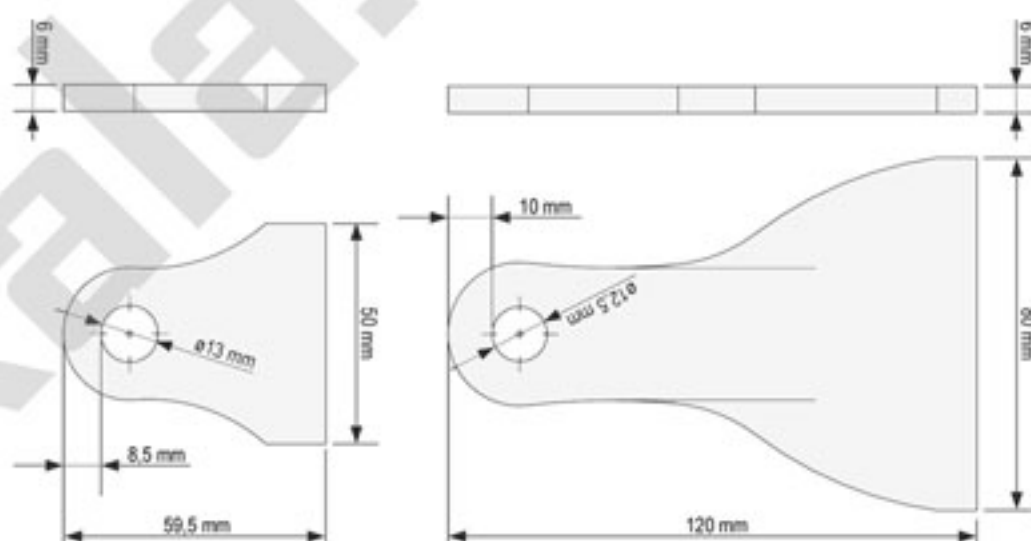
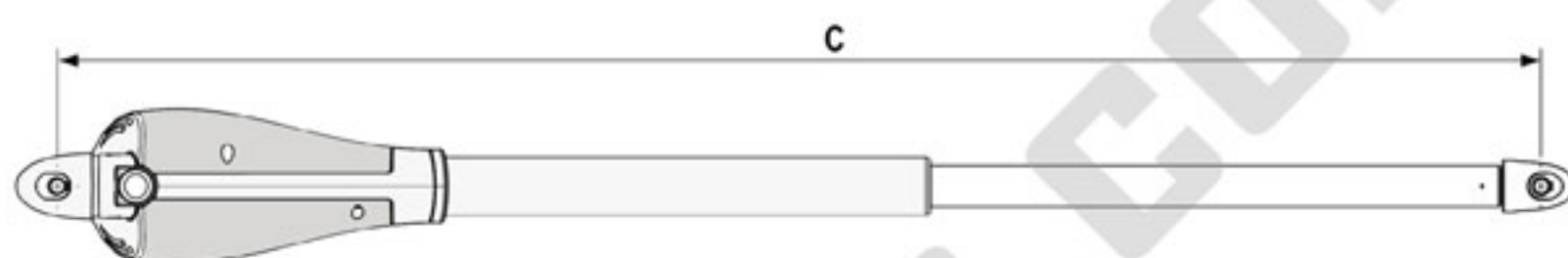
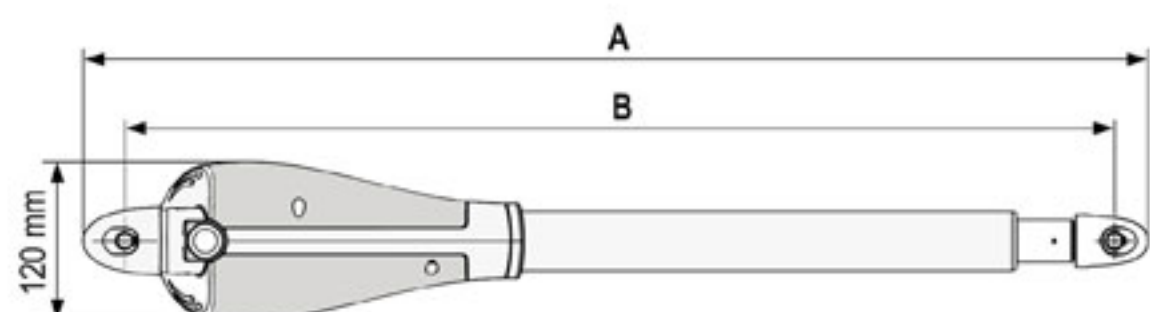
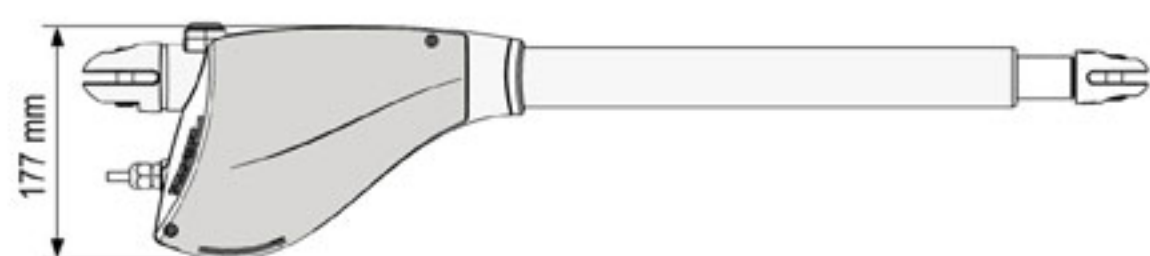
IL 424-1
EDIZ. 10/03/2015



فهرست

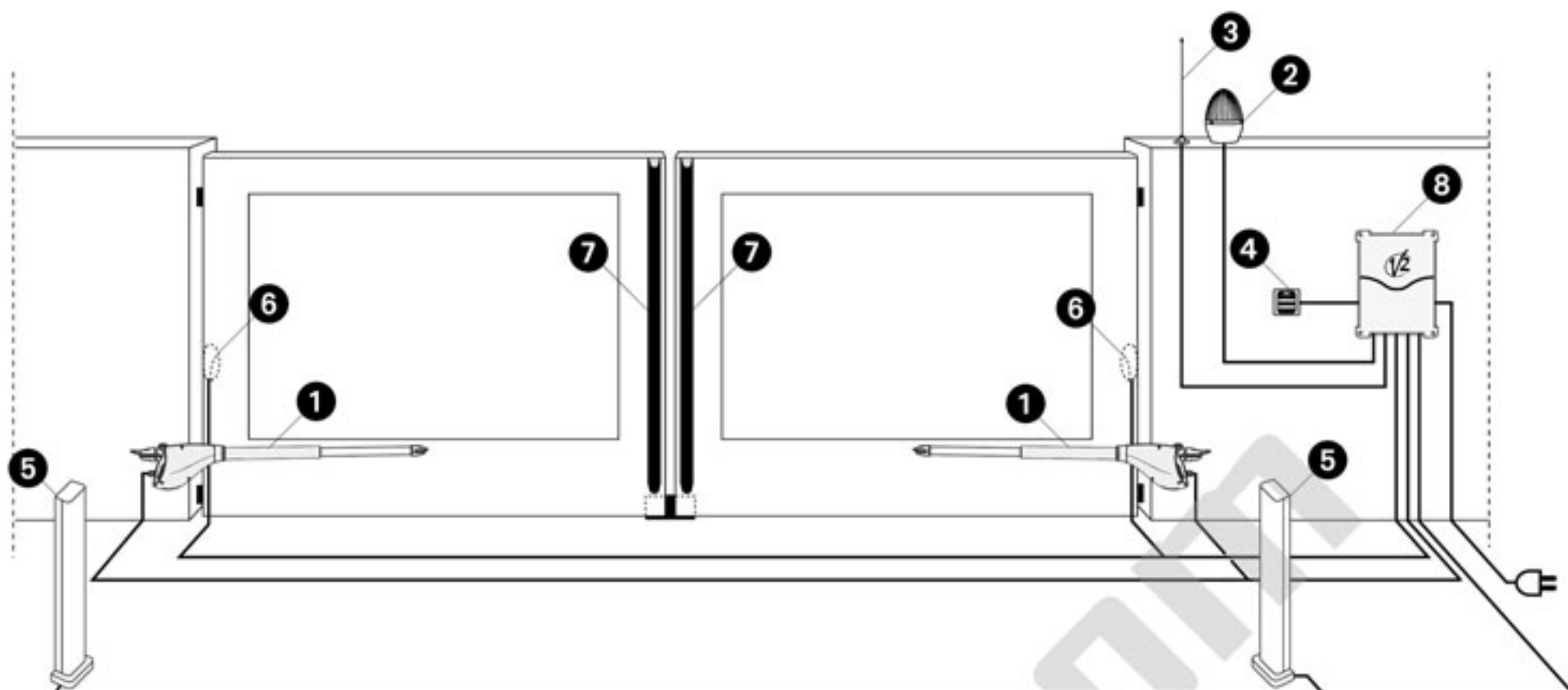
- 1- مشخصات فنی اپراتور CALYPSO ----- 2
- 2- چیدمان متعلقات اپراتور ----- 3
- 3- جداول و نکات نصب مکانیکی اپراتور ----- 4
- 4- خلاص کردن اپراتور ----- 7
- 5- اتصالات الکتریکی CALYPSO ----- 7
- 6- مشخصات برد کنترل CITY1-EVO ----- 8
- 7- صفحه نمایشگر برد کنترل ----- 14
- 8- برنامه ریزی سریع برد کنترل ----- 15
- 9- فعال کردن حالت پیش فرض منوها ----- 16
- 10- زمان بندی موتور ها ----- 16
- 11- شمارشگر سیکل عملکردی اپراتور ----- 18
- 12- بازبینی و ردیابی عملکردهای سیستم ----- 19
- 13- فرمان Dead-Man در شرایط اضطراری ----- 21
- 14- منوهای اصلی Pr.f و Pr.s ----- 21
- 15- خطاهای سیستم و راه حل ها ----- 31

1- مشخصات فنی اپراتور CALYPSO



	Calypso400	Calypso500
A	819	944
B	762	887
C	1162	1387

calypso500	calypso400	مدل اپراتور
3m	2.5m	حداکثر عرض هر لنگه درب
500kg	400kg	حداکثر وزن هر لنگه درب
230VAC- 50Hz		منبع تغذیه
0.8A		جریان کارکرد عادی موتور (idling current)
1A		حداکثر جریان حالت اضافه بار (full load current)
200W		حداکثر توان مصرفی (maximum power)
8 μF		خازن
500mm	400mm	حداکثر کورس پیستون جک
0.016m/s		سرعت پیستون جک
2300N		حداکثر نیروی محوری جک
-30 / +50 C		درجه حرارت کارکرد جک
IP44		درجه حفاظت جک
30%		سیکل کارکرد
6.8kg	6.5kg	وزن جک

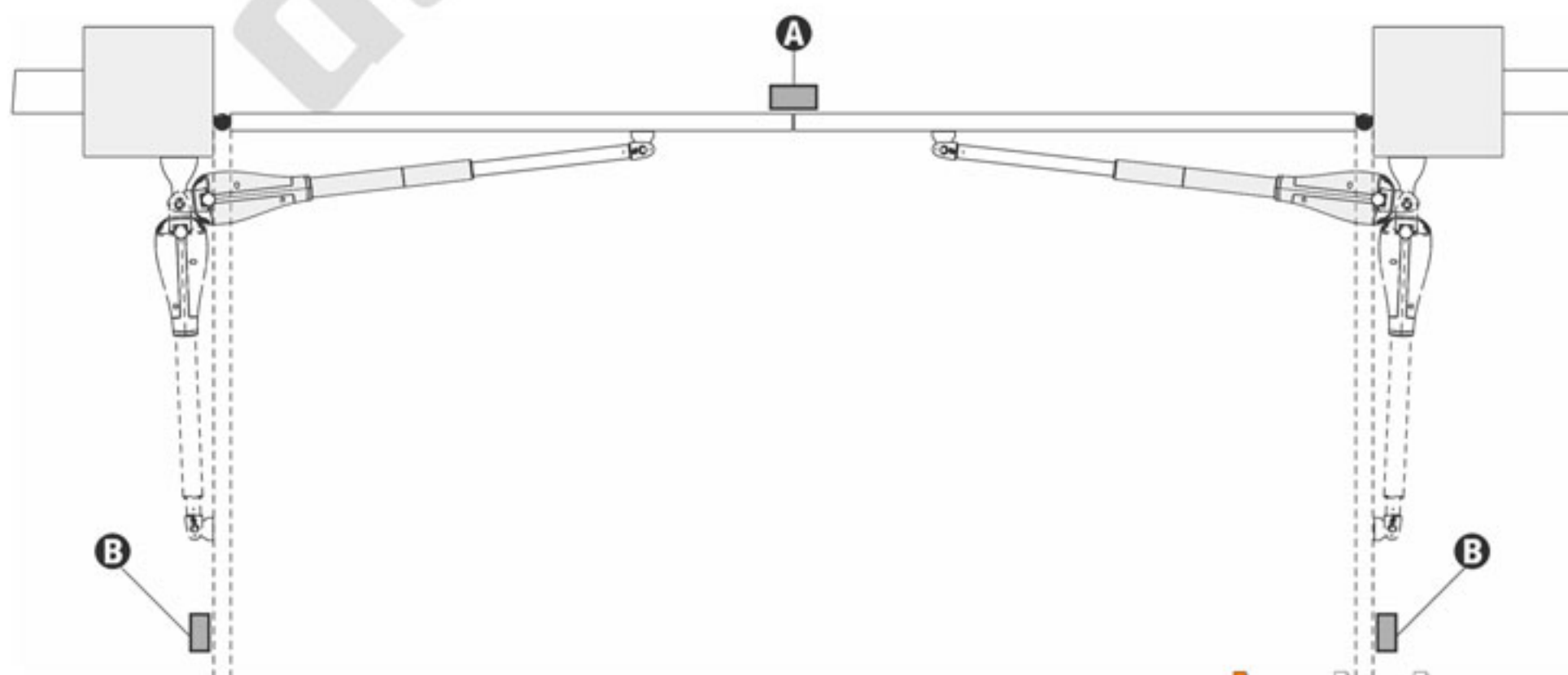


کابل گیرنده $4 \times 1 \text{ mm}^2$ (RX) فرستنده $2 \times 1 \text{ mm}^2$ (TX)	چشمی سمت داخل محوطه
کابل گیرنده $4 \times 1 \text{ mm}^2$ (RX) فرستنده $2 \times 1 \text{ mm}^2$ (TX)	چشمی سمت خارج محوطه
-----	لبه ایمنی (EN12978)
کابل $3 \times 1,5 \text{ mm}^2$	برد کنترل

کابل $4 \times 1 \text{ mm}^2$	اپراتور calypso
کابل $2 \times 1,5 \text{ mm}^2$	فلاشر
کابل کوکسیال RG-58	آنتن
کابل $2 \times 1 \text{ mm}^2$	سلکتور سونیچی یا دیجیتالی

توجه: قبل از نصب پایه های اپراتور ، موارد زیر را کنترل کنید :

- درب به راحتی باز و بسته شود و گیر نداشته باشد.
- مانعی در مسیر حرکت درب وجود نداشته باشد.
- لولاها معیوب نباشند و روغن کاری شده باشند.
- در انتهای کورس باز و بسته شدن درب ، استاپرهای مکانیکی (A و B) تعبیه شده باشد.

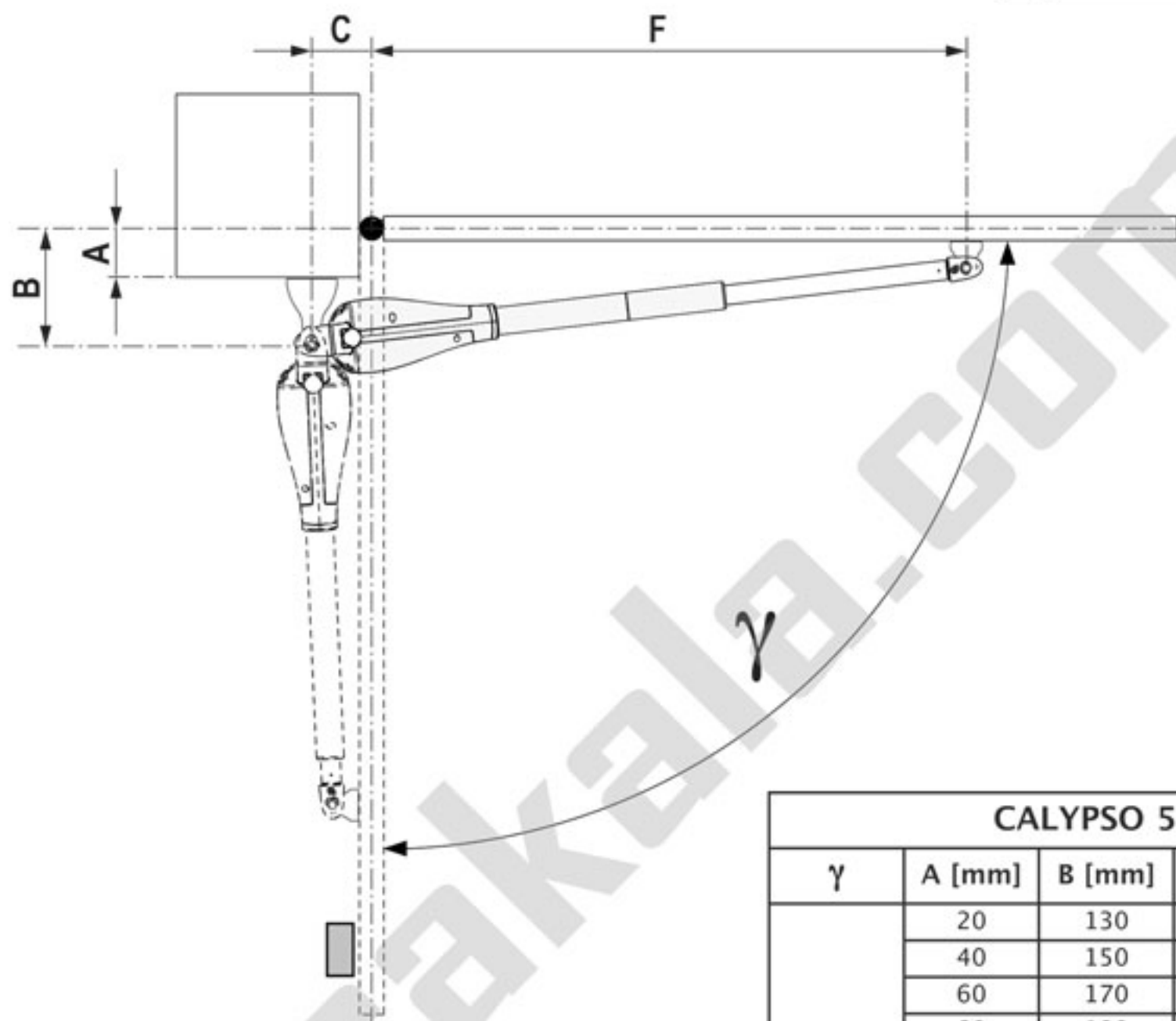


3- جداول و نکات نصب مکانیکی اپراتور

برای جلوگیری از اعمال نیروهای نامناسب به جکها و جلوگیری از ناهماهنگی در سرعتهای باز و بسته شدن لنگه دربها ، اندازه های موجود در جدول زیر از طرف کمپانی V2 توصیه شده است.

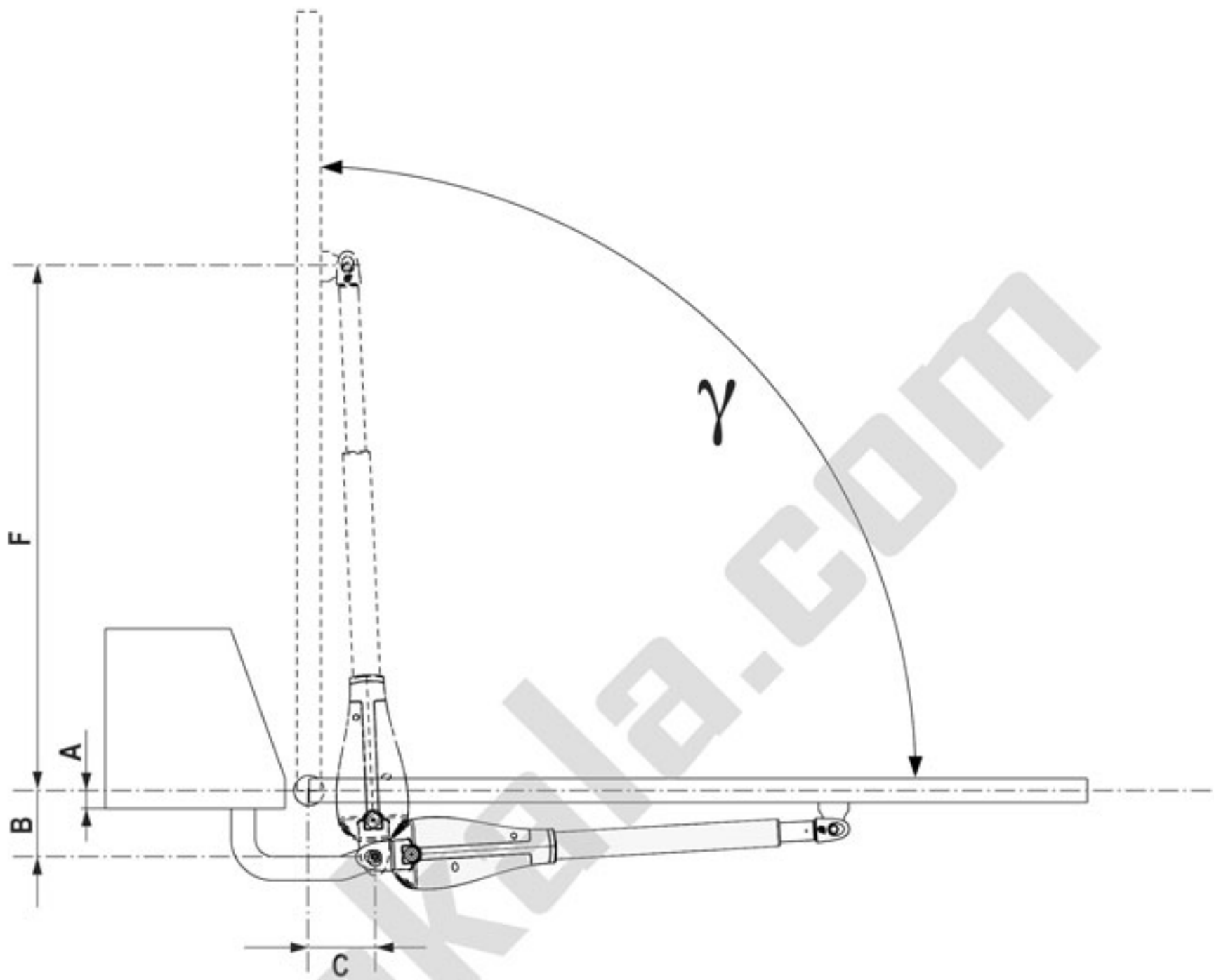
توجه : توصیه کمپانی V2 نصب قفل برقی در لنگه دربهای با عرض بیش از 2 متر می باشد.

3.1- بازشوی به سمت داخل محوطه



CALYPSO 400				
γ	A [mm]	B [mm]	C [mm]	F [mm]
90°	20	130	130	1010
	40	150	140	1000
	60	170	150	990
	80	190	150	980
	100	200	150	980
	120	210	140	980
	140	250	120	1010
100°	20	130	170	970
	40	150	180	960
	60	170	180	960
	80	190	170	970
	100	210	140	990
110°	20	130	190	950
	40	150	180	960
	50	160	170	970

CALYPSO 500				
γ	A [mm]	B [mm]	C [mm]	F [mm]
90°	20	130	170	1200
	40	150	180	1190
	60	170	180	1190
	80	190	190	1180
	100	210	190	1170
	120	230	190	1170
	140	250	180	1170
	160	270	190	1170
	180	290	170	1180
100°	20	130	160	1210
	40	150	170	1200
	60	170	170	1200
	80	200	180	1190
	100	210	170	1190
	120	230	190	1170
	140	250	180	1180
	160	270	160	1200
	170	280	160	1200
110°	20	130	170	1200
	40	150	180	1190
	60	170	180	1190
	80	190	190	1180
	100	210	200	1170
	110	220	210	1170

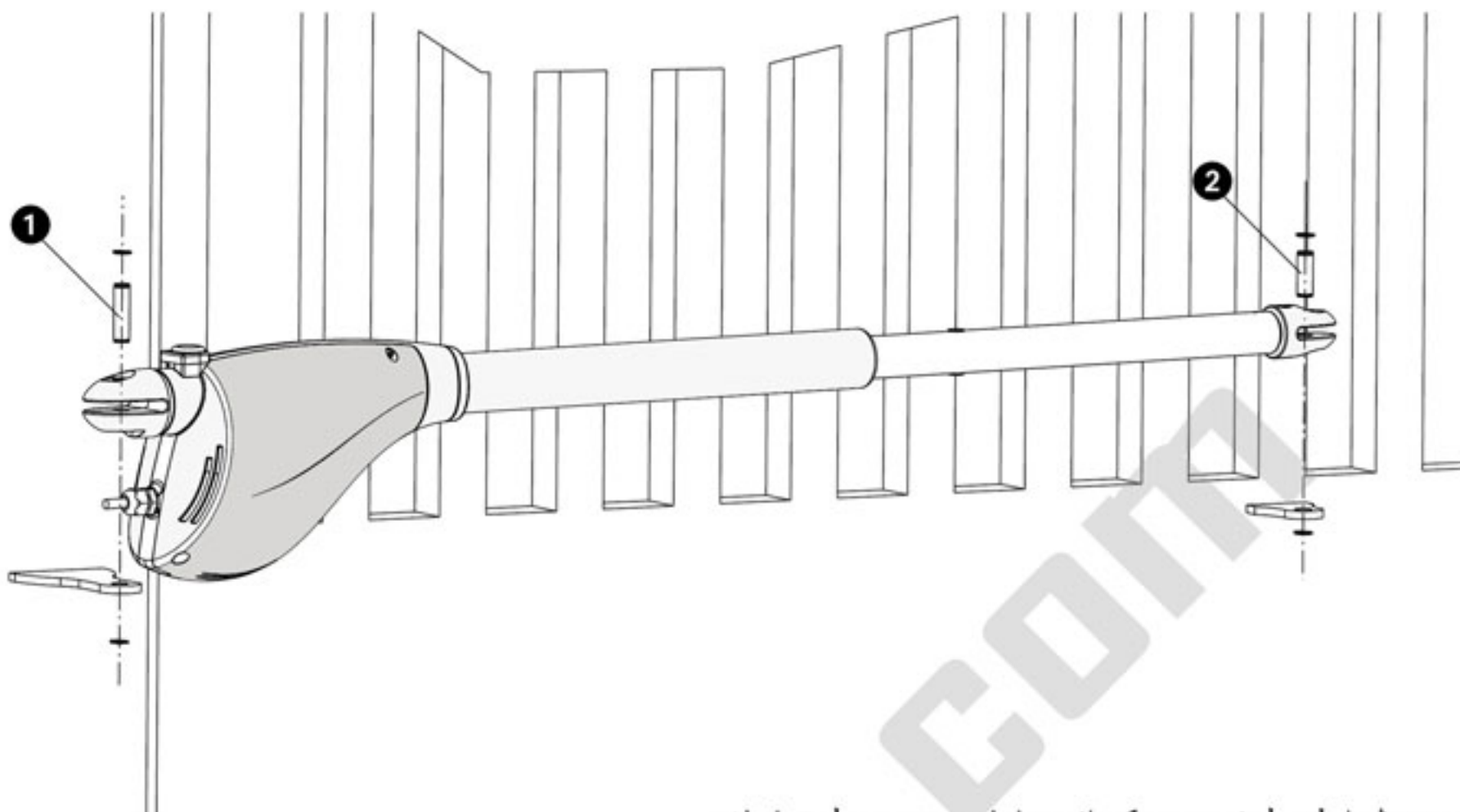


CALYPSO 400

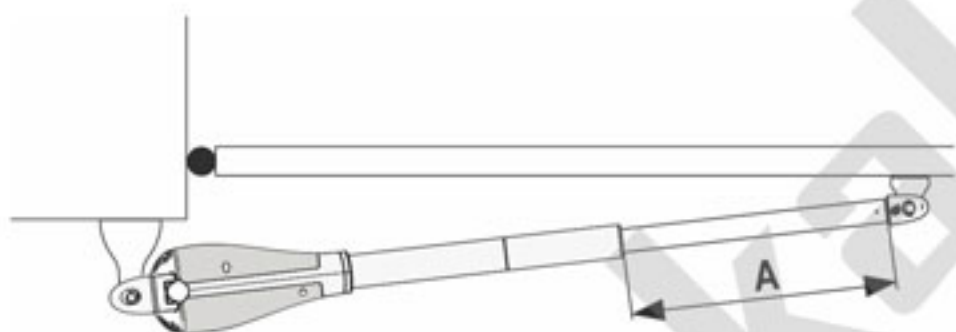
γ	A [mm]	B [mm]	C [mm]	F [mm]
80°	30	110 ÷ 130	90	949
85°	30	110 ÷ 130	100	967
90°	30	110 ÷ 130	110	986
95°	30	110 ÷ 130	120	1006
100°	30	110 ÷ 130	130	1027
110°	30	110 ÷ 130	140	1057

CALYPSO 500

γ	A [mm]	B [mm]	C [mm]	F [mm]
80°	30	130	100	995
85°	30	130	110	1005
90°	30	130	120	1015
95°	30	130	130	1025
100°	30	130	140	1035
110°	30	130	150	1045



با توجه به شرایط محل نصب ، یکی از ردیفهای عددی جدول صفحات قبل را انتخاب کرده و نصب مکانیکی اپراتور را مطابق توضیحات زیر ادامه دهید:



- پایه های عقب و جلوی اپراتور باید مستقیماً به ستون و لنگه درب جوش داده شوند. در صورتی که امکان جوش دادن مستقیم پایه ها وجود نداشته باشد ، توصیه می شود ابتدا پایه ها را به پلیت مناسبی جوش داده و سپس پلیت را به ستون و درب پیچ کنید.

- پس از نصب پایه ها ، لنگه درب ها را کاملاً ببندید.

- اپراتور را توسط پین های 1 و 2 موجود در بسته بندی به پایه ها متصل کنید.



توجه : برای جلوگیری از آسیب دیدن اپراتور به موارد زیر توجه کنید :

- پایه های جلو و عقب جک باید در یک سطح نصب شوند.

- در وضعیتی که لنگه درب کاملاً بسته می باشد ، حداکثر کورس بازشوی جک (A) نباید بیشتر از اندازه های زیر باشد :

calypso 400 = 465 mm

calypso 500 = 556 mm

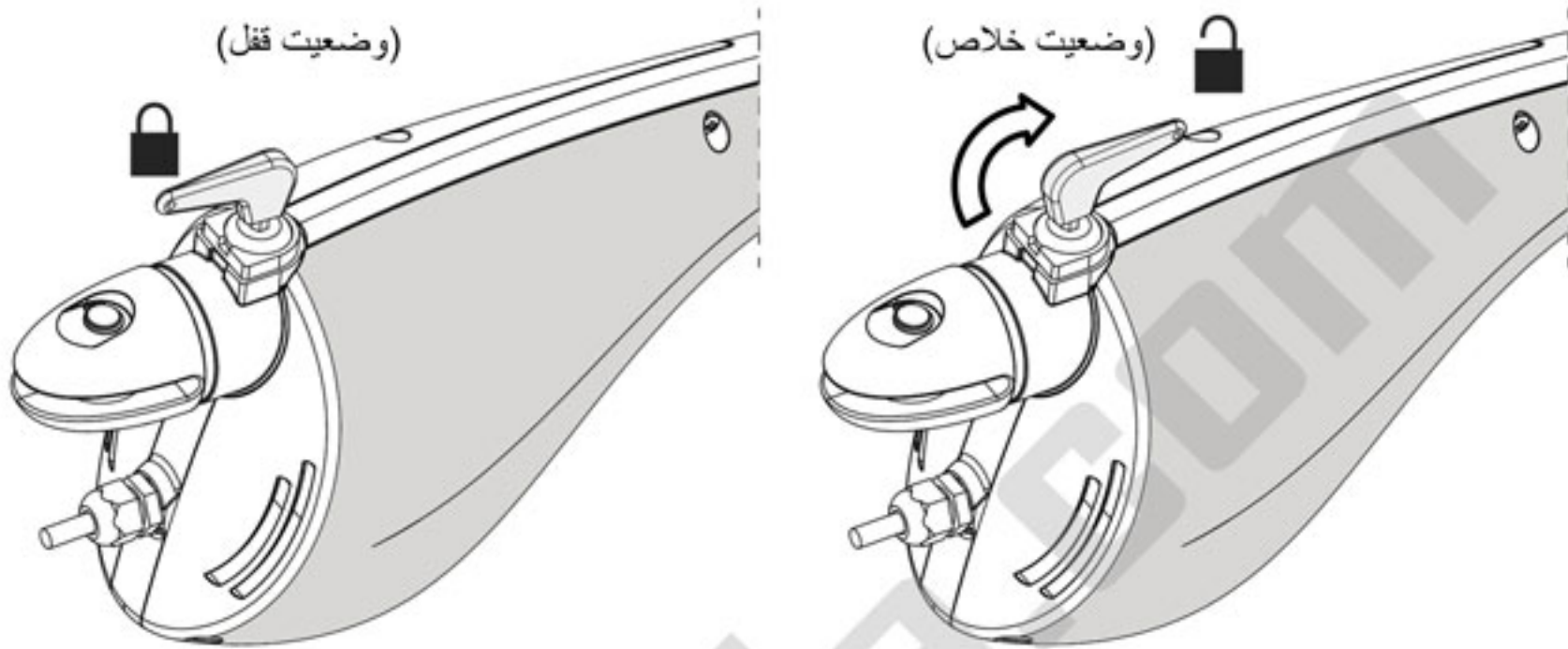
- در وضعیتی که لنگه درب کاملاً باز می باشد ، اندازه (B) باید بیشتر از 56 میلیمتر در نظر گرفته شود.



4- خلاص کردن اپراتور در شرایط اضطراری

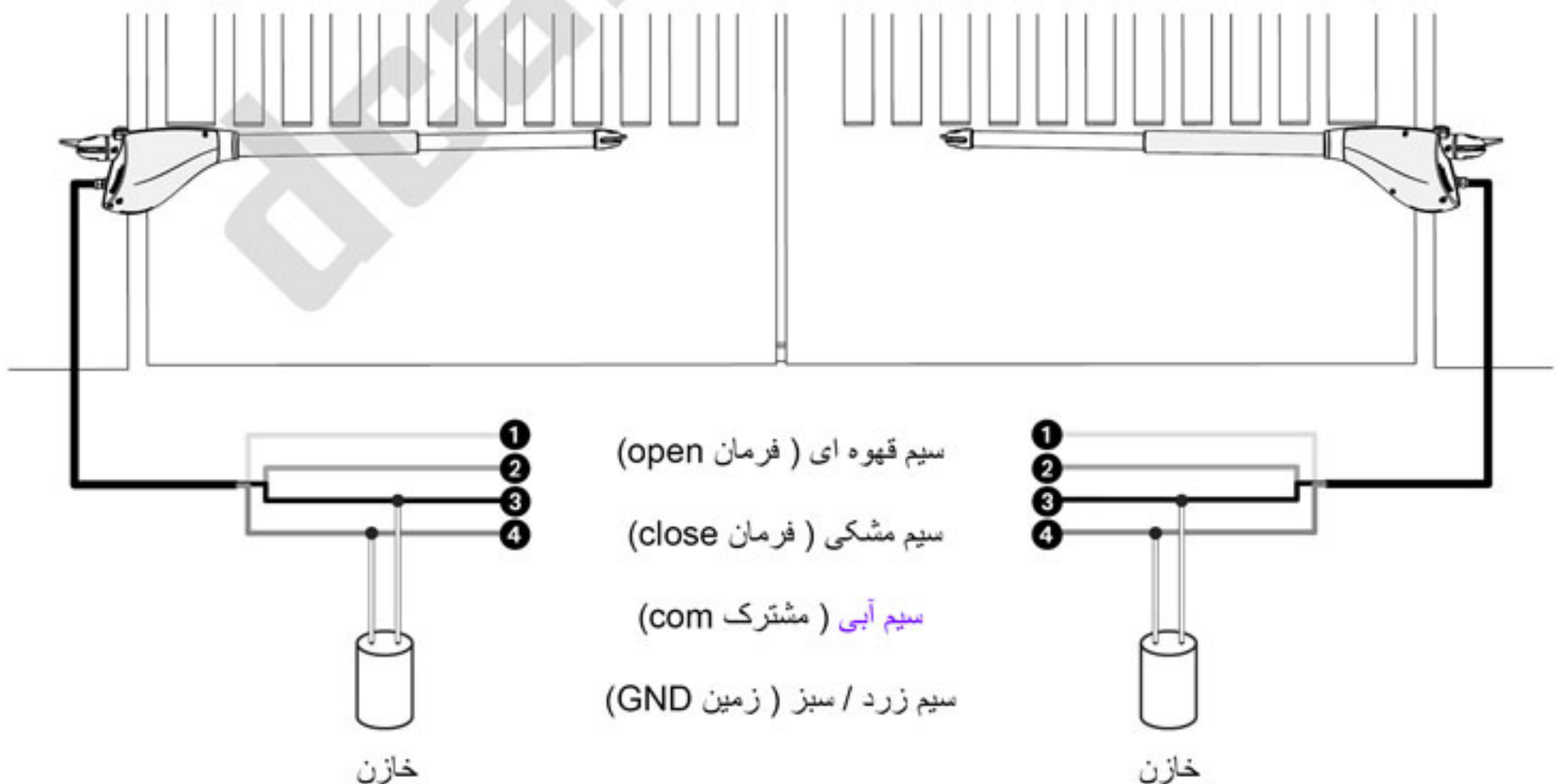
در شرایط قطع برق شهری و یا مواقع اضطراری ، به روش زیر می توانید اپراتور را خلاص کرده و لنگه درها را حرکت دهید:

- مطابق شکل زیر کلید خلاص کن را در محل مخصوص آن قرار داده و 180 درجه بچرخانید.
- لنگه درها را به آرامی حرکت داده و در موقعیت مورد نظر قرار دهید.
- کلید خلاص کن را در وضعیت قفل قرار داده و کلید را خارج کنید . درپوش پلاستیکی قفل را بر روی قفل قرار دهید

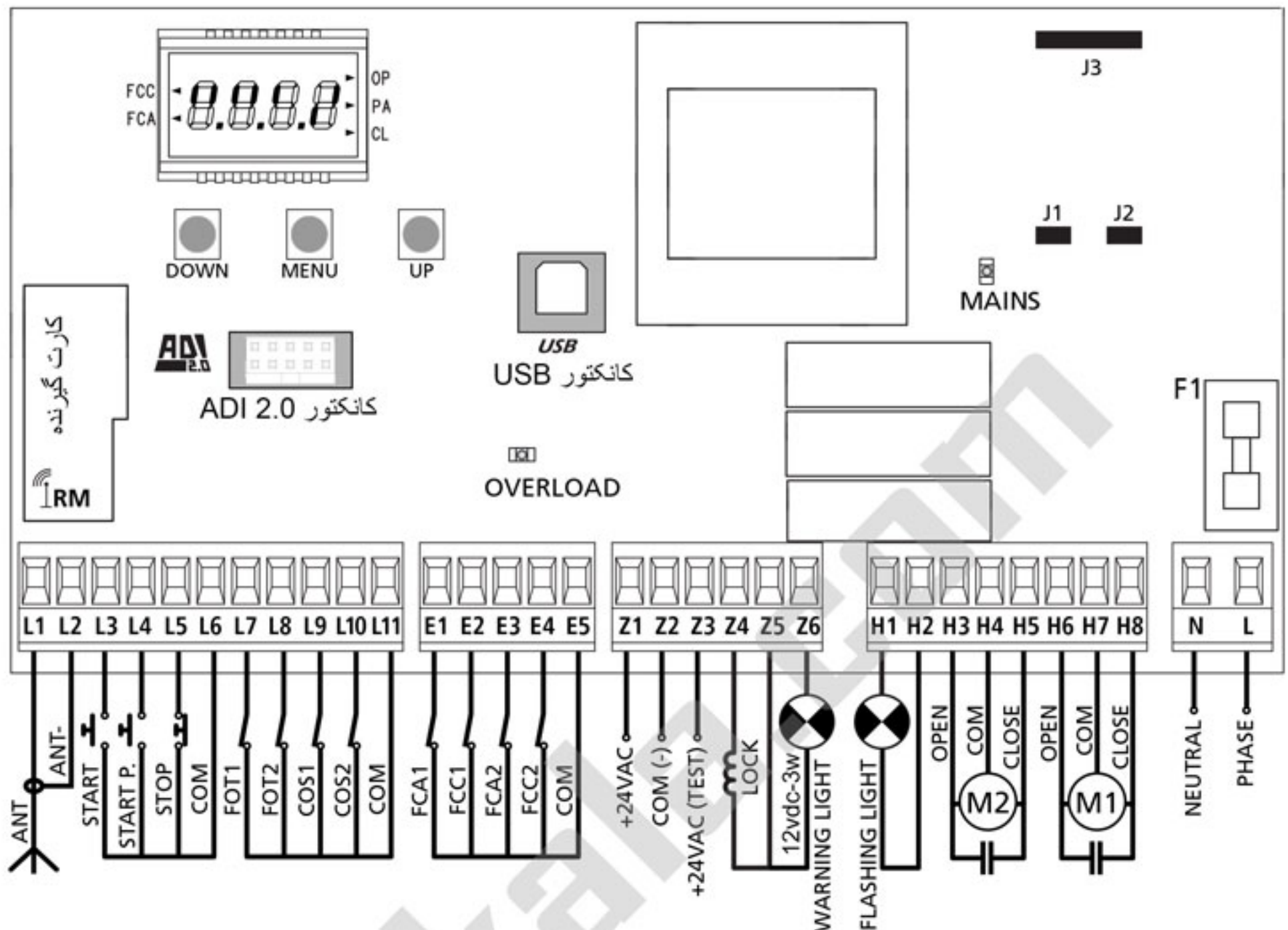


5- اتصالات الکتریکی CALYPSO

توجه : کابل خروجی از اپراتور را طوری نصب کنید که در هنگام باز و بسته شدن لنگه درها دچار کشیدگی نشود.



6- مشخصات برد کنترل CITY1-EVO



منبع تغذیه قفل برقی 12VAC	Z4-Z5
لامپ نمایشگر وضعیت باز/بسته بودن درب 12vdc	Z5-Z6
فلاشر 230Vac-40W	H1-H2
موتور 2 - فرمان OPEN	H3
موتور 2 - مشترک COM	H4
موتور 2 - فرمان CLOSE	H5
موتور 1 - فرمان OPEN	H6
موتور 1 - مشترک COM	H7
موتور 1 - فرمان CLOSE	H8
ورودی برق شهری - نول 230VAC	N
ورودی برق شهری - فاز 230VAC	L
فیوز 5A	F1
ال ای دی (روشن: جریان برق شهری وصل می باشد)	mains
ال ای دی (روشن: اضافه باری در منبع تغذیه وسایل جانبی متصل شده به تابلو فرمان وجود دارد)	overload
نمایش فعال شدن میکروسوییچ انتهای کورس بسته شدن	FCC
نمایش فعال شدن میکروسوییچ انتهای کورس باز شدن	FCA
لنگه دربها در حال باز شدن می باشند	OP
توقف موقت (لنگه درب ها باز شده اند)	PA
لنگه دربها در حال بسته شدن می باشند	CL

مغزی سیم آنتن	L1
شیلد سیم آنتن	L2
فرمان باز / بسته شدن کامل درب (N.O)	L3
فرمان نفر رو (N.O)	L4
فرمان توقف اضطراری (N.C)	L5
مشترک COM (-)	L6
چشمی مابین درب مدل 1 (N.C)	L7
چشمی مابین درب مدل 2 (N.C)	L8
لبه ایمنی مدل 1 - (ثابت) (N.C)	L9
لبه ایمنی مدل 2 - (متحرک) (N.C)	L10
مشترک COM (-)	L11
میکروسوییچ انتهای کورس باز شدن موتور 1 (N.C)	E1
میکروسوییچ انتهای کورس بسته شدن موتور 1 (N.C)	E2
میکروسوییچ انتهای کورس باز شدن موتور 2 (N.C)	E3
میکروسوییچ انتهای کورس بسته شدن موتور 2 (N.C)	E4
مشترک COM (-)	E5
خروجی منبع تغذیه +24VAC	Z1
(تغذیه چشمی ها و دیگر وسایل جانبی)	Z1
مشترک منبع تغذیه COM (-)	Z2
تغذیه (TX) برای تست عملکردی	Z3

برد کنترل دیجیتالی CITY1-EVO محصولی ابتکاری از کمپانی V2 می باشد که عملکرد ایمن و موثر در بهای لولایی را تضمین می کند.

- این برد کنترل دارای ویژگی هایی به شرح زیر می باشد :
- مجهز به صفحه نمایشگر برای تنظیم راحت تر و سریع تر منوها
- کنترل اتوماتیک جریان نول رله ها
- تنظیم قدرت هر یک از موتور ها به صورت مستقل
- تشخیص مانع بوسیله نظارت بر ولتاژ خازن راه انداز جکها
- تنظیم اتوماتیک زمان کارکرد موتور ها
- تست عملکردی وسایل ایمنی (چشمی ها ، لبه ایمنی) قبل از هر بار باز شدن لنگه دربها
- غیر فعال کردن ورودی ترمینالهای وسایل ایمنی با کنتاکت N.C از طریق منوهای مربوطه (چشمی ها، لبه ایمنی، شستی stop)
- با غیر فعال کردن منوی مربوطه دیگر نیازی به نصب جامپر به این ترمینالها نمی باشد.
- امکان محدود کردن دسترسی افراد به محیط برنامه ریزی ، از طریق قفل نرم افزاری (مازول طرح فلش CL1+)
- مجهز به کانکتور ADI 2.0 برای اتصال مازول های آپشن کمپانی V2 (مثال : مازول طرح فلش CL1+)
- مجهز به کانکتور USB برای اتصال برد کنترل به کامپیوتر و کنترل و برنامه ریزی برد کنترل از طریق نرم افزار مربوطه
- مجهز به کانکتور مرتبط با مازول LOW ENERGY
- اگر این مازول را بر روی برد کنترل نصب و منوی EnSA را فعال نمایید ، درحالتی که درب بی حرکت باشد، این مازول مصرف برق برد کنترل و وسایل جانبی متصل به آن را مدیریت کرده و مصرف برق را کاهش می دهد.

مشخصات فنی تابلو فرمان به شرح زیر می باشد.

CITY1-EVO	
منبع تغذیه	230V / 50Hz
حداکثر توان بارگذاری موتور ها	2 x 700W
سیکل عملکردی	40%
توان مصرفی در حالت standby (با نصب مازول low energy)	0,45 W
حداکثر توان مصرفی وسایل جانبی 24 ولت متصل به برد کنترل	10W
فیوز تابلو فرمان	5A
وزن تابلو فرمان	1600 g
ابعاد تابلو فرمان	295 x 230 x 100 mm
محدوده مجاز درجه حرارت محیط	-20 ÷ +60°C
درجه حفاظت تابلو فرمان	IP55

اخطار : قبل از انجام سیم بندی ، جریان برق شهری سیستم را قطع نمایید.

6.1- موتور ها

برد کنترل CITY1-EVO برای کنترل یک و یا دو موتور طراحی شده است.

در کورس باز شدن ، ابتدا موتور M1 شروع به باز شدن می کند و پس از یک تاخیر حرکتی که توسط منوی r.AP قابل تنظیم است ، موتور M2 شروع به باز شدن می کند.

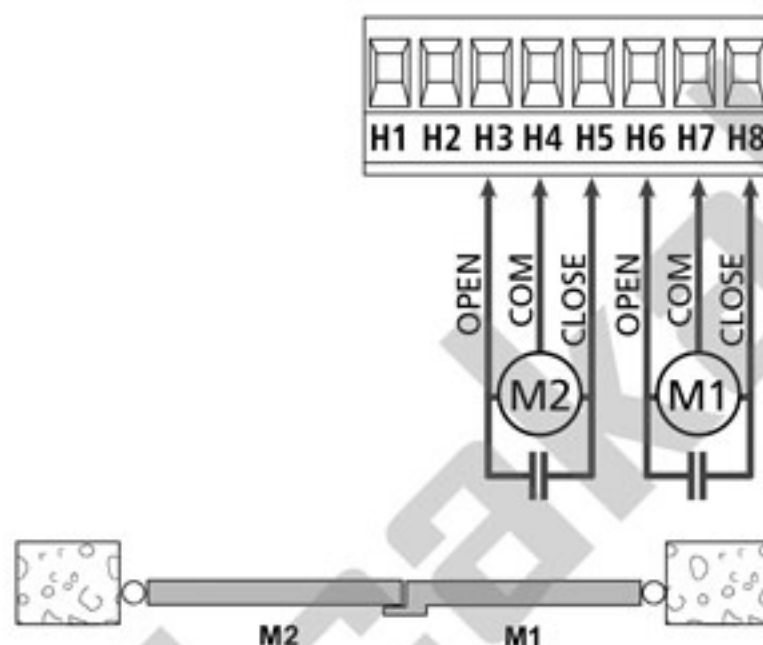
در کورس بسته شدن ، ابتدا موتور M2 شروع به بسته شدن می کند و پس از یک تاخیر حرکتی که توسط منوی r.Ch قابل تنظیم است ، موتور M1 شروع به بسته شدن می کند.

منوهای r.AP و r.Ch برای جلوگیری از برخورد لنگه دربها به یکدیگر در کورس باز و بسته شدن در نظر گرفته شده است.

توجه : در حالتی که درب تک لنگه می باشد ، سیم های جک باید به ترمینال های موتور M1 متصل شود. همچنین منوی t.AP2 را در وضعیت صفر تنظیم نمایید.

- سیم های موتور M1 را به شرح زیر متصل کنید:
- سیم قهوه ای به ترمینال H6 (فرمان باز OPEN)
 - سیم مشکی به ترمینال H8 (فرمان بسته CLOSE)
 - سیم آبی به ترمینال H7 (مشترک COM)
 - خازن راه انداز به ترمینالهای H6-H8

- سیم های موتور M2 را به شرح زیر متصل کنید:
- سیم قهوه ای به ترمینال H3 (فرمان باز OPEN)
 - سیم مشکی به ترمینال H5 (فرمان بسته CLOSE)
 - سیم آبی به ترمینال H4 (مشترک COM)
 - خازن راه انداز به ترمینالهای H3-H5



اگر به هر دلیلی لنگه دربها به اشتباه بسته شوند (لنگه درب 1 قبل از لنگه درب 2 بسته شود) برد کنترل این اشتباه را تشخیص داده و پس از بسته شدن کامل درب ، مجدداً مقداری باز می شود تا این ترتیب بسته شدن را اصلاح کند.

اگر لنگه دربها پس از بسته شدن بر روی هم قرار نمی گیرند ، لازم است تاخیر بسته شدن لنگه دربها را توسط منوی r.CH به عدد صفر تغییر دهید تا قابلیت کنترل ترتیب بسته شدن فوق غیر فعال شود.

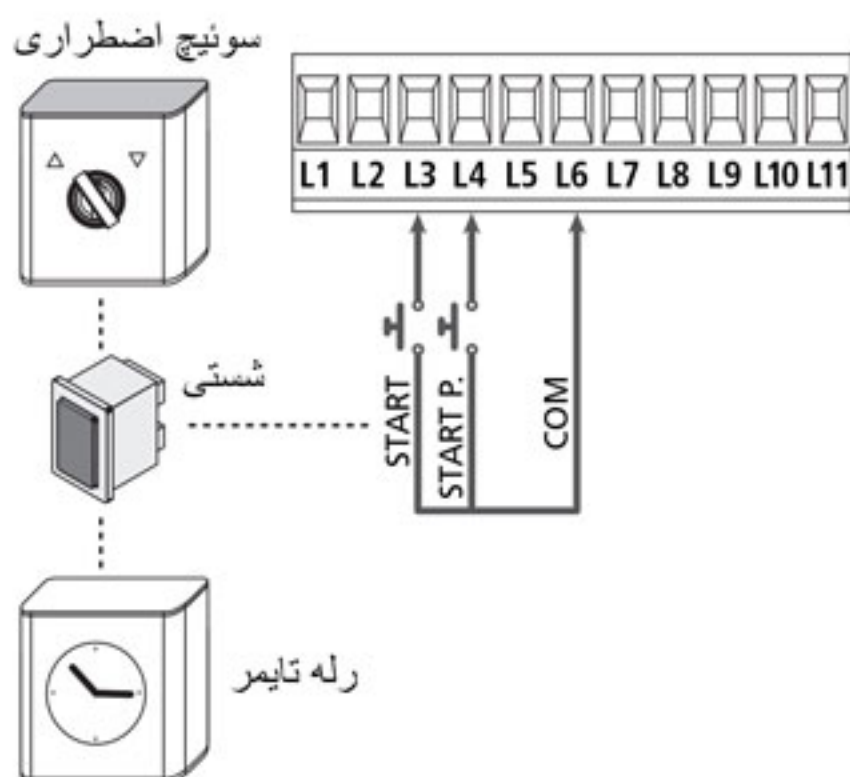


6.2- شستی توقف اضطراری (stop)

برای بالا بردن ضریب ایمنی عملکرد سیستم ، امکان نصب شستی توقف اضطراری در این برد کنترل در نظر گرفته شده است.

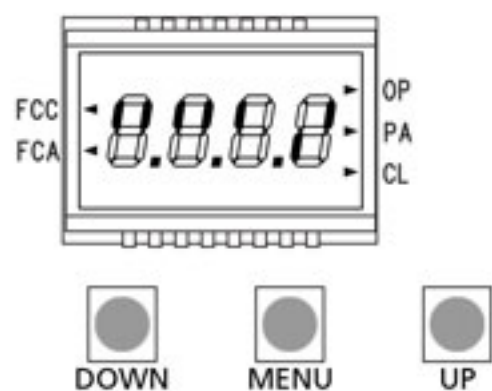
با فشار دادن این شستی ، حرکت درب متوقف خواهد شد.

رله تایمر را مطابق شکل زیر به ترمینال Start P و Start متصل نمایید.



فرمان Start از طریق دکمه شماره 1 ریموت و فرمان Start P از طریق دکمه شماره 2 ریموت قابل اجرا می باشد.

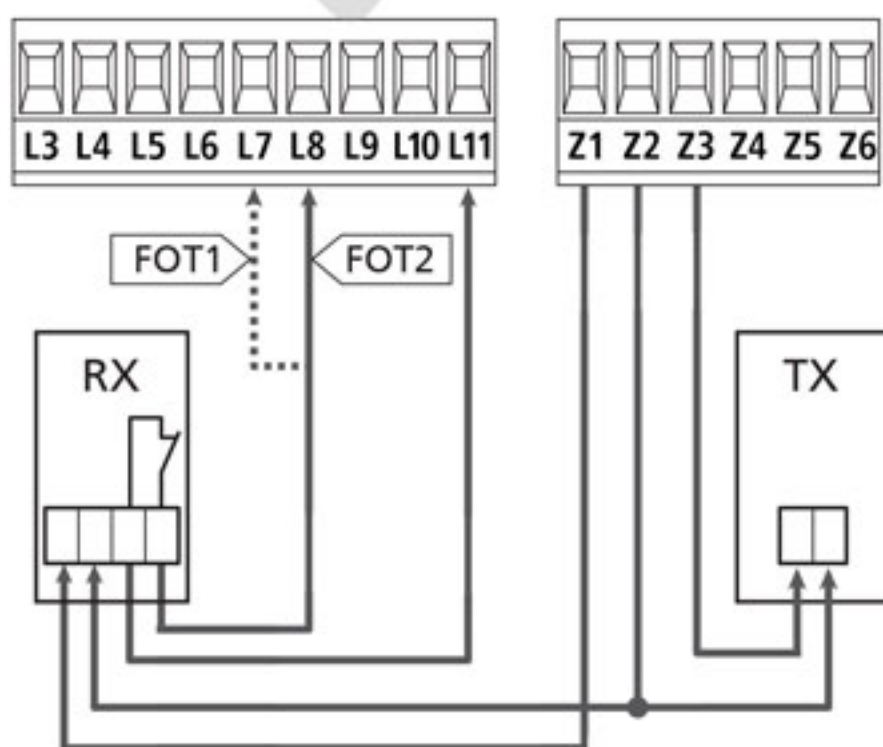
روش دیگر اجرای این دو فرمان از طریق شستی های موجود بر روی برد کنترل می باشد.



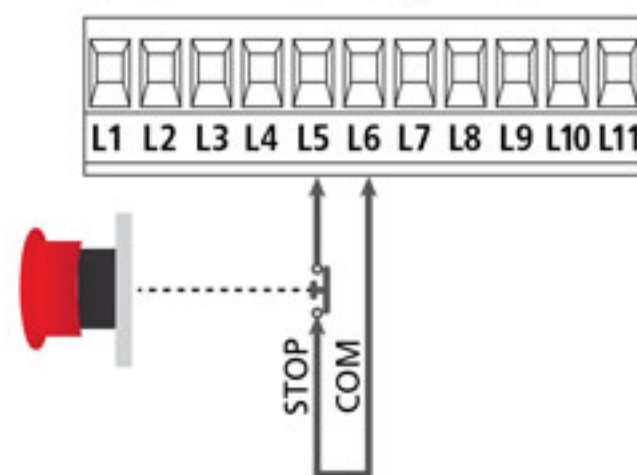
در این حالت با فشار دادن شستی UP فرمان Start و با فشار دادن شستی DOWN فرمان Start P اجرا خواهد شد.

6.4- چشمی ها

چشمی را به دو حالت می توانید به برد کنترل CITY1-EVO متصل نمایید :



این شستی باید کنتاکت N.C داشته باشد و به ترمینالهای L5-L6 متصل شود. همچنین منوی StoP را نیز فعال نمایید.



اگر در مدت زمان شمارش معکوس برای بسته شدن اتوماتیک این شستی فشار داده شود، بسته شدن اتوماتیک درب غیر فعال می شود. برای بسته شدن درب باید با ریموت به سیستم فرمان بسته شدن بدهید.

توجه : در صورتی که ریموت کنترل بیش از 2 دکمه داشته باشد، دکمه شماره 3 ریموت را می توانید برای فرمان توقف اضطراری (stop) فعال نمایید.

6.3- فرمان Start و Start P

از طریق منوی Strt ، حالت های زیر برای این دو فرمان قابل تنظیم می باشد :

- حالت پیش فرض (Standard mode)
فرمان ترمینال Start : باز و بسته شدن کامل درب
فرمان ترمینال Start P : نیمه باز شدن درب (نفر رو)

- حالت Open/Close command
فرمان ترمینال Start : باز شدن کامل درب
فرمان ترمینال Start P : بسته شدن درب

- حالت Dead man operation
فرمان ترمینال Start : باز شدن درب
فرمان ترمینال Start P : فرمان بسته شدن
توجه : در این حالت تا زمانی که شستی و یا دکمه ریموت را نگه داشته اید ، درب حرکت می کند و به محض رها کردن شستی و یا دکمه ریموت ، حرکت درب متوقف می شود.

- حالت Timer mode
با نصب یک رله تایمر ، این امکان وجود دارد که درب در ساعت هایی از شبانه روز باز باقی بماند.
فرمان ترمینال Start : کنترل باز شدن کامل درب
فرمان ترمینال Star P : کنترل نیمه باز شدن درب (نفر رو)
تا زمانی که کنتاکت ترمینال L3-L6 و یا L4-L6 بسته باقی بماند، درب باز باقی خواهد ماند. با باز شدن این کنتاکت ، درب پس از شمارش معکوس بسته شدن اتوماتیک ، شروع به بسته شدن خواهد کرد.

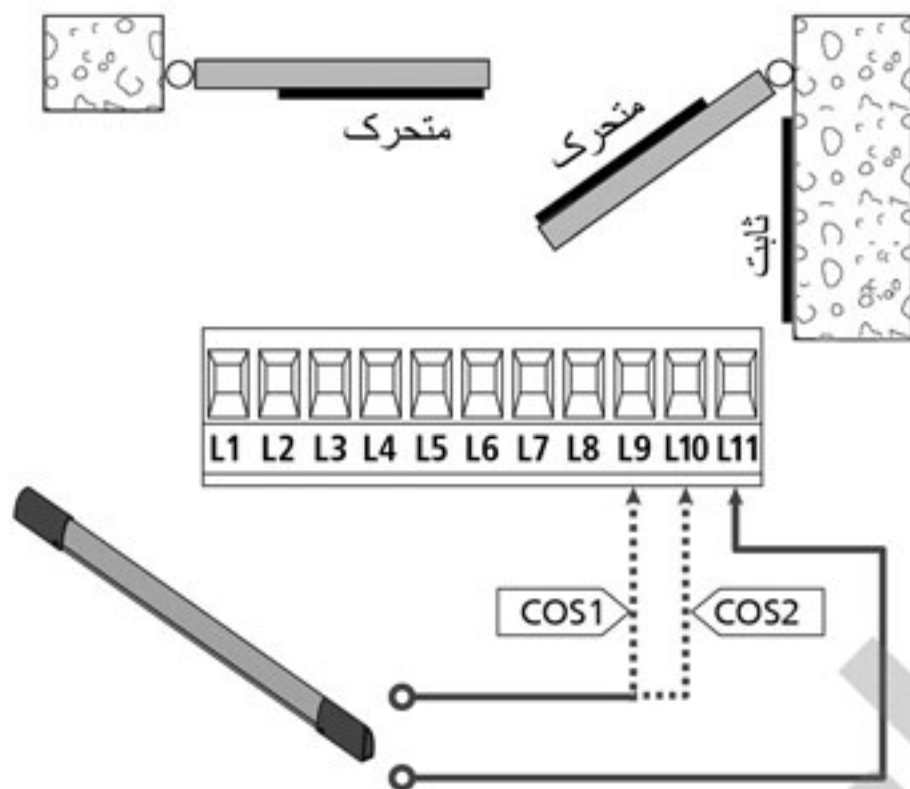
توجه : قبل از فعال کردن حالت Time mode ، بسته شدن اتوماتیک Ch.AU فعال نمایید.

6.5- لبه ایمنی

نصب لبه ایمنی بر روی دربهای پارکینگی لولایی، در ایران مرسوم نمی باشد.

این وسیله ایمنی، همانند چشمی به منظور تأمین ایمنی تردد دربهای اتوماتیک طراحی شده است و مطابق شکل زیر به دو حالت ثابت و متحرک در دربهای پارکینگی لولایی قابل نصب می باشد.

ترمینالهای L9-L11 برای لبه ایمنی ثابت و L10-L11 برای حالت متحرک در نظر گرفته شده است.



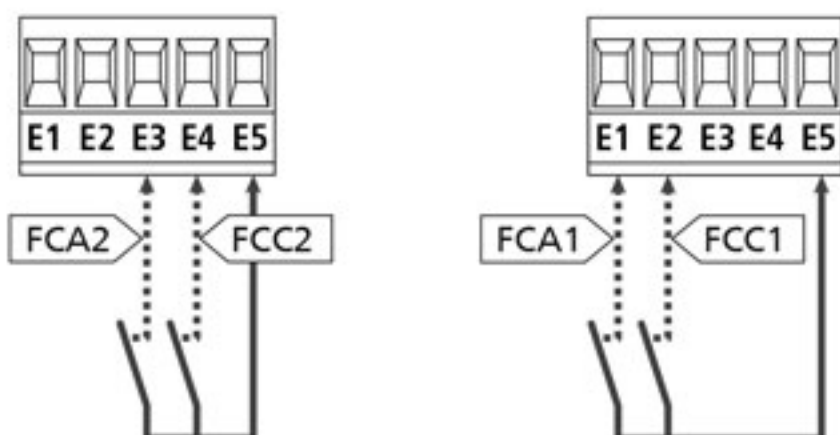
6.6- تنظیم انتهای کورس حرکتی توسط میکروسوئیچ

اپراتور CALYPSO اپراتوری فاقد میکروسوئیچ می باشد و ابتدا و انتهای کورس حرکتی آن توسط استاپرهای مکانیکی و زمان کارکرد موتور تعریف می شود.

با توجه به اینکه برد کنترل CITY1-EVO برای مدل های مختلف اپراتور لولایی و کشویی کمپانی V2 طراحی شده است، ترمینالهای مرتبط با میکروسوئیچ در مدل های مذکور مورد استفاده قرار می گیرد.

میکروسوئیچ اپراتور مطابق توضیحات زیر به برد کنترل نصب می شود (کنتاکت بسته N.C میکروسوئیچ مورد استفاده قرار می گیرد):

ترمینال E1-E5: میکروسوئیچ انتهای کورس باز شدن موتور 1
ترمینال E2-E5: میکروسوئیچ انتهای کورس بسته شدن موتور 1
ترمینال E3-E5: میکروسوئیچ انتهای کورس باز شدن موتور 2
ترمینال E4-E5: میکروسوئیچ انتهای کورس بسته شدن موتور 2



- حالت 1 (FOTO 1)

در این حالت چشمی در قسمت داخلی محوطه و در محدوده خارج از مسیر حرکت درب نصب می شود و در هنگام باز و بسته شدن درب فعال می باشد.

اگر مانعی مانند اتومبیل ارتباط چشمی ها را در هنگام حرکت درب قطع کند، برد کنترل حرکت درب را متوقف می کند. پس از کنار رفتن مانع از بین چشمی ها، دربها کاملاً باز می شوند. در این حالت از ترمینال FOTO1 برای نصب چشمی استفاده می شود.

- حالت 2 (FOTO 2)

در این حالت که روش رایج نصب در ایران می باشد، چشمی در قسمت بیرونی درب نصب می شود و فقط در هنگام بسته شدن درب فعال می باشد.

اگر مانعی مانند اتومبیل ارتباط چشمی ها را در هنگام بسته شدن درب قطع کند، برد کنترل حرکت درب را بدون وقفه معکوس کرده و درب باز می شود. در این حالت از ترمینال FOTO2 برای نصب چشمی استفاده می شود.

توجه: در برد کنترل CITY1-EVO ولتاژ 24VAC برای تغذیه چشمی ها در نظر گرفته شده است و ترمینالهای این منبع تغذیه توسط فیوز الکترونیکی در برابر اضافه بار محافظت می شوند. همچنین این برد کنترل این قابلیت را دارد که یک تست عملکردی قبل از هر بار باز شدن درب از چشمی ها به عمل آورد.

اخطار: مطابق توصیه کمپانی V2، سیم های مرتبط با چشمی نباید از لوله برقی که برای سیم های موتور استفاده شده، عبور داده شوند.

برای اتصال چشمی های گیرنده (RX) و فرستنده (TX) به برد کنترل:

- سیم های منبع تغذیه چشمی فرستنده را به ترمینالهای Z2-Z3
- سیم های منبع تغذیه چشمی گیرنده را به ترمینالهای Z1-Z2

- در حالت 1 نصب چشمی، ترمینالهای COM/N.C چشمی گیرنده باید به ترمینالهای L7-L11 برد کنترل نصب شوند.
توجه: حالت 1 نصب چشمی مرتبط با منوی Fot1 می باشد.

- در حالت 2 نصب چشمی، ترمینالهای COM/N.C چشمی گیرنده باید به ترمینالهای L8-L11 برد کنترل نصب شوند.
توجه: حالت 2 نصب چشمی مرتبط با منوی Fot2 می باشد.

توجه: اگر بیش از یک جفت چشمی در دهانه ورودی نصب می کنید، این چشمی ها باید به صورت سری به یکدیگر متصل شوند.

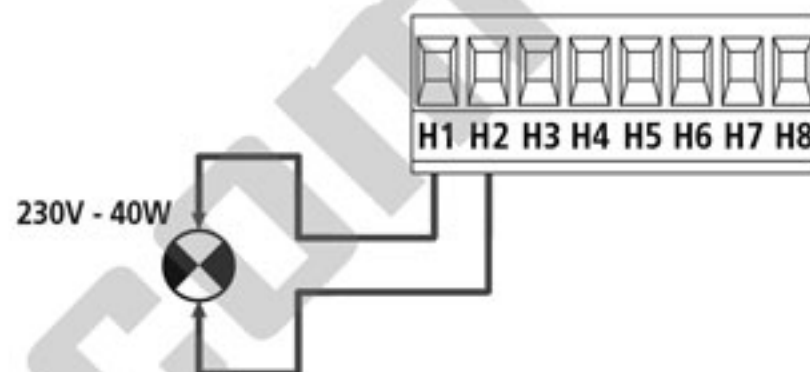
توجه: اگر از چشمی های انعکاسی (آینه ای) استفاده می کنید، سیم های منبع تغذیه را برای انجام تست عملکردی برد کنترل به ترمینالهای Z2-Z3 نصب کنید.

6.7- انکودر

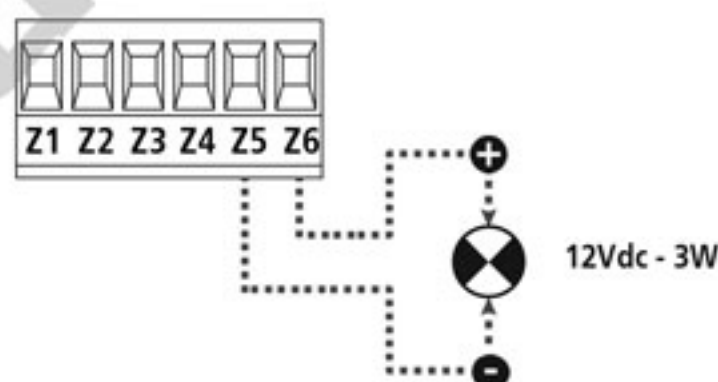
اپراتور CALYPSO اپراتوری فاقد انکودر می باشد .
با توجه به اینکه برد کنترل CITY1-EVO برای مدل های مختلف اپراتور لولایی و کشویی کمپانی V2 طراحی شده است ، ترمینالهای مرتبط با انکودر در مدل های مذکور مورد استفاده قرار می گیرد.

6.8- فلاشر

ترمینال H1-H2 برای نصب فلاشر در نظر گرفته شده است. این ترمینال در زمان کارکرد موتور ها ، با ولتاژ دائم 220V-40W ، فلاشر را تغذیه خواهد کرد.



6.9- لامپ نشانگر وضعیت باز / بسته درب



خروجی این ترمینال از طریق منوی SP1A قابل کنترل می باشد.

به این ترمینال می توانید یک لامپ 12Vdc-3W متصل کنید و از طریق این لامپ ، وضعیت باز / بسته بودن درب را از محلی که درب قابل رویت نمی باشد (اتاق مونیتورینگ) کنترل نمایید.

کاربرد دیگر این ترمینال برای نصب فلاشر با ولتاژ تغذیه 12Vdc-3w می باشد.

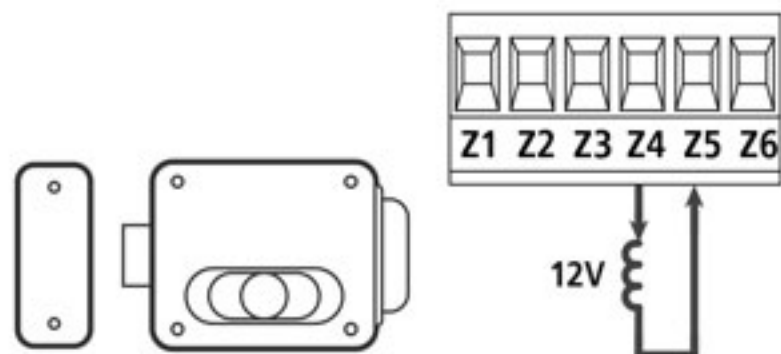
اخطار : در هنگام نصب لامپ نشانگر و یا فلاشر به این ترمینال ، به قطب مثبت / منفی آن توجه نمایید.

6.10- قفل برقی

سیم های قفل را به ترمینال های Z4-Z5 متصل نمایید.
توجه : قفل مورد نظر باید 12V باشد.

از طریق منوهای t.ASE و t.SER می توانید زمان تحریک

بوبین قفل را مدیریت نمایید.



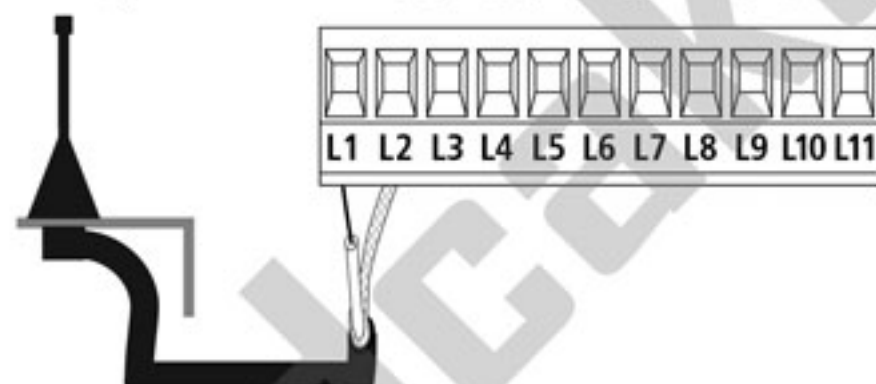
دو منوی دیگر برای آزاد شدن راحت تر زبانه قفل و چفت شدن مطمئن تر زبانه قفل در نظر گرفته شده است :

1- قابلیت آزاد شدن راحت تر زبانه قفل (Backlash time) :
در صورتی که این قابلیت از طریق منوی t.1nu فعال شود ، قبل از باز شدن درب ، موتور ها در جهت بسته شدن حرکت کرده و پس از آزاد شدن زبانه قفل ، لنگه درها در جهت باز شدن شروع به حرکت می کنند.

2- قابلیت چفت شدن (fast closing time after slow down) :
در صورتی که این قابلیت از طریق منوی t.CuE فعال شود ، پس از اتمام محدوده سرعت آهسته در انتهای کورس بسته شدن ، موتور ها با سرعت عادی به درب فشار می آورند تا زبانه قفل راحت تر چفت شود.

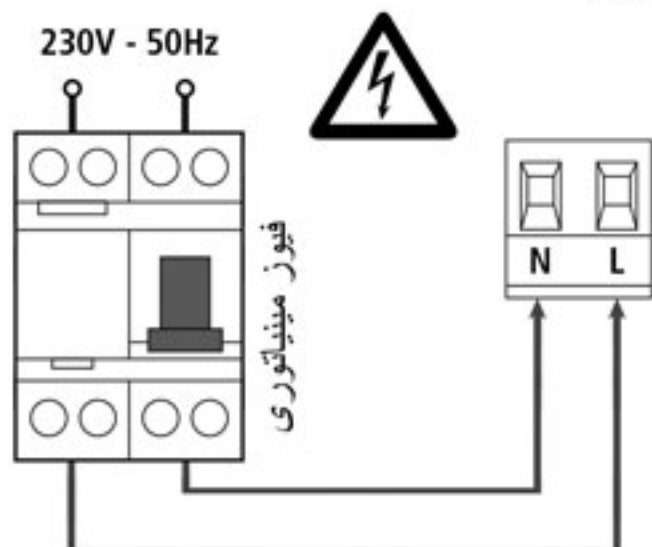
6.11- آنتن

برای افزایش محدوده تحت پوشش ریموت و کارت گیرنده ، پیشنهاد می شود آنتن را نصب نمایید. برای این منظور ، مغزی سیم آنتن را به ترمینال L1 و شیلد را به ترمینال L2 متصل نمایید.



6.12- منبع تغذیه

جریان برق شهری 220Vac- 50Hz را به ترمینال های L / N برد کنترل متصل نمایید.
پیشنهاد می شود یک فیوز مینیاتوری قبل از جریان ورودی به برد کنترل تعبیه نمایید.

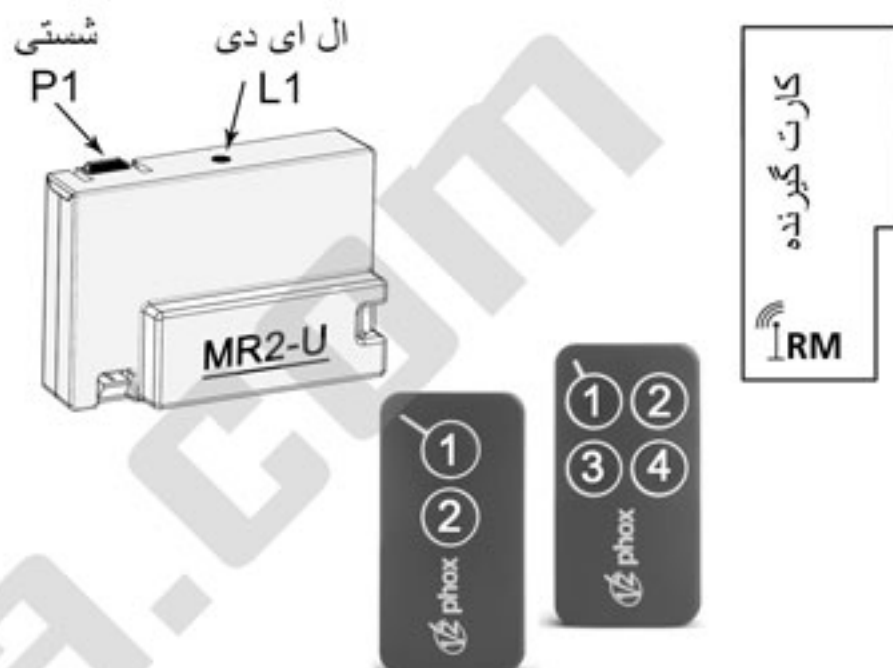


6.13- کارت گیرنده و ریموت کنترل

در کارت گیرنده MR2-U ، چهار کانال به شرح زیر در نظر گرفته شده است :

- کانال 1 : فرمان باز / بسته شدن کامل درب
- کانال 2 : فرمان نیمه باز شدن درب (نفر رو)
- کانال 3 : توقف اضطراری (STOP)
- کانال 4 : عملکردی ندارد

حداکثر تا 1008 ریموت کنترل را می توانید به کارت گیرنده معرفی نمایید.



به دو روش می توانید ریموت کنترل معرفی نمایید :

روش 1

- شستی P1 را فشار دهید. ال ای دی L1 روشن می شود.
- شستی P1 را رها کنید. L1 خاموش می شود.
- سپس L1 به مدت 5 ثانیه شروع به چشمک زدن می کند.
- در این 5 ثانیه ، کانال 1 ریموت را فشار دهید. L1 خاموش و مجدد روشن می شود و 5 ثانیه برای معرفی کانال 1 ریموت های بعدی تکرار می شود.

- اگر می خواهید کانال 2 ریموت را معرفی کنید ، در وضعیت چشمک زدن 5 ثانیه ، یکبار شستی P1 را فشار داده و رها کنید. مدل چشمک زدن از تکی به دوتایی تغییر می کند و 5 بار تکرار می شود. در فاصله این 5 بار چشمک زدن ، کانال 2 ریموت های مورد نظر را فشار دهید.

- اگر می خواهید کانال 3 ریموت را معرفی کنید ، در وضعیت چشمک زدن 5 ثانیه ، دوبار شستی P1 را فشار داده و رها کنید. مدل چشمک زدن از تکی به سه تایی تغییر می کند و 5 بار تکرار می شود. در فاصله این 5 بار چشمک زدن ، کانال 3 ریموت های مورد نظر را فشار دهید.

روش 2 (در ریموت های مدل Phox)

توجه : در این روش با استفاده از یکی از ریموت هایی که قبلا به کارت گیرنده معرفی شده است، کارت گیرنده را برای دریافت

کد ریموت جدید فعال می کنید. بنابراین نیازی به بازکردن درب تابلو فرمان نمی باشد.

- شستی 1 و 2 ریموتی که قبلا به کارت گیرنده معرفی شده است را به طور همزمان فشار داده و حدود 8 ثانیه نگه دارید.
- دو شستی را رها کنید.

- اگر شستی 1 ریموت قدیمی به کارت گیرنده معرفی شده است ، از لحظه رها کردن شستی های 1 و 2 ریموت فوق ، 5 ثانیه فرصت دارید تا شستی 1 ریموت جدید را فشار داده و سپس رها کنید.

- به این روش ، شستی 1 ریموت جدید معرفی می شود.
- سپس زمان 5 ثانیه فوق تکرار می شود تا شستی 2 ریموت جدید را به روش فوق معرفی کنید و یا ریموت جدید دیگری را معرفی نمایید.

توجه : شستی 2 ریموت جدید در صورتی معرفی می گردد که شستی 2 ریموت قدیمی به کارت گیرنده معرفی شده باشد.



ریموتی که قبلا به کارت گیرنده معرفی شده است

ریموت جدید

روش پاک کردن کلیه ریموت ها از حافظه کارت گیرنده

- منبع تغذیه 220V برد کنترل را قطع کنید.
- شستی P1 را فشار داده و نگه دارید.
- منبع تغذیه برد کنترل را وصل کنید.
- ال ای دی L1 روشن می شود. شستی P1 را رها کنید.
- کلیه کدهای موجود در کارت گیرنده پاک می شود.



USB

6.14 - کانکتور USB

توسط کانکتور USB موجود بر روی برد کنترل ، می توانید تابلو فرمان را به کامپیوتر متصل نمایید. برای این منظور نیاز به نصب نرم افزار V2+ (ورژن 2 یا ورژن های بالاتر) بر روی کامپیوتر می باشد.

- از طریق این نرم افزار موارد زیر قابل دسترسی می باشد :
- ارتقا نسخه نرم افزاری برد کنترل
- تغییر و تنظیم منوها
- مشاهده عملکردهای سیستم مانند تعداد تردد انجام شده و غیره.

برای اطلاعات بیشتر به کاتالوگ مرتبط با نرم افزار مراجعه نمایید.

باز شدن به درب داده اند.

- اگر فلش وسطی روشن باشد ، درب به طور موقت متوقف شده و اگر فلش چشمک زن باشد ، شمارشگر برد کنترل در حال شمارش معکوس برای بستن اتوماتیک درب می باشد.
- اگر فلش پایینی روشن باشد ، درب در حال بسته شدن می باشد.
- اگر فلش پایینی چشمک زن باشد ، به این معنی است که وسایل تشخیص مانع (چشمی، لبه ایمنی، سنسور تشخیص مانع) فرمان بسته شدن به درب داده اند.

فلشهای موجود در سمت چپ صفحه نمایش ، مرتبط با میکروسونیچهای انتهای کورس باز و بسته شدن می باشد. با توجه به اینکه اپراتور CALYPSO فاقد میکروسونیچ می باشد، این فلشها غیر فعال می باشند.

برد کنترل CITY1-EVO مجهز به کانکتور ADI 2.0 برای اتصال ماژول های آپشن (optional moduls) کمپانی V2 می باشد . (مثال : ماژول طرح فلش CL1+)

برای اتصال ماژول های آپشن کمپانی V2 به این کانکتور ، لازم است منوی **Adi** را فعال نمایید .

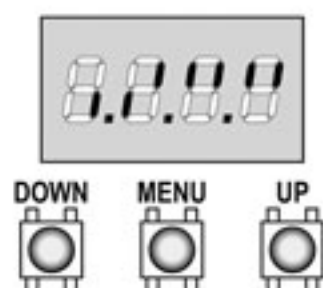
برای اطلاعات بیشتر ، به راهنمای ماژول مورد نظر مراجعه نمایید.

7- صفحه نمایشگر برد کنترل

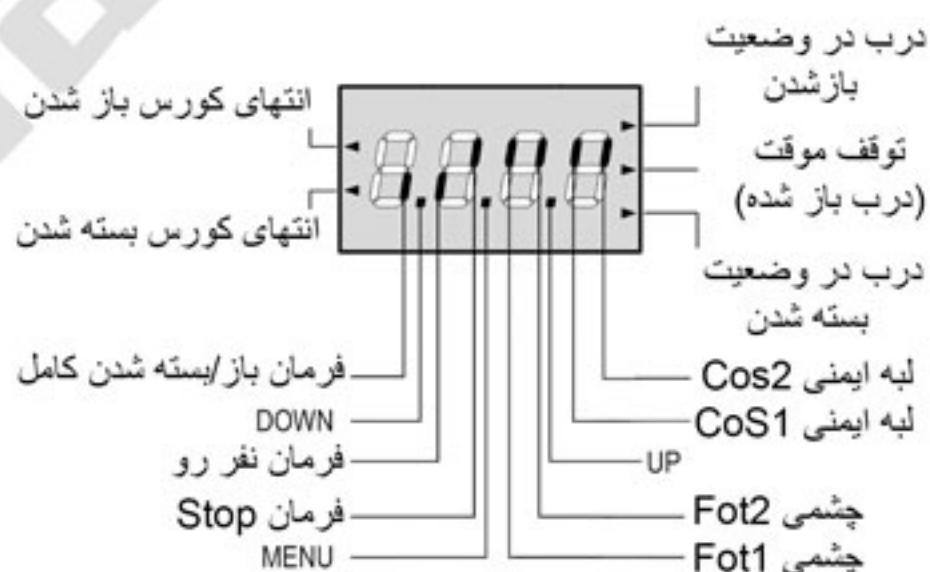
7.1- کاربرد DOWN/MENU/UP در برنامه ریزی برد کنترل

با وصل شدن جریان برق سیستم ، برد کنترل برای کنترل عملکرد صحیح صفحه نمایش ، به مدت 1.5 ثانیه اعداد 8.8.8.8 را بر روی این صفحه ، نمایش می دهد. سپس شناسه (ID) برد کنترل با مشخصه (Evo1) و نسخه نرم افزاری برد کنترل (Pr1.0) بر روی این صفحه ، نمایش داده می شود.

هر یک از علائمی که بر روی این صفحه ظاهر می شود ، نشان دهنده یک عملکرد و یا یک وضعیت برد کنترل می باشد. در شکل زیر این علائم نمایش داده شده است.



پنج منوی اصلی به شرح زیر می باشند:



1- منوی Pr.S - (Basic programming)

از طریق این منو می توانید به چند منوی پرکاربرد برای برنامه ریزی برد کنترل دسترسی پیدا کنید.

2- منوی Pr.F - (Advanced programming)

از طریق این منو می توانید به کلیه منوهای موجود در برد کنترل دسترسی پیدا کنید.

3- منوی Cnt - (Counters)

از طریق این منو می توانید به شمارشگر عملکرد های اپراتور دسترسی پیدا کنید.

4- منوی APP - (Self-learning of working time)

از طریق این منو می توانید به تنظیم اتوماتیک زمان بندی کارکرد جکها دسترسی پیدا کنید.

5- منوی dEF - (Load default parameters)

از طریق این منو می توانید تنظیمات کلیه منوها را به حالت پیش فرض اولیه باز گردانید.

برای دسترسی به منوهای اصلی فوق ، شستی MENU را فشار داده و نگه دارید. با اختلاف چند ثانیه و به ترتیب فوق ، این منوها بر روی صفحه نمایش ظاهر می شوند.

خطوط مشکی رنگ عمودی ، مرتبط با کنتاکت ترمینالهای L3 تا L11 و E1 تا E5 برد کنترل می باشد.

اگر این خطوط در قسمت پایین صفحه نمایش باشد، کنتاکت ترمینال مربوطه باز است و اگر در قسمت بالا قرار بگیرد، کنتاکت ترمینال مربوطه بسته شده است.

به عنوان مثال در شکل بالا کنتاکت ترمینال "چشمی مدل 2 که مرتبط با ترمینال L8-L11 می باشد، در وضعیت بسته قرار دارد.

نقطه های موجود بین خطوط مشکی رنگ عمودی، مرتبط با شستی های UP / DOWN / MENU صفحه نمایش می باشد. اگر این شستی ها را فشار دهید، این نقطه ها نمایش داده می شوند.

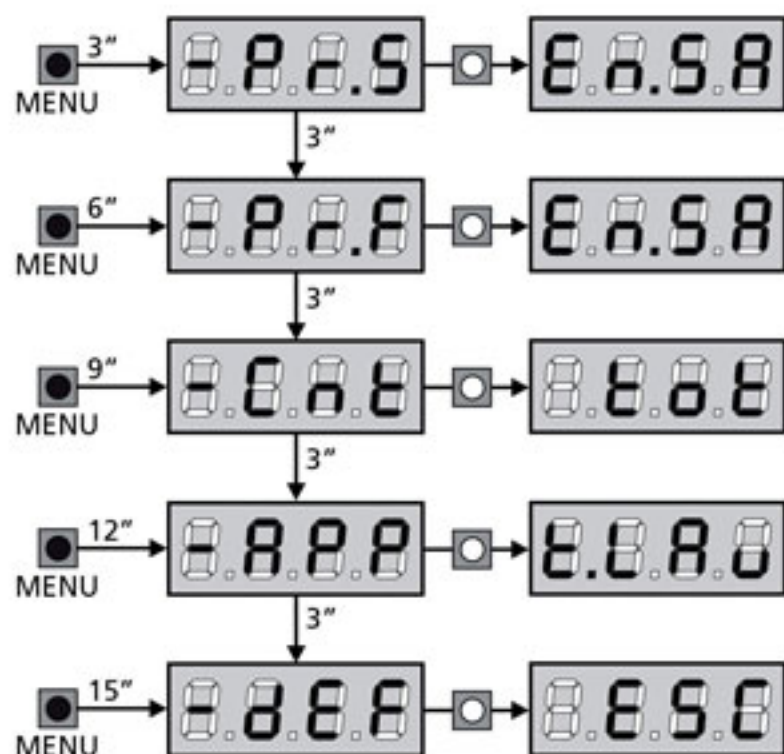
فلشهای موجود در سمت راست صفحه نمایش ، وضعیت حرکتی درب را به شرح زیر نمایش می دهد:

- اگر فلش بالایی روشن باشد ، درب در حال باز شدن می باشد.
- اگر فلش بالایی چشمک زن باشد ، به این معنی است که وسایل تشخیص مانع (سنسور تشخیص مانع) فرمان

برای دسترسی به منوهای زیر شاخه هر یک از 5 منوی اصلی ، به روش زیر عمل کنید :
زمانی که منوی اصلی مورد نظر بر روی صفحه نمایش ظاهر شد ، شستی MENU را رها کنید. اولین منوی زیر شاخه نمایش داده می شود و شما می توانید از طریق شستی های UP / DOWN به دیگر منوهای زیر شاخه دسترسی پیدا کنید.

همچنین برای مشاهده حالت پیش فرض هر یک از منوهای زیر شاخه و تغییر آن ، شستی MENU را درحالتی که آن منو بر روی صفحه نمایش موجود است ، فشار دهید. سپس توسط شستی های UP /DOWN پیش فرض را تغییر دهید.

نحوه ورود به 5 منوی اصلی ، به طور شماتیک در شکل روبرو نمایش داده شده است.



● شستی MENU را فشار دهید.

◻ شستی MENU را رها کنید.

8- برنامه ریزی سریع برد کنترل (Quick configuration)

این برد کنترل دارای یک دستورالعمل برنامه ریزی سریع برای تنظیم زمان کارکرد موتورها در کورس باز و بسته شدن می باشد. توصیه کمپانی V2 این است که قبل از اعمال تغییرات درپیش فرض هر یک از منوها ، ابتدا این دستورالعمل را اجرا کنید و پس از آن تغییرات مورد نیاز، در منوی مورد نظررا اعمال نمایید.

مراحل برنامه ریزی به شرح زیر می باشد :

1- حالت پیش فرض منوهای تابلو فرمان را ، به روش توضیح داده شده در بخش 9 این راهنما فعال نمایید.

توجه : درحالت پیش فرض، چشمی حالت 2 (FOTO 2) فعال می باشد. بنابراین چشمی را به ترمینال مربوط به FOTO2 نصب نمایید.
اخطار : درحالت پیش فرض ، هر دو موتور (دولنگه) فعال می باشند. در صورتی که درب تک لنگه می باشد و فقط یکی از جکها نصب می شود ، مقدار عددی منوی t.AP2 را به صفر تغییر دهید .

2- در حالت پیش فرض به غیر از ترمینال FOTO2 ، مابقی ترمینالهای مرتبط با تجهیزات ایمنی (FOT1,COS1,CO2,STOP) با کنتاکت N.C ، از طریق منوهای مربوطه غیر فعال (no) می باشند و نیازی به نصب جامپر ندارند.

3- سیم بندی صحیح موتورها را به روش زیر کنترل نمایید :

a. توسط شستی متصل به ترمینال START و یا توسط ریموت (دکمه START) ، به موتور ها فرمان بدهید. موتورها باید در جهت باز شدن حرکت کنند.

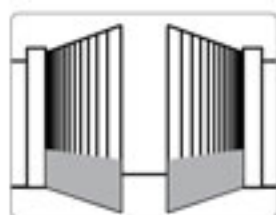
b. اگر هر یک از موتورها به جای باز شدن در جهت بسته شدن حرکت کنند ، سیم OPENING/CLOSING موتور مربوطه را بر روی برد کنترل جابجا نمایید.

c. اگر ترتیب باز شدن موتورها اشتباه می باشد ، سیم های موتور 1 و 2 را با یکدیگر جابجا نمایید.

4- به روش توضیح داده شده در بخش 10 این راهنما ، مراحل زمان بندی را انجام دهید.

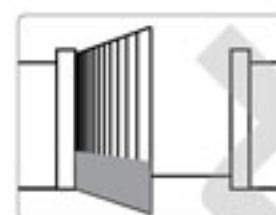
5- عملکرد صحیح جکها را با باز و بسته کردن دربها کنترل نمایید . در صورت نیاز به تنظیمات تکمیلی ، این تنظیم را از طریق منوی مربوطه اعمال نمایید.

مطابق توضیحات مرحله 4 صفحه قبل ، پس از رها کردن شستی MENU ، مراحل زیر اجرا خواهد شد :
(لنگه در بها در وضعیت نیمه باز قرار دارند)



A - حالت دو دولنگه (موتورهای M1 و M2)

	1- ابتدا موتور M1 مقداری در جهت باز شدن حرکت می کند
	2- موتور M2 در جهت بسته شدن حرکت می کند. وقتی موتور M2 به طور کامل بسته شد ، دکمه شماره 1 ریموت (یا شستی START) را فشار دهید. جریان موتور M2 قطع می شود و موتور M1 شروع به بسته شدن می کند.
	3- موتور M1 در جهت بسته شدن حرکت می کند. وقتی موتور M1 به طور کامل بسته شد ، دکمه شماره 1 ریموت (یا شستی START) را فشار دهید. جریان موتور M1 قطع می شود
	4- موتور M1 در جهت باز شدن شروع به حرکت می کند. وقتی موتور M1 به مقدار مورد نظر شما باز شد ، دکمه شماره 1 ریموت (یا شستی START) را یکبار فشار دهید . حرکت موتور M1 متوقف شده و موتور M2 شروع به باز شدن می کند. وقتی موتور M2 نیز به مقدار مورد نظر شما باز شد ، دکمه شماره 1 ریموت (یا شستی START) را یکبار دیگر فشار دهید . حرکت موتور M2 متوقف می شود .
	5- اکنون موتور M2 شروع به بسته شدن می کند . وقتی موتور M2 به طور کامل بسته شد ، دکمه شماره 1 ریموت (یا شستی START) را فشار دهید. جریان موتور M2 قطع می شود و موتور M1 شروع به بسته شدن می کند. وقتی موتور M1 نیز بسته شد ، یکبار دیگر دکمه شماره 1 ریموت (یا شستی START) را فشار دهید تا جریان موتور M1 نیز قطع شود.
6- زمان بندی در حافظه برد کنترل ذخیره شده و سیستم آماده عملکرد عادی می باشد.	



B - حالت تک لنگه (موتور M1)

	1- موتور M1 در جهت بسته شدن حرکت می کند. وقتی موتور M1 به طور کامل بسته شد ، دکمه شماره 1 ریموت (یا شستی START) را فشار دهید. جریان موتور M1 قطع می شود.
	2- موتور M1 در جهت باز شدن شروع به حرکت می کند. وقتی موتور M1 به مقدار مورد نظر شما باز شد ، دکمه شماره 1 ریموت (یا شستی START) را یکبار فشار دهید . حرکت موتور M1 متوقف می شود.
	3- موتور M1 در جهت بسته شدن حرکت می کند. وقتی موتور M1 به طور کامل بسته شد ، دکمه شماره 1 ریموت (یا شستی START) را فشار دهید. جریان موتور M1 قطع می شود.
4- زمان بندی در حافظه برد کنترل ذخیره شده و سیستم آماده عملکرد عادی می باشد.	

11- شمارشگر سیکل عملکردی اپراتور

در شکل زیر روش دسترسی به دو زیر شاخه tot و SEru نشان داده شده است. همچنین روش خواندن و تنظیم مقادیر عددی هر یک از این منوها، در ناحیه های 1، 2 و 3 به صورت مثال نمایش داده شده است.

ناحیه 1: در این ناحیه تعداد باز شدن های کامل درب از زمان نصب سیستم قابل مشاهده می باشد. توسط شستی های UP/DOWN می توانید عدد کامل را مشاهده نمایید. مثال: تعداد کل تردد = 12451

ناحیه 2: در این ناحیه تعداد تردد باقی مانده تا زمان تعمیر و نگهداری قابل مشاهده می باشد. عدد موجود بر روی صفحه نمایش را در 100 ضرب نمایید. مثال: تعداد تردد باقی مانده = $0.13 * 100$

ناحیه 3: در این ناحیه تعداد تردد تا زمان تعمیر و نگهداری را می توانید تنظیم نمایید. هر بار فشار دادن شستی UP، هزار سیکل به عدد موجود اضافه می کند و هر بار فشار دادن شستی DOWN، صد سیکل از عدد موجود کسر می کند. (هر عددی را که بر روی صفحه نمایش مشاهده می نمایید در عدد 1000 ضرب کنید تا به عدد واقعی برسید)

مثال: $02.0 = 2000$ تردد

در برد کنترل CITY1-EVO، سه نوع شمارشگر در نظر گرفته شده است. این شمارشگرها از طریق منوی اصلی Cnt- و منوهای زیر شاخه آن قابل دسترسی می باشند.

- از طریق منوی زیر شاخه tot، می توانید تعداد باز شدن کامل درب را از زمان نصب سیستم مشاهده نمایید. این عدد را نمی توانید تغییر دهید و فقط قابل مشاهده می باشد.

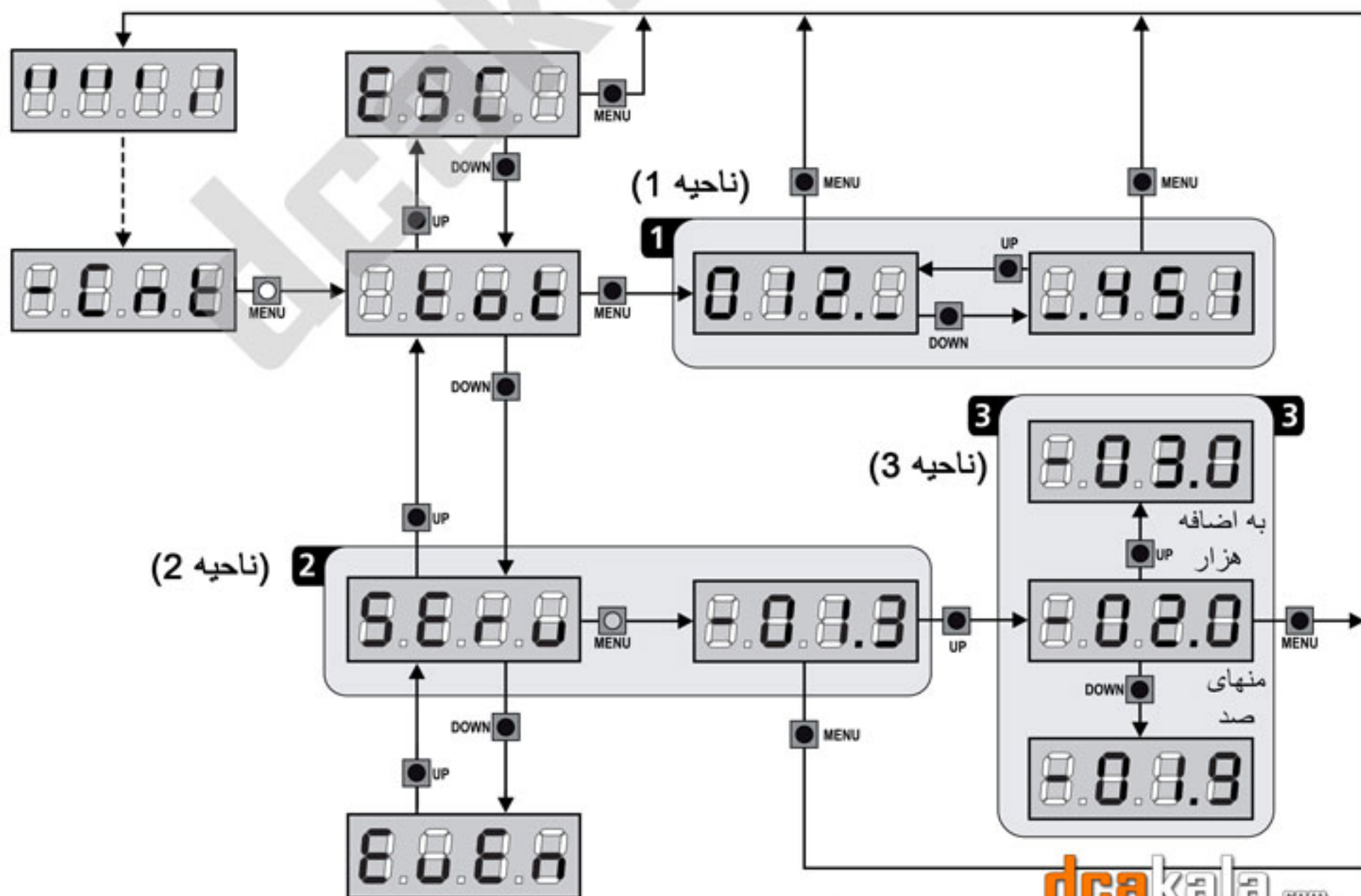
- از طریق منوی زیر شاخه SEru، می توانید با توجه به تعداد باز شدن کامل درب، زمان تعمیر و نگهداری تعریف کنید. شمارشگر معکوس برد کنترل، تعداد باز شدن های کامل درب را شمارش می کند و زمانی که عدد آن به صفر رسید، نیاز سیستم به سرویس را با 5 ثانیه چشمک زدن فلاشر قبل از هر بار باز شدن درب اعلام خواهد کرد. چشمک زدن فلاشر پس از انجام سرویس، به حالت عادی باز خواهد گشت.

- از طریق منوی زیر شاخه EuEn و انجام تنظیمات مربوطه، می توانید عملکردهای پس از نصب سیستم را بازبینی و ردیابی نمایید. برای توضیحات بیشتر به بخش 12 این راهنما مراجعه نمایید.

برای دسترسی به منوی اصلی Cnt-، به روش زیر عمل کنید:

1- شستی MENU را فشار داده و نگه دارید.

2- زمانی که منوی Cnt- بر روی صفحه نمایش ظاهر شد، شستی MENU را رها کنید. کلمه tot نمایش داده می شود.



$S=PA$ در وضعیت توقف موقت درب

S=Ch در وضعیت بسته شدن درب
S=n در ثانیه های اولیه پس از وصل برق شهری
(مراحل اولیه کنترل تابلو فرمان)
S=m در وضعیت برنامه ریزی
S=Sb در وضعیت آماده به کار (stand-by)

C- تعداد باز وبسته شدن کامل درب پس از اتفاق افتادن عملکردها توسط این شمارشگر می توانید تعداد باز و بسته شدن کامل درب پس از اتفاق افتادن هر یک از عملکردها را مشاهده نمایید.

- پارامتر C-00 : عملکرد در سیکل باز و بسته شدن اخیر اتفاق افتاده است.

- C=99 : پس از اتفاق افتادن عملکرد ، تعداد 99 میل باز و بسته شدن و یا تعدادی بیشتر انجام شده است.

D- تکرار عملکرد در یک سیکل باز و بسته شدن کامل توسط این شمارشگر می توانید تکرار یک عملکرد در یک سیکل باز و بسته شدن کامل درب را مشاهده نمایید.

0 r : عملکرد یکبار در سیکل باز و بسته شدن اخیر اتفاق افتاده است

برای خروج از محیط برنامه ریزی، پارامتر ESC را توسط شستی های UP/DOWN انتخاب کرده و شستی MENU را فشار دهید.

برای پاک کردن کلیه تنظیمات انجام شده ، پارامتر CANC را
توسط شستی های UP/DOWN انتخاب کرده و شستی MENU
را فشار دهید. سپس توسط پارامتر S, تغییرات انجام گرفته را
تایید نمایید.

[illegible]

A- کد عملکردها

این کدها یک سری از عملکردهای پیش بینی شده ای هستند که امکان اتفاق افتادن آنها پس از نصب وجود دارد. در جدول صفحه بعد لیست کاملی از این کدها ارائه شده است.

B- وضعیت اتفاق افتادن عملکردها

S=FE در وضعیت توقف درب
S=AP در وضعیت باز شدن درب

توجه: عملکردها با توجه به درجه اهمیت (level) تنظیم شده توسط منوی Eu.m ذخیره می شوند.

پیغام صفحه نمایش	درجه اهمیت	توضیحات	کد عملکرد
	0	برد کنترل reset شده است	E001
	0	ورود به منوهای برنامه ریزی برد کنترل	E002
	0	فعال کردن حالت پیش فرض منوها	E003
	0	انجام زمان بندی موتورها	E004
Stop	2,3,4	فعال شدن فرمان STOP	E015
Adi	3	فعال شدن فرمان STOP از طریق ماژول های متصل به کانکتور ADI	E019
Err2	1	منفی بودن تست ترستورهای دوطرفه (تریاک) برد کنترل	E020
Err3	1	منفی بودن تست عملکردی چشمی متصل به ترمینال FOTO1	E031
Err3	1	منفی بودن تست عملکردی چشمی متصل به ترمینال FOTO2	E032
Fot1	2,3,4	تشخیص مانع توسط چشمی متصل به ترمینال FOTO1	E036
Fot2	2,3,4	تشخیص مانع توسط چشمی متصل به ترمینال FOTO2	E037
Adi	2,3,4	تشخیص مانع توسط چشمی متصل به کانکتور ADI (چشمی وایرلس)	E039
Err4	1	خطای عملکردی میکروسونیچ در کورس باز شدن	E041
Err4	1	خطای عملکردی میکروسونیچ در کورس بسته شدن	E042
InvE	2	خطا در عملکرد متوالی میکروسونیچ Incorrect limit switch sequence	E045
APER / ChIU	3	Command rejected because it was already at the limit switch	E046
Err5	1	منفی بودن تست عملکردی لبه ایمنی متصل به ترمینال COS1	E051
Err5	1	منفی بودن تست عملکردی لبه ایمنی متصل به ترمینال COS2	E052
Cos1	2,3,4	برخورد مانع به لبه ایمنی متصل به ترمینال COS1	E056
Cos2	2,3,4	برخورد مانع به لبه ایمنی متصل به ترمینال COS2	E057
Adi	2,3,4	برخورد مانع به لبه ایمنی متصل به کانکتور ADI (لبه ایمنی وایرلس)	E059
SEN5	2	Intervention of the amperometric protection on opening	E066
SEN5	2	Intervention of the amperometric protection on closing	E067
SEN5	2	سه مرتبه تشخیص مانع در کورس بسته شدن درب	E068
Err8	1	خطا در مرحله زمان بندی موتورها	E080
Err9	1	تلاش برای ورود به محیط منوها در حالتی که توسط ماژول CL1+ قفل شده است.	E090
Err10	1	تشخیص خطای عملکردی در لبه ایمنی متصل به کانکتور ADI (لبه ایمنی وایرلس)	E100
Start	2	معکوس شدن حرکت درب توسط فرمان برد کنترل	E200
	4	فرمان START توسط شستی متصل به ترمینال START	E201
	4	فرمان نفر رو توسط شستی متصل به ترمینال START P	E202
	4	فرمان START توسط ماژول متصل به کانکتور ADI	E203
EE11	4	کانال 1 ریموت کنترل Transmitter channel 1	E209
EE12	4	کانال 2 ریموت کنترل Transmitter channel 2	E210
EE13	4	کانال 3 ریموت کنترل Transmitter channel 3	E211
EE14	4	کانال 4 ریموت کنترل Transmitter channel 4	E212
	5	زمان تنظیم شده برای منوی t.nA ، توسط شخص دیگری افزایش یافته است.	E240
	5	Closing due to the inactivity being delayed	E241
	5	فعال بودن قابلیت ذخیره انرژی (منوی EN.sA)	E242

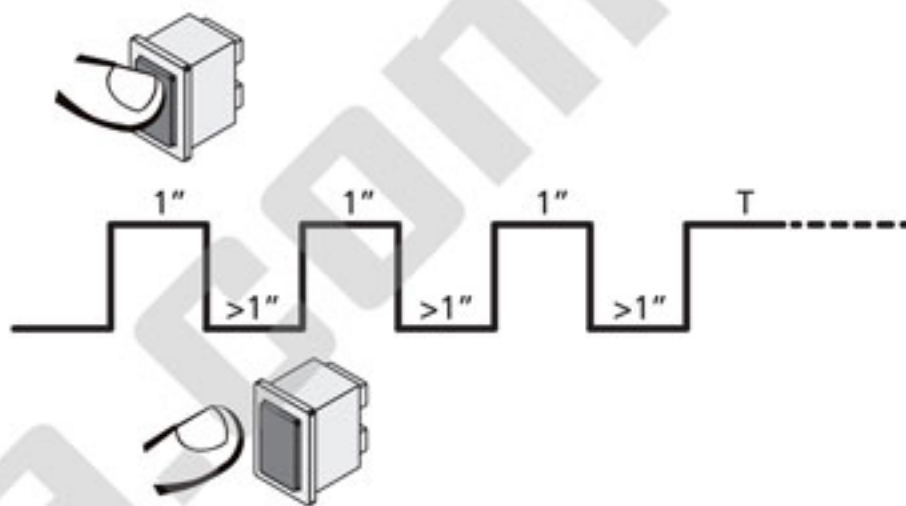
13- فرمان DEAD-MAN در شرایط اضطراری

در شرایط خاص مانند نصب اپراتور، رفع عیب اپراتور، خرابی چشمی، لبه ایمنی، میکروسوئیچ و انکودر و غیره، به روش زیر می توانید درب را با فرمان غیراتوماتیک (Dead-man) در جهت باز و بسته شدن حرکت دهید.

برای فعال کردن فرمان Dead-man، به روش زیر عمل کنید:

سه مرتبه پشت سرهم، شستی متصل به ترمینال START را فشار داده و رها کنید.

توجه: مطابق شکل زیر، زمان فشار دادن و فاصله بین هر بار فشار دادن شستی باید حداقل یک ثانیه طول بکشد.



در صورتی که برای مرتبه چهارم شستی را فشار دهید، حالت فرمان غیر اتوماتیک (Dead-man) فعال می شود. برای حرکت دادن درب، شستی متصل به ترمینال START را نگه دارید.

در صورتی که درب 10 ثانیه بی حرکت بماند، به طور اتوماتیک از حالت فرمان Dead-man خارج شده و به وضعیت عادی تنظیمات فرمان START باز می گردید.

توجه: در صورتی که منوی StrT در حالت StAn تنظیم شده باشد، هر بار اجرای فرمان START (از طریق شستی یا ریموت) درب را به طور متناوب در جهت باز و بسته شدن حرکت خواهد داد. (به غیر از حالت Dead-man)

14- منوهای اصلی Pr.f و Pr.s

مطابق توضیحات بخش 7.1 این راهنما، برد کنترل CITY1-EVO دارای 5 منوی اصلی می باشد که 3 منوی آن در صفحات قبل توضیح داده شد.

دو منوی اصلی دیگر (Pr.F و Pr.S) به شرح زیر می باشند:

1- منوی Pr.S (Basic programming)

از طریق این منو می توانید به چند منوی پرکاربرد برای برنامه ریزی برد کنترل دسترسی پیدا کنید. این منوی اصلی دارای 24 منوی زیر شاخه می باشد.

برای دسترسی به منوهای زیر شاخه منوی Pr.S، به شرح زیر عمل نمایید.

- شستی MENU را فشار داده و نگه دارید.

- زمانی که منوی Pr.S بر روی صفحه نمایش ظاهر شد، شستی MENU را رها کنید. اولین منوی زیر شاخه به نام EnSa بر روی صفحه نمایش ظاهر می شود. توسط شستی های UP/DOWN می توانید به مابقی منوهای زیر شاخه دسترسی پیدا کنید.

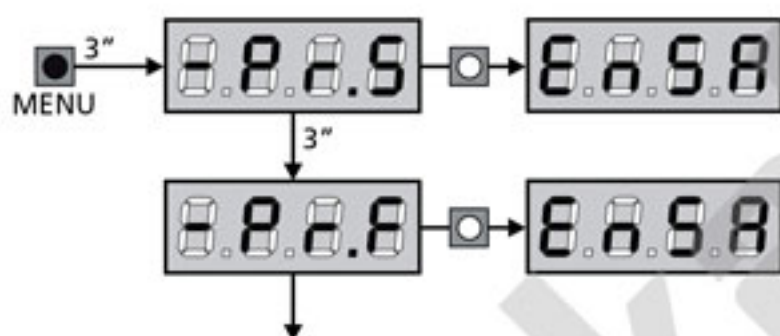
2- منوی Pr.F (Advanced programming)

از طریق این منو می توانید به کلیه منوهای موجود در برد کنترل دسترسی پیدا کنید. این منوی اصلی دارای 52 منوی زیر شاخه می باشد.

برای دسترسی به منوهای زیر شاخه منوی Pr.F، به شرح زیر عمل نمایید:

- شستی MENU را فشار داده و نگه دارید.

- زمانی که منوی Pr.F بر روی صفحه نمایش ظاهر شد، شستی MENU را رها کنید. اولین منوی زیر شاخه به نام EnSa بر روی صفحه نمایش ظاهر می شود. توسط شستی های UP/DOWN می توانید به مابقی منوهای زیر شاخه دسترسی پیدا کنید.



توجه

در منوهای زیر شاخه، برای دسترسی به منوهای بعدی و قبلی، از شستی های UP/DOWN استفاده نمایید.

برای مشاهده حالت پیش فرض هر یک از منوهای اصلی و تغییر آن، شستی MENU را درحالتی که آن منو بر روی صفحه نمایش موجود است، فشار دهید.

آخرین منوی زیر شاخه در منوهای اصلی Pr.F و Pr.S، منوی Fine می باشد. قبل از خروج از محیط منوها، باید تغییرات اعمال شده را از طریق این منو ذخیره نمایید. در غیر اینصورت کلیه تغییراتی که اعمال کرده اید پس از خروج از محیط منوها پاک خواهد شد.

اخطار: در صورتی که پس از یک دقیقه از ورود به محیط منوها هیچ عملی انجام نشود، به طور اتوماتیک و بدون ذخیره تغییرات انجام شده، از محیط برنامه ریزی خارج می شوید.

توجه: در جداول صفحات بعد، ردیفهایی که با رنگ تیره نمایش داده شده اند، در زیر مجموعه منوی Pr.S موجود نمی باشند.

پیش فرض	توضیح منو	زیر مجموعه	منو
no	صرفه جویی در مصرف برق (Energy saving function) با نصب ماژول ذخیره انرژی بر روی برد کنترل و فعال کردن حالت S, این منو، مصرف برق اپراتور توسط این ماژول کنترل و مدیریت می شود. درحالتی که درب بی حرکت باشد، این ماژول مصرف برق برد کنترل و وسایل جانبی متصل به آن را مدیریت کرده و مصرف برق را کاهش می دهد. این ماژول سفارشی (OPTION) می باشد و در بسته بندی جک CALYPSO موجود نمی باشد. برای اطلاعات بیشتر به راهنمای نصب این ماژول مراجعه نمایید.		En.SR
	این قابلیت غیر فعال است	no	
	این قابلیت فعال است	Si	
20.0"	زمان کارکرد موتور 1 در کورس باز شدن از صفر تا 5 دقیقه قابل تنظیم می باشد.	0.0" - 5'00	t.AP1
20.0"	زمان کارکرد موتور 2 در کورس باز شدن از صفر تا 5 دقیقه قابل تنظیم می باشد. اخطار: اگر درب تک لنگه می باشد، این زمان را بر روی صفر تنظیم نمایید.	0.0" - 5'00	t.AP2
21.0"	زمان کارکرد موتور 1 در کورس بسته شدن از صفر تا 5 دقیقه قابل تنظیم می باشد. توجه: برای اطمینان از بسته شدن کامل درب، این زمان را بیشتر از t.AP1 تنظیم نمایید.	0.0" - 5'00	t.Ch1
21.0"	زمان کارکرد موتور 2 در کورس بسته شدن از صفر تا 5 دقیقه قابل تنظیم می باشد. توجه: برای اطمینان از بسته شدن کامل درب، این زمان را بیشتر از t.AP2 تنظیم نمایید.	0.0" - 5'00	t.Ch2
25	زمان کارکرد موتور 1 در کورس باز شدن نفر رو (فقط موتور 1) از صفر تا 100 درصد نسبت به بازشوی کامل درب قابل تنظیم می باشد.	0 - 100	P.APP
2.0"	زمان کارکرد موتور M2 در کورس بسته شدن در وضعیت فرمان نفر رو از نیم ثانیه تا یک دقیقه قابل تنظیم می باشد. زمانی که لنگه درب 1 (M1) توسط فرمان نفر رو در حال باز شدن است، ممکن است لنگه درب 2 (M2) در اثر وزش باد و یا تحت تاثیر وزن خود مقداری در جهت باز شدن حرکت کند. در این شرایط زمانی که لنگه درب 1 در کورس بسته شدن به لنگه درب 2 می رسد، به این لنگه برخورد کرده و این امکان وجود دارد که پس از اتمام زمان کارکرد موتور M1، لنگه درها به طور کامل بسته نشوند. برای رفع این مشکل، در ثانیه های پایانی کورس بسته شدن و به میزان زمان تنظیم شده در این منو، نیروی کمی در جهت بسته شدن توسط موتور M2 به لنگه درب 2 وارد خواهد شد.	0.5" - 1'00	t.C2P
	این قابلیت غیر فعال است	no	
1.0"	تاخیر باز شدن لنگه درب 2 نسبت به لنگه درب 1 برای جلوگیری از برخورد لنگه درها در شروع باز شدن، لنگه درب 1 باید قبل از لنگه 2 شروع به باز شدن کند. توسط این منو می توانید تاخیر باز شدن موتور 2 را تنظیم نمایید. توجه: اگر این زمان را صفر در نظر بگیرید، ترتیب بسته شدن لنگه درها دچار اختلال	0.0" - 1'00	r.AP

پیش فرض	توضیح منو	زیر مجموعه	منو
3.0"	تاخیر بسته شدن لنگه درب 1 نسبت به لنگه درب 2		r.Ch
	برای جلوگیری از برخورد لنگه دربها در کورس بسته شدن، لنگه درب 1 باید بعد از لنگه 2 شروع به بسته شدن کند. توسط این منو می توانید تاخیر بسته شدن درب 1 را تنظیم نمایید.	0.0" - 1'00	
no	Closing leaf 2 during delayed opening With some gates, the second leaf is held closed by a pole, which might become blocked if the leaf is left free while leaf 1 only is opened This parameter makes it possible to exercise slight closing pressure on leaf 2 during delayed opening, so that the pole remains free		<u>C2r8</u>
	این قابلیت غیر فعال است	no	
	این قابلیت فعال است	Si	
2.0"	مدت زمان تحریک بوبین قفل	Lock time	t.SEr
	قبل از باز شدن لنگه دربها، برد کنترل بوبین قفل را به میزان تنظیم شده در این منو تحریک می کند تا زبانه قفل آزاد شود. از نیم ثانیه تا 1 دقیقه قابل تنظیم می باشد. 	0.5" - 1'00	
	خطرات: در صورتی که قفل نصب نمی کنید، این منو را در حالت no تنظیم نمایید.		
	این قابلیت غیر فعال است	no	
Si	تنظیم فرکانس تحریک بوبین قفل (به منظور کاهش صدای عملکرد قفل)		<u>SEr.S</u>
	بوبین قفل با فرکانس 140 هرتز تحریک شود.	Si	
	بوبین قفل با فرکانس 50 هرتز تحریک شود.	no	
1.0"	زودتر فعال شدن قفل نسبت به شروع حرکت موتورها	Lock advance time	t.ASE
	در مدتی که بوبین قفل در حال تحریک شدن است، موتورها به میزان تنظیم شده در این منو مکث می کنند تا زبانه قفل راحت تر آزاد شود. اگر زمان تنظیم شده در t.ASE کمتر از زمان تنظیم شده در t.SER باشد، موتورها قبل از اتمام زمان تحریک قفل، شروع به حرکت می کنند. <u>خطرات:</u> در صورتی که قفل نصب نمی کنید، این منو را در حالت 0.0 تنظیم نمایید.	0.0" - 1'00	
no	زمان پس زدن موتورها!	Backlash time	t.inu
	این قابلیت غیر فعال است	no	
	اگر این قابلیت فعال باشد، قبل از تحریک شدن بوبین قفل، ابتدا موتورها در جهت بسته شدن حرکت می کنند و سپس بوبین قفل تحریک می شود. در این حالت زبانه قفل راحت تر آزاد خواهد شد.	0.5" - 1'00	
1.0"	زودتر چشمک زدن فلاشر قبل از شروع حرکت درب (در کورس باز و بسته شدن)		t.PrE
	فلاشر به میزان زمان تنظیم شده برای این منو، زودتر از شروع حرکت دربها، شروع به چشمک زدن خواهد کرد.	0.5" - 1'00	
	این قابلیت غیر فعال است	no	
no	زودتر چشمک زدن فلاشر قبل از شروع بسته شدن درب		<u>t.PCh</u>
	زمان زودتر چشمک زدن فلاشر برابر با زمان تنظیم شده برای منوی t.PrE می باشد.	no	
	زمان زودتر چشمک زدن فلاشر در کورس بسته شدن، برابر با زمان تنظیم شده برای این منو در نظر گرفته خواهد شد.	0.5" - 1'00	

پیش فرض	توضیح منو	زیر مجموعه	منو
60	قدرت موتور 1	Motor M1 power	Pot1
	عدد تنظیم شده، درصدی از حداکثر نیروی موتور 1 می باشد. (مثال : 60% قدرت موتور) اخطار : اگر جک هیدرولیک به این برد کنترل نصب می کنید ، قدرت موتور 1 را 100 درصد تنظیم نمایید.	30 - 100	
60	قدرت موتور 2	Motor M2 power	Pot2
	عدد تنظیم شده، درصدی از حداکثر نیروی موتور 2 می باشد. (مثال : 60% قدرت موتور) اخطار : اگر جک هیدرولیک به این برد کنترل نصب می کنید ، قدرت موتور 2 را 100 درصد تنظیم نمایید.	30 - 100	
Si	در شروع حرکت درب از حالت سکون ، موتور ها باید بر اینرسی سکون غلبه نمایند . اگر درب نسبتاً سنگین باشد ، این امکان وجود دارد که موتور ها نتوانند درب را حرکت دهند. در صورتی که این منو را فعال کنید ، در 2 ثانیه اولیه حرکت هر موتور ، برد کنترل مقادیر تنظیم شده منوهای Pot1 و Pot2 را در نظر نگرفته و موتور ها با حداکثر توان راه اندازی می کند .		SPUn
	این قابلیت فعال است	Si	
	این قابلیت غیر فعال است	no	
4	Starting ramp		rAM
	در صورتی که برای این منو عددی تنظیم نمایید، افزایش توان موتور ها از صفر تا میزان تنظیم شده در منوهای Pot1، Pot2 و SPUn ، با یک شیب ملایم افزایش خواهد یافت تا از اعمال شوک شروع حرکت به موتور ها جلوگیری شده و طول عمر موتور ها افزایش یابد. تنظیم عدد بزرگتر به معنی صرف زمان بیشتر برای رسیدن به توان تنظیم شده موتور ها می باشد.	0 - 6	
25	سرعت آهسته در محدوده انتهای کورس باز شدن درب	Slow down in opening	rA.RP
	سرعت آهسته غیر فعال است	no	
	توسط این منو می توانید یک تا 50 درصد از مسیر انتهایی باز شدن درب را به عنوان محدوده سرعت آهسته تعریف نمایید.	1 - 50	
25	سرعت آهسته در محدوده انتهای کورس بسته شدن درب	Slow down in closing	rA.Ch
	سرعت آهسته غیر فعال است	no	
	توسط این منو می توانید یک تا 50 درصد از مسیر انتهایی بسته شدن درب را به عنوان محدوده سرعت آهسته تعریف نمایید.	1 - 50	
0.0"	فشار جکها به درب برای جفت شدن زبانه قفل	Fast closing time after slowing down	t.CuE
	وقتی محدوده سرعت آهسته را توسط منوی rA.Ch فعال می نمایید، این احتمال وجود دارد که بدلیل سرعت آهسته درب ، زبانه قفل به خوبی جفت نشود. برای رفع این مشکل ، پس از اتمام محدوده سرعت آهسته، جکها به میزان زمان تنظیم شده در این منو و با سرعت عادی به درب فشار می آورند تا زبانه قفل جفت شود. سپس موتور ها برای کسری از ثانیه معکوس عمل می کنند تا این فشار از روی جک ها برداشته شود. اخطار : اگر قفل نصب نمی کنید و یا سرعت آهسته را غیر فعال کرده اید ، این منو را در حالت 0.0 تنظیم نمایید.	0.0" - 5.0"	
Si	قبل از هر سیکل عملکردی باز و بسته شدن ، صحت عملکرد تجهیزات کنترل کننده موتور ها ، توسط برد کنترل بررسی می شود. توجه : توصیه کمپانی V2 ، فعال بودن این منو برای تضمین بیشتر ایمنی تردد می باشد.		tE.M
	این قابلیت فعال است	Si	
	این قابلیت غیر فعال است	no	

پیش فرض	توضیح منو	زیر مجموعه	منو
PAUS	فرمان START در کورس باز شدن چک اگر درب در حال باز شدن باشد و فرمانی توسط دکمه شماره 1 ریموت و یا شستی متصل به ترمینال START صادر شود ، سیستم با توجه به حالت تنظیم شده برای این منو عکس العمل نشان خواهد داد. این حالتها به شرح می باشند:		St.AP
	حرکت درب به طور موقت متوقف می شود.	PAUS	
	حرکت درب سریع معکوس می شود (بسته شدن درب)	Ch.U	
	برد کنترل این فرمان را قبول نخواهد کرد و درب به باز شدن خود ادامه خواهد داد.	no	
St.oP	فرمان START در کورس بسته شدن چک اگر درب در حال باز شدن باشد و فرمانی توسط دکمه شماره 1 ریموت و یا شستی متصل به ترمینال START صادر شود ، سیستم با توجه به حالت تنظیم شده برای این منو عکس العمل نشان خواهد داد. این حالتها به شرح می باشند:		St.Ch
	حرکت درب متوقف می شود و این توقف به معنی اتمام کورس بسته شدن خواهد بود.	St.oP	
	درب باز می شود.	APEr	
Ch.U	فرمانی که پس از توقف موقت درب (PAUSE از منوی St.AP) توسط شستی و یا ریموت صادر می شود ، مطابق با حالت تنظیم شده برای این منو خواهد بود.		St.PR
	درب شروع به بسته شدن می کند.	Ch.U	
	برد کنترل این فرمان را قبول نخواهد کرد	no	
	شمارشگر زمان بسته شدن اتوماتیک (منوی Ch.AU) فعال می شود.	PAUS	
PAUS	اگر درب با فرمان نفر رو در حال باز شدن باشد و کاربر توسط دکمه شماره 2 ریموت و یا شستی متصل به ترمینال START P مجدداً فرمان نفر رو صادر کند ، سیستم با توجه به حالت تنظیم شده برای این منو ، عکس العمل نشان خواهد داد. اخطار : در هر یک از حالت های زیر ، اگر به جای فرمان START P ، فرمان START صادر شود ، درب شروع به باز شدن کامل خواهد کرد و فرمان نفر رو عمل نخواهد کرد. این حالتها به شرح می باشند:		SPAP
	حرکت درب به طور موقت متوقف می شود.	PAUS	
	درب بدون وقفه شروع به بسته شدن می کند.	Ch.U	
	برد کنترل این فرمان را قبول نخواهد کرد و درب به باز شدن خود ادامه خواهد داد.	no	
no	بسته شدن اتوماتیک	Automatic closing	Ch.RU
	بسته شدن اتوماتیک غیر فعال است.	no	
	پس از اتمام زمان تنظیم شده ، درب به طور اتوماتیک شروع به بسته شدن می کند.	0.5" - 20.0'	
no	بسته شدن سریع درب پس از عبور از میان چشمی ها اگر در وضعیت شمارش معکوس برای بسته شدن اتوماتیک ، جسم متحرکی مانند اتومبیل به طور کامل از بین چشمی ها عبور کند ، برد کنترل زمان تنظیم شده برای این منو را به جای منوی Ch.AU در نظر خواهد گرفت.		Ch.tr
	این قابلیت غیر فعال است و زمان تنظیم شده برای منوی Ch.AU در نظر گرفته خواهد شد.	no	
	پس از اتمام زمان تنظیم شده ، درب به طور اتوماتیک شروع به بسته شدن می کند.	0.5" - 20.0'	
no	توقف موقت درب پس از عبور از میان چشمی ها برای کاهش زمان باز ماندن درب ، این امکان وجود دارد که پس از عبور کامل جسم متحرک از بین چشمی ها ، درب متوقف شده و پس از اتمام شمارش معکوس تنظیم شده در منوی Ch.tr ، درب شروع به بسته شدن کند.		PR.tr
	این قابلیت غیر فعال است.	no	
	این قابلیت فعال است.	Si	

پیش فرض	توضیح منو	زیر مجموعه	منو
no	تنظیمات مرتبط با ترمینال Z5-Z6 (لامپ نشانگر وضعیت باز / بسته درب) حالت‌های زیر برای خروجی این ترمینال قابل تنظیم می باشد :		SP.R
	خروجی ترمینال غیر فعال است.	no	
	وضعیت این لامپ در شرایط مختلف به شرح زیر می باشد : - درب متوقف شده است (STOPPED) : لامپ خاموش می باشد. - درب در وضعیت توقف موقت (در میانه مسیر حرکت) : لامپ ثابت روشن - درب در حال باز شدن می باشد : لامپ چشمک آهسته می زند (2HZ) - درب در حال بسته شدن می باشد : لامپ چشمک سریع می زند (4HZ)	W.L.	
	لامپ با فرکانس ثابت چشمک می زند.	FLSh	
no	چشمک زدن فلاشر در مدت زمان شمارش معکوس برای بسته شدن اتوماتیک این قابلیت غیر فعال است.		LP.PR
	فلاشر در مدت زمان شمارش معکوس برای بسته شدن اتوماتیک نیز چشمک می زند.	Si	
StAn	تنظیمات مرتبط با فرمانهای START و START P (توضیحات بخش 6.3 راهنما) حالت استاندارد فعال است.	StAn	StArb
	ترمینالهای L3 و L4 غیر فعال می شوند و فقط فرمان ریموت مطابق با حالت استاندارد (StAn) اجرا خواهد شد.	no	
	ترمینال L3-L6 فرمان باز شدن و ترمینال L4-L6 فرمان بسته شدن درب	RPCh	
	حالت Dead man فعال است.	PrES	
	حالت تایمر (Timer mode) فعال است.	orol	
no	تنظیمات مرتبط با فرمان STOP فرمان STOP غیر فعال می باشد.		StoP
	فرمان STOP حرکت درب را متوقف می کند. درب با فرمان START بعدی، به حرکت خود ادامه خواهد داد.	ProS	
	فرمان STOP حرکت درب را متوقف می کند. با فرمان START بعدی، حرکت درب معکوس می شود.	inuE	
no	تنظیمات مرتبط با چشمی حالت 1 (FOT1) چشمی در کورس باز و بسته شدن درب فعال می باشد.		FoE1
	خروجی ترمینال L7 غیرفعال می باشد.	no	
	خروجی ترمینال L7 فعال می باشد.	RPCh	
CFCh	تنظیمات مرتبط با چشمی حالت 2 (FOT2) چشمی فقط در کورس بسته شدن درب فعال می باشد.		FoE2
	چشمی در کورس بسته شدن درب فعال می باشد. علاوه بر کورس بسته شدن ، اگر درب بی حرکت باشد و مانعی بین چشمی قرار گیرد، فرمان باز شدن درب اجرا نخواهد شد.	CFCh	
	چشمی فقط در کورس بسته شدن درب فعال می باشد.	Ch	
	اخطار : اگر چشمی معیوب شود ، درب با فرمان OPEN باز می شود ولی اگر تست عملکردی چشمی (منوی Ft.tE) فعال باشد ، معیوب بودن چشمی قبل از بسته شدن تشخیص داده شده و برد کنترل مانع از بسته شدن درب خواهد شد.		
	خروجی ترمینال L8 غیرفعال می باشد.	no	

پیش فرض	توضیح منو	زیر مجموعه	منو
no	برای بالا بردن سطح ایمنی عملکرد سیستم ، این امکان وجود دارد که قبل از شروع حرکت درب، یک تست عملکردی از چشمی در کمتر از یک ثانیه گرفته شود. اگر این تست مثبت باشد ، درب شروع به حرکت خواهد کرد و اگر تست منفی باشد درب حرکت نخواهد کرد و فلاشر 5 ثانیه روشن باقی خواهد ماند.		<u>Ft.EE</u>
	تست عملکردی غیر فعال می باشد.	no	
	تست عملکردی فعال می باشد.	Si	
no	Shaded area of the photocell 2 توسط این منو می توانید عملکرد چشمی FOTO2 را ، در محدوده مشخصی از مسیر بسته شدن درب ، به طور موقت متوقف نمایید. این محدوده توسط پارامترهای F.ShA و ShA ، این منو قابل تعریف می باشد. توجه ⚠ برای استفاده از این منو ، شرایط زیر الزامی می باشد : - درب باید تک لنگه باشد (منوی $t.AP2 = 0$) - جک مجهز به میکروسونیچ و یا انکودر باشد. - اگر جک مجهز به میکروسونیچ می باشد ، لازم است منوی $St.AP=no$ تنظیم شود. اخطار ⚠ غیر فعال شدن چشمی FOTO2 در محدوده تعریف شده ، ایمنی عملکردی اپراتور را در محدوده مذکور کاهش خواهد داد . کمپانی V2 پیشنهاد می کند : - محدوده را طوری تنظیم نمایید که امکان تردد عابر از این محدوده وجود نداشته باشد. - کمترین زاویه ممکن را برای این محدوده تنظیم نمایید.		<u>ShAd</u>
	این قابلیت غیر فعال می باشد.	no	
	پایان محدوده تعریف شده عدد 0 = درب کاملاً بسته عدد 100 = درب کاملاً باز	F.ShA 0 - 100	
	شروع محدوده تعریف شده عدد 0 = درب کاملاً بسته عدد 100 = درب کاملاً باز	i.ShA 0 - 100	
no	تنظیمات مرتبط با لبه ایمنی مدل 1 (COS1)		<u>CoS1</u>
	خروجی ترمینال L9 غیر فعال می باشد.	no	
	لبه ایمنی در کورس باز و بسته شدن درب فعال است .	RPCh	
	لبه ایمنی فقط در کورس باز شدن درب فعال است .	RP	
no	تنظیمات مرتبط با لبه ایمنی مدل 2 (COS2)		<u>CoS2</u>
	خروجی ترمینال L10 غیر فعال می باشد.	no	
	لبه ایمنی در کورس باز و بسته شدن درب فعال است .	RPCh	
	لبه ایمنی فقط در کورس باز شدن درب فعال است .	Ch	

پیش فرض	توضیح منو	زیر مجموعه	منو
no	Test of the safety edges برای بالا بردن سطح ایمنی عملکرد سیستم ، این امکان وجود دارد که قبل از شروع حرکت درب، یک تست عملکردی از لبه ایمنی گرفته شود.		Co.EE
	این قابلیت غیر فعال می باشد.	no	
	انجام تست در لبه های ایمنی با مکانیزم مکانیکی (conductive rubber safety edge)	rESi	
	انجام تست در لبه های ایمنی با مکانیزم اپتیکی (optical safety edge)	FoLo	
no	Limit switch inputs تنظیمات مرتبط با میکروسوییچ ها		FC.En
	میکروسوییچ ها غیر فعال می باشند.	no	
	میکروسوییچ ها برای تنظیم شروع محدوده سرعت آهسته مورد استفاده قرار می گیرند.	rALL	
	میکروسوییچ ها برای قطع جریان موتور ها و توقف درب مورد استفاده قرار می گیرند.	StoP	
no	Enabling encoder and adjustment of sensitivity تنظیمات مرتبط با انکودر و تنظیم حساسیت برخورد با مانع توجه : انکودر به ترمینالهایی متصل می شود که میکروسوییچ ها متصل می شوند. در صورتی که این ترمینال را برای میکروسوییچ فعال نمایید (توسط rALL و یا StoP)، انکودر غیر فعال خواهد شد.		EnCo
	انکودر غیر فعال می باشد.	no	
	در شرایطی که درب به مانع برخورد می کند ، میزان حساسیت عکس العمل اپراتور، توسط این اعداد تنظیم می شود. (عدد یک = حساسیت کم / عدد چهار = حساسیت زیاد)	1 - 4	
no	تنظیمات مرتبط با کانکتور ADI 2.0 اگر یکی از ماژول های معمولی ADI (normal ADI device) را به این کانکتور متصل می کنید، لازم است این منو را در وضعیت S, تنظیم نمایید تا ارتباط ماژول با برد کنترل و انجام تنظیمات مربوطه امکان پذیر شود. (CL+ , WES-ADI , LUX2+ modules) اگر یک یا تعداد بیشتری از ماژول های ADI 2.0 (ADI 2.0 device) را به این کانکتور متصل می نمایید ، لازم است این منو را در وضعیت SCA تنظیم نمایید تا برد کنترل این ماژول ها را شناسایی نماید. در مدتی که برد کنترل در حال شناسایی ماژول ها می باشد، صفحه نمایش تعداد ماژول های شناسایی شده را نمایش می دهد. با اتمام عملیات شناسایی ، کلمه ESC بر روی صفحه نمایش ظاهر می شود : - در صورتی که ESC را تایید نمایید ، بدون برنامه ریزی ماژول از محیط برنامه ریزی خارج می شوید. - توسط شستی های UP / DOWN می توانید به لیست ماژول های شناسایی شده دسترسی پیدا کنید. برای ورود به منوی ماژول مورد نظر و انجام برنامه ریزی ، از شستی MENU استفاده کنید. توجه : روش برنامه ریزی هر یک از ماژول های ADI متفاوت می باشد. بنابراین برای انجام برنامه ریزی هر ماژول ، به راهنمای آن مراجعه نمایید. توجه : قبل از شروع عملیات شناسایی ، ماژول مورد نظر باید به کانکتور ADI 2.0 متصل شده باشد. برای تکرار برنامه ریزی یک ماژول و یا برنامه ریزی یک ماژول دیگر ، از پارامتر S, برای دسترسی به لیست ماژول های شناسایی شده استفاده نمایید. با جدا کردن ماژول از کانکتور ADI ، منوی Ad, بر روی صفحه نمایش ظاهر می شود.		<u>ADI</u>
	کانکتور ADI غیر فعال می باشد.	no	
	این کانکتور برای دسترسی به منوی برنامه ریزی ماژول مورد نظر و یا دسترسی به لیست ماژول های متصل شده به این کانکتور فعال می باشد. توجه : اگر پارامتر S, را فعال کنید ولی ماژولی به کانکتور ADI متصل نشده باشد ، نقطه چین بر روی صفحه نمایش ظاهر خواهد شد (- - -)	S,	
	شناسایی ماژولهای متصل شده به کانکتور ADI 2.0 توجه : در صورتی که ماژولی به کانکتور ADI 2.0 متصل نشده باشد ، دسترسی به این پارامتر امکان پذیر نمی باشد. توجه : هر زمان که ماژولی را حذف و یا اضافه می کنید ، مرحله شناسایی ماژول را تکرار کنید تا اطلاعات کانکتور به روزرسانی شود.	SCAN	

پیش فرض	توضیح منو	زیر مجموعه	منو
no	آزاد کردن فشار موتور به درب وقتی درب به استاپرهای مکانیکی می رسد (انتهای مسیر باز و بسته شدن)، موتور برای کسری از ثانیه در جهت معکوس حرکت می کند تا چرخ دنده موتور را از تحت فشار بودن خارج کند.		ril8
	این قابلیت غیر فعال است.	no	
	این قابلیت فعال است.	Si	
no	حداکثر زمان غیر فعال بودن اپراتور فشار پشت درب برخی از اپراتورها (مخصوصا مدل هیدرولیک) پس از چند ساعت متوقف بودن کاهش می یابد. با تنظیم حداکثر زمان غیر فعال بودن در این منو، موتورها با رسیدن به زمان تنظیم شده، به مدت 10 ثانیه در جهت بسته شدن فعال شده و فشار پشت درب را احیا می کنند.		bin8
	این قابلیت غیر فعال است.	no	
	تنظیم زمان غیر فعال بودن اپراتور (1 تا 8 ساعت زمان توقف)	1 - 8	
1.0"	ضد لغزیدن ! (anti-skid) وقتی درب در حال باز یا بسته شدن باشد و فرمان ریموت، شستی یا چشمی حرکت درب را متوقف کند، زمان تنظیم شده برای حرکت در جهت مخالف بیش از اندازه خواهد بود. بنابراین برد کنترل زمان صحیح را محاسبه کرده و فقط به میزان مورد نیاز برای برگشت مسیر طی شده، زمان برای موتورها در نظر خواهد گرفت. در بعضی موارد مخصوصا زمانی که دربها سنگین باشند، در لحظه ای که فرمان توقف صادر می شود، جریان موتورها قطع می شود ولی درب به دلیل سنگینی مقداری اضافه در جهت حرکت قبل از فرمان توقف حرکت می کند. محاسبه زمان مورد نیاز برای این حرکت اضافه توسط برد کنترل، امکان پذیر نیست بنابراین موتورها به میزان مورد نیاز برای تکمیل کورس باز یا بسته شدن حرکت نمی کنند. برای رفع این مشکل، زمانی به عنوان زمان anti-skid توسط برد کنترل در نظر گرفته می شود تا به زمان محاسبه شده اضافه شده و کورس حرکتی درب تکمیل گردد.		ASM
	تنظیم زمان anti-skid	0.5" - 1'00	
	این قابلیت غیر فعال است.	no	
5	سنسور تشخیص مانع توسط این منو میزان حساسیت سنسور برخورد با مانع قابل تنظیم می باشد.		SEnS
	میزان حساسیت در 10 سطح تعریف شده و شما می توانید عددی از 1 تا 10 را تنظیم نمایید. اگر مانعی در مسیر حرکت درب قرار گیرد، این سنسور آن را تشخیص داده و حرکت درب را متوقف و سپس معکوس می کند. این سنسور فقط در فاز حرکت عادی درب ها (خارج از محدوده سرعت آهسته) مانع را تشخیص می دهد. وقتی هر یک از لنگه دربها به مانعی برخورد کند، حرکت لنگه دربها متوقف و هر دو لنگه به میزان 3 ثانیه در جهت عکس حرکت خواهند کرد. در صورتی که فرمان START صادر شود، درب در جهت قبل از تشخیص مانع ادامه مسیر می دهد. در صورتی که منوی StoP در وضعیت nuE تنظیم شده باشد، با فرمان START درب در جهت مخالف قبل از تشخیص مانع ادامه مسیر خواهد داد. در محدوده سرعت آهسته، سنسور تشخیص مانع غیر فعال می باشد و مانعی را تشخیص نمی دهد. دلیل آن این است که به علت سرعت آهسته دربها، فشار کمی به مانع اعمال می شود و این فشار کم، شرایط خطرناکی را بوجود نخواهد آورد.	1 - 10	
	این قابلیت غیر فعال است.	no	

پیش فرض	توضیح منو	زیر مجموعه	منو
Si	با فعال شدن این منو ، هر اتفاقی که عملکرد عادی سیستم را تغییر دهد (فعال شدن چشمی و یا لبه ایمنی و غیره) به صورت یک پیغام بر روی صفحه نمایش اعلام خواهد شد.		<u>Eu.di</u>
	این قابلیت فعال است.	Si	
	این قابلیت غیر فعال است.	no	
3	Storage level of the events		Eu.M
	درجه اهمیت ذخیره عملکردهای سیستم در لیست مربوطه ، که در بخش 12 این راهنما توضیح داده شده ، توسط این منو قابل تنظیم می باشد. 0 - فقط reset برد کنترل و برنامه ریزی برد کنترل در لیست وارد شود. 1 - منفی بودن تست عملکردی تجهیزاتی مانند چشمی و غیره (پیغام های خطای Err2 ، Err3 و غیره) در لیست وارد شود. 2 - هر اتفاقی که عملکرد عادی سیستم را تغییر دهد (فعال شدن چشمی و یا لبه ایمنی و غیره) در لیست وارد شود. 3 - عملکردهایی مانند فرمان شستی stop و غیره که عملکرد سیستم را متوقف می کنند در لیست وارد شود. 4 - عملکردهایی مانند فرمان start و فرمان های دیگر که موجب حرکت درب می شود در لیست وارد شود. 5 - عملکردهای اتوماتیک برد کنترل مانند عملکردهای تنظیم شده توسط منوهای En.SA و t.nA در لیست وارد شوند.	0 - 5	
no	ذخیره تغییرات انجام شده و خروج از محیط منوها آخرین منوی زیر شاخه در منوهای اصلی Pr.S و Pr.F ، منوی FinE می باشد. قبل از خروج از محیط منوها ، باید تغییرات اعمال شده را از طریق این منو ذخیره نمایید. در غیر اینصورت کلیه تغییراتی که اعمال کرده اید پس از خروج از محیط منوها پاک خواهد شد.		FinE
	از محیط منوها خارج نمی شوید.	no	
	از محیط منوها خارج می شوید و کلیه تغییرات انجام گرفته در منوها ذخیره خواهد شد.	Si	

خطای سیستم	توضیح خطا	راه حل
ال ای دی MAIN موجود بر روی برد کنترل خاموش است.	این خطا به دلیل وصل نبودن برق شهری تابلو فرمان اتفاق می افتد.	1- قبل از هر اقدامی ابتدا ترمینال برق شهری (N - L) را از برد کنترل جدا کنید. 2- کنترل کنید جریان برق در سیم های متصل به این ترمینال وجود داشته باشد. 3- فیوز 5 آمپر تابلو فرمان را کنترل کنید. در صورت معیوب بودن آن را تعویض کنید.
ال ای دی Overload موجود بر روی برد کنترل روشن شده است.	این خطا به دلیل اضافه بار اعمال شده به به ترمینالهای z1 تا z6 و E1 تا E5 اتفاق می افتد.	1- ترمینالهای z1 تا z6 و E1 تا E5 را از برد کنترل جدا کنید. ال ای دی خاموش می شود. 2- وسیله جانبی که به این ترمینال ها نصب شده و باعث اضافه بار شده است را از این ترمینالها جدا کنید. 3- مجددا ترمینالها را به برد کنترل متصل کنید. خاموش بودن ال ای دی را پس از متصل کردن ترمینالها کنترل کنید.
چشمک زدن طولانی فلاشر	پس از صدور فرمان START ، فلاشر شروع به چشمک زدن می کند ولی زمان زیادی طول می کشد تا در بها شروع به باز شدن کنند	شمارشگر معکوس زمان تعمیر و نگهداری (بخش 11 راهنما)، به عدد صفر رسیده است و سیستم نیاز به سرویس دارد.
ظاهر شدن عبارت Fot1 بر روی صفحه نمایش	پس از صدور فرمان START ، درب باز نمی شود. چشمی Fot1 فعال شده و مانع از باز شدن درب شده است.	1 - کنترل کنید مانعی مابین چشمی Fot1 نباشد. 2 - جریان برق و صحت عملکرد چشمی را کنترل کنید. دست خود را جلوی چشمی تکان دهید. خط عمودی مرتبط با Fot1 بر روی صفحه نمایش باید تغییر کند (بخش 7 راهنما)
ظاهر شدن عبارت Fot2 بر روی صفحه نمایش	پس از صدور فرمان START ، درب باز نمی شود. چشمی Fot2 فعال شده و مانع از باز شدن درب شده است.	1 - کنترل کنید مانعی مابین چشمی Fot2 نباشد. 2 - جریان برق و صحت عملکرد چشمی را کنترل کنید. دست خود را جلوی چشمی تکان دهید. خط عمودی مرتبط با Fot2 بر روی صفحه نمایش باید تغییر کند (بخش 7 راهنما)
ظاهر شدن عبارت CoS1 بر روی صفحه نمایش	پس از صدور فرمان START ، درب باز نمی شود. لبه ایمنی CoS1 فعال شده و مانع از باز شدن درب شده است.	1 - کنترل کنید لبه ایمنی CoS1 فعال و یا معیوب نشده باشد. 2 - جریان برق و صحت عملکرد لبه ایمنی را کنترل کنید. لبه ایمنی را فشار دهید . خط عمودی مرتبط با CoS1 بر روی صفحه نمایش باید تغییر کند (بخش 7 راهنما)
ظاهر شدن عبارت CoS2 بر روی صفحه نمایش	پس از صدور فرمان START ، درب باز نمی شود. لبه ایمنی CoS2 فعال شده و مانع از باز شدن درب شده است.	1 - کنترل کنید لبه ایمنی CoS2 فعال و یا معیوب نشده باشد. 2 - جریان برق و صحت عملکرد لبه ایمنی را کنترل کنید. لبه ایمنی را فشار دهید . خط عمودی مرتبط با CoS2 بر روی صفحه نمایش باید تغییر کند (بخش 7 راهنما)
ظاهر شدن عبارت StoP بر روی صفحه نمایش	پس از صدور فرمان START ، درب باز نمی شود. شستی Stop فعال شده و مانع از باز شدن درب شده است.	1 - کنترل کنید شستی Stop فشرده نشده باشد. 2 - کنترل کنید شستی معیوب نباشد.
ظاهر شدن عبارت Ad, بر روی صفحه نمایش	پس از صدور فرمان START ، درب باز نمی شود. یکی از وسایل ایمنی متصل به کانتکتور ADI فعال شده است.	1 - کنترل کنید وسیله ایمنی که توسط ماژول متصل به کانتکتور ADI مدیریت می شود به درستی عمل می کند. 2 - کنترل ماژول متصل به کانتکتور ADI درست عمل می کند.
ظاهر شدن عبارت Err2 بر روی صفحه نمایش	پس از صدور فرمان START ، درب باز نمی شود. تست تریستورهای دو جهته (تریاک) برد کنترل منفی می باشد.	1 - سیم بندی صحیح موتور ها را کنترل کنید. 2 - کنترل کنید به دلیل بالا رفتن درجه حرارت سیم پیچ موتور بی متال موتور ها فعال نشده باشد. 3 - اگر درب تک لنگه می باشد و فقط موتور M1 به برد کنترل متصل شده است ، منوی t.AP2 باید در حالت 0.0 تنظیم شده باشد. 4 - اگر موارد فوق اتفاق نیفتاده است ، به نمایندگی کمپانی V2 مراجعه نمایید.

خطای سیستم	توضیح خطا	راه حل
ظاهر شدن عبارت Err 3 بر روی صفحه نمایش	پس از صدور فرمان START ، درب باز نمی شود. تست عملکردی چشمی ها منفی بوده است.	1- کنترل کنید وقتی فرمان START صادر می شود، مانعی بین چشمی ها نباشد. 2- اگر منوی مرتبط با ترمینال چشمی ها را فعال می کنید، باید چشمی به این ترمینالها متصل شده باشد. 3- اگر به ترمینال FOTO2 چشمی متصل کرده اید، مطمئن شوید منوی Fot2 در حالت CF.CH تنظیم شده باشد. 4- جریان برق و صحت عملکرد چشمی را کنترل کنید. دست خود را جلوی چشمی تکان دهید. خط عمودی مرتبط با چشمی ها بر روی صفحه نمایش باید تغییر کند. (بخش 7 راهنما) 5 - کنترل کنید چشمی ها مطابق توضیحات بخش 6.4 این راهنما به برد کنترل متصل شده باشد.
ظاهر شدن عبارت Err 4 بر روی صفحه نمایش	پس از صدور فرمان START ، درب باز نمی شود و یا نیمه باز می شود. میکروسونیچ آزاد نشده و یا هر دو میکروسونیچ فعال شده اند.	سیم بندی میکروسونیچ ها را کنترل کنید. کنترل کنید وقتی درب باز می شود، میکروسونیچ آزاد می شود. اگر جک ها فاقد میکروسونیچ می باشد ، منوی FC.En باید در وضعیت no تنظیم شود.
ظاهر شدن عبارت Err 5 بر روی صفحه نمایش	پس از صدور فرمان START ، درب باز نمی شود. تست عملکردی لبه ایمنی منفی بوده است.	1- کنترل کنید حالت های زیر مجموعه مرتبط با منوی تست لبه ایمنی (Co.tE) به درستی انتخاب شده باشد. 2- اگر منوی مرتبط با تست لبه ایمنی را فعال می کنید، باید لبه ایمنی به ترمینال مربوطه متصل شده باشد. 3 - کنترل کنید لبه ایمنی مطابق توضیحات بخش 6.5 این راهنما به برد کنترل متصل شده باشد.
ظاهر شدن عبارت Err 8 بر روی صفحه نمایش	زمان بندی موتور ها (بخش 10 راهنما) اجرا نمی شود.	1- کنترل کنید منوی Strt در حالت StAn تنظیم شده باشد. 2 - کنترل کنید منوی Ad, مرتبط با کانکتور ADI در حالت no تنظیم شده باشد.
ظاهر شدن عبارت Err 9 بر روی صفحه نمایش	منوی های برنامه ریزی برد کنترل توسط ماژول طرح فلش CL+ قفل شده است. (کد 161213)	برای ورود به محیط منوها ، ماژول CL+ را به کانکتور ADI متصل کنید و محیط منوها را از حالت قفل خارج کنید.
ظاهر شدن عبارت Er10 بر روی صفحه نمایش	پس از صدور فرمان START ، درب باز نمی شود. تست عملکردی ماژول متصل به کانکتور ADI منفی می باشد.	1- کنترل کنید ماژول به درستی به کانکتور ADI متصل شده باشد. 2 - کنترل کنید ماژول معیوب نباشد و به درستی عمل می کند.