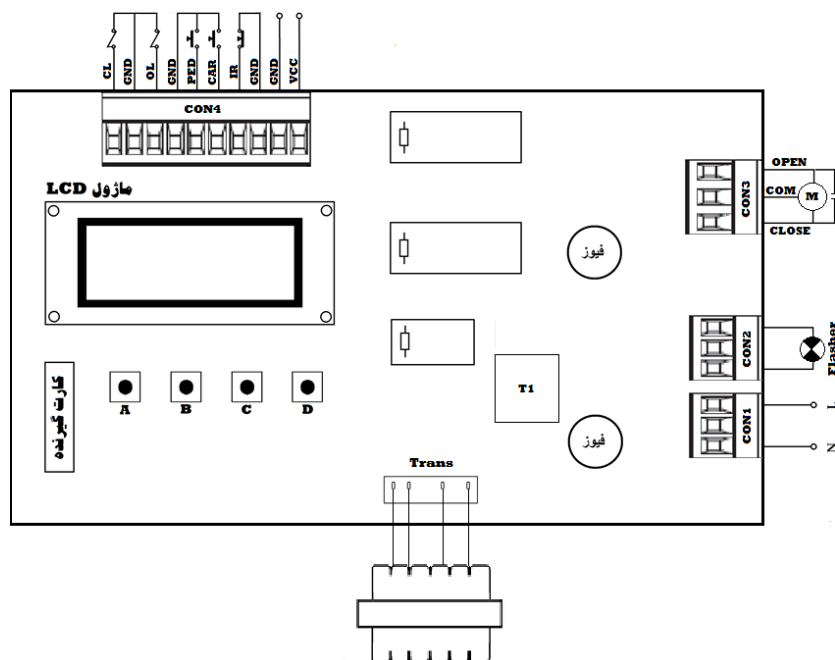




ویژگی‌های درب باز کن ریلی:

- ✓ تغذیه ورودی 220 ولت
- ✓ خروجی 220 ولت
- ✓ قابل استفاده برای انواع موتورهای درب باز کن ریلی
- ✓ دارای عملکرد دو سرعت
- ✓ برنامه ریزی مدار کنترل به صورت تمام دیجیتال به همراه نمایشگر LCD
- ✓ تشخیص مانع در هنگام برخورد با مانع و عکس شدن اتوماتیک جهت حرکت درب

مشخصات فنی	
ولتاژ ورودی	220Vac
ولتاژ خروجی	220Vac
ماکزیمم وزن درب	1600Kg
ماکزیمم طول درب	11متر
سرعت باز شدن درب	11.58 m/min
سرعت موتور	1400 rpm
درجه محافظت دمایی	120°C
تناوب کاری	100 بار عملکرد کامل در روز حداکثر 30 بار در یک ساعت
محدوده دمایی مجاز	-20°C~+40°C
استاندارد IP	24



لیمیت سوئیچ انتهای کورس بسته شدن	CL	CON4
اتصال مشترک لیمیت سوئیچ	GND	
لیمیت سوئیچ انتهای کورس باز شدن	OL	
اتصال مشترک شستی دستی	GND	
فرمان باز و بسته شدن درب عابرو با شستی	PED	
فرمان باز و بسته شدن درب ماشین رو با شستی	CAR	
ترمینال اتصال گیرنده (RX) چشمی	IR	
اتصال مشترک گیرنده (RX) چشمی	GND	
تغذیه + چشمی	VCC	
تغذیه - چشمی	GND	

ترمینال ورودی تغذیه 220v برق شهر	CON1
ترمینال اتصال لامپ فلاشر	CON2
ترمینال خروجی موتور	CON3

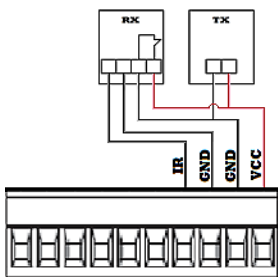
اتصال فتوسل (چشم الکترونیک) به مرکز کنترل

فتوسل می تواند در مد بسته سیمبندی شود.

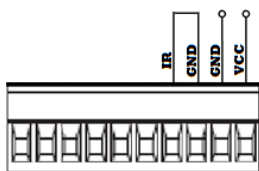
در مد بسته در حالت بسته شدن دربها، با دیدن مانع بلافاصله دربها باز می شوند و توقف ندارند.

توجه: لازم به ذکر است ولتاژ تغذیه چشمی ها 12 ولت می باشد.

سیمبندی چشمی ها در مد بسته (برگشت به حالت اولیه):



توجه: در صورت استفاده نکردن چشمی در مد بسته ترمینال های IR1 و COM را به هم جامپر کنید.

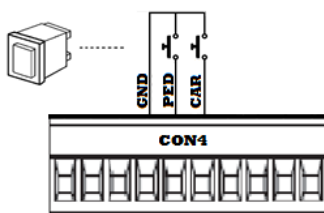


طریقه بستن کلید سلکتور به مرکز

سیم های سلکتور باید به پایه های N.O که در کنار هم هستند مانند شکل زیر نصب گردد.

توجه: کلید سلکتور جهت فرمان در مد باز شو کامل (ماشین رو) باید به CAR و COM وصل شود و چنانچه

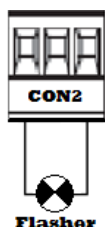
می خواهید از مد پیاده رو استفاده کنید باید یک کلید سلکتور کانکتور PED و COM سیمبندی نمایید.



طریقه بستن لامپ به مرکز

سیم های لامپ چشمک زن (یک لامپ 220V) مطابق شکل زیر به کانکتور لامپ LAMP 220V وصل

می شود.



مرکز کنترل و برنامه‌ریزی آن

مشخصات مرکز کنترل:

مرکز کنترل دارای نمایشگر LCD و سیستم انکودر برای تشخیص مانع می‌باشد. با چهار دکمه A, B, C, D می‌توان پارامترهای مدت زمان، قدرت و نحوه عملکرد درب‌بازکن را بنابر نیاز برنامه‌ریزی نمود. و دکمه C و D به ترتیب جهت زیاد کردن و کم کردن یا برای تایید و منتفی کردن موضوعات مختلف منوها به کار می‌روند. مرکز پیغام‌های خطا، پارامترها و مقادیر پارامترها را بر روی نمایشگر LCD نشان می‌دهند.

تعریف منوها، پارامترها و نحوه تغییر مقادیر پارامترها و نحوه عملکرد هر کدام:

دکمه A: دکمه تعویض کلی منوها، که با هر بار فشار دادن یکی از گزینه‌های داخلی زیر نمایش داده می‌شود.

Stand By BETA CONTROL
PARAMETERS
RADIO
DEFAULT
SEQ PROGRAMMING
OPERATION COUNT



حالت کارکرد معمولی و بدون عیب و نقص مرکز را نشان می‌دهد و در این حالت مرکز آماده دریافت فرمان می‌باشد. اگر در منوهای دیگری هم باشید و تا مدتی هیچ دکمه‌ای فشرده نشود، دستگاه به طور اتوماتیک روی این گزینه باز خواهد گشت.

Stand By BETA CONTROL

1. منوی PARAMETERS:

منوی اصلی تغییر متغیرها دارای چندین زیر منو می‌باشد (جهت رفتن به زیر منو پس از فشردن دکمه A و رسیدن به منوی PARAMETERS دکمه B را فشار دهید) که با هر بار فشردن دکمه B نام یکی از زیر منوها و مقدار آن نمایش داده می‌شود. از دکمه C جهت افزایش مقدار یا تایید (YES) و از دکمه D جهت کاهش مقدار یا متغی کردن موضوع (No) استفاده کنید.

زیر منوی PARAMETERS	توضیحات	محدوده عملکرد	تنظیمات کارخانه
M Working Time	زمان کار کلی موتور زمان کارکرد موتور با سرعت اولیه (n) + زمان کارکرد موتور با سرعت کاهش یافته (r)	0 – 99	21
M DEC Time	مدت زمان سرعت آهسته موتور را تعیین می‌کند. (r)	0 – (n-2)	7
M Torque	قدرت موتور در سرعت عادی را تعیین می‌کند.	10 – 19	14
M DEC Torque	قدرت موتور در سرعت آهسته را تعیین می‌کند.	10 – 19	14
Pedestrian Time	زمان لازم جهت باز شدن درب مخصوص عابرو می‌باشد.	0 – (n-r)	7
Auto Close Delay	زمان لازم جهت باز ماندن درب‌ها قبل از بسته شدن اتوماتیک، زمانی که مرکز در مد تمام اتوماتیک برنامه- ریزی شده باشد. (با گام افزایش 5 ثانیه)	0 – 99	40
Fast Close Delay	بعد از عبور از جلوی چشمی، با گذشت زمان تعیین شده درب‌ها سریع بسته خواهند شد.	0 – 7	3
Close Anyway	در صورت Yes بودن اگر درب‌ها در حالت Stop باشند بعد از گذشت 40 دقیقه درب‌ها بسته خواهند شد و در مواقعی که درب‌ها به طور اتفاقی باز شده‌اند، به حالت بسته بر خواهند گشت.	Yes / No	No
Moving Mode	در صورت Yes بودن: در زمان بسته شدن اتوماتیک با ارسال سیگنال ریموت درب توقف می‌کند. در صورت NO بودن: در زمان بسته شدن اتوماتیک با ارسال سیگنال ریموت درب‌ها شروع به بسته شدن می- کند.	Yes / No	No
Blinking	در صورت Yes بودن: هنگام عملکرد موتورهای برق 220V چشمک زن به فلاشر ارسال می‌شود. در صورت NO بودن: هنگام عملکرد موتورهای برق 220V ثابت به فلاشر ارسال می‌شود.	Yes / No	Yes
Open Direction	جهت باز شدن درب را به سمت چپ یا راست تعیین می- کند. اگر در موقع نصب جهت باز شدن درب برعکس بود، می‌توان سمت باز شدن درب را بر روی LEFT یا RIGHT تنظیم کرد.	Left / Right	Left

تنظیمات کارخانه	محدوده عملکرد	توضیحات	زیر منوی PARAMETERS
5	0 – 20	مدت زمان تحت فشار قرار گرفتن درب ها هنگام برخورد با مانع و فعال شدن انکودر را تنظیم می‌کند. 0 = انکودر غیر فعال، 10 = 1Sec، 20 = 2Sec	OBS Time
35%	1% - 60%	برای کالیبره کردن سیستم انکودر و تشخیص مانع با برخورد می‌توان مقدار آن را تغییر داد. برای درست عمل کردن سیستم انکودر می‌توان مقدار مناسب را برای انواع موتورهای بدست آورد. به طور مثال اگر توان موتورهای حد ماکزیمم (19) تعیین شده باشد درصد کالیبره 20% و اگر توان موتورهای 10 تعیین شده باشد درصد کالیبره 50% مناسب است.	OBS Calibration
Yes	Yes / No	همه تغییرات در حافظه برد تا زمانی باقی می‌ماند که برق سیستم قطع نشود، جهت ذخیره تغییرات انجام شده روی پارامتر Save دکمه C را فشار دهید تا رله فلاشر دو بار چشمک بزند و تغییرات شما با قطع شدن برق در حافظه ذخیره بماند.	Save

2. منوی RADIO:

این منو جهت تنظیم و شناسایی و پاک کردن ریموت‌های بتا استفاده می‌شود، اگر مرکز با دکمه A یا B کد دهی شود، دکمه A برای بازشو کامل (ماشین‌رو) و دکمه B برای عابرویی تنظیم می‌شود. اگر با دکمه C یا D کد دهی شود، دکمه C برای بازشو کامل و D برای عابرو است. با چند بار فشار دادن دکمه A و رسیدن به منوی RADIO، دکمه B را فشار دهید تا وارد زیر منو شوید. تعداد 121 عدد ریموت بتا می‌تواند به مرکز کنترل کددهی می‌شود.

منوی RADIO	
برای اضافه کردن ریموت جدید، کلید ریموت را فشار داده و نگه دارید. شماره ریموت در حافظه بر روی LCD نشان داده می‌شود، برای ذخیره کردن ریموت دکمه C را فشار دهید.	Learn New Remote
برای پاک کردن کل ریموت‌ها بر روی این گزینه، دکمه C را فشار دهید.	Erase All Remote
پاک کردن تک تک ریموت‌ها بر روی این گزینه، به دو روش زیر انجام می‌شود. دکمه ریموتی که قبلاً به مرکز کد دهی شده است را فشار داده و نگه دارید، شماره ریموت نشان داده می‌شود، با فشار دکمه C ریموت از حافظه پاک می‌شود. با فشار دادن مکرر دکمه D شماره ریموت مورد نظر را انتخاب کرده و سپس دکمه C را فشار دهید، تا ریموت مورد نظر از حافظه پاک شود.	Erase Remote One By One

3. منوی DEFAULT:

با چند بار فشار دادن دکمه A و رسیدن به منوی دکمه B را فشار دهید تا وارد زیر منو شوید. (مقادیر کارخانه‌ای در جدول مربوط به پارامترها نشان داده شده است)

منوی Default	
Default	مقادیر کارخانه‌ای مربوط به جک‌های بازشونده بازویی و را داخل حافظه بارگذاری می‌کند.

4. منوی Seq Programming:

این منو جهت برنامه‌ریزی جک به صورت ترتیبی و با نگاه کردن به نحوه کارکرد آنها به کار می‌رود به ترتیب زیر است:

- دکمه A را چند بار فشار دهید تا Seq Programming نشان داده شود.
- دکمه B را فشار دهید تا Motor Learn نشان داده شود.
- یک پالس با ریموت یا تحریک دستی به مرکز کنترل اعمال کنید. موتور شروع به کار می‌کند و نمایشگر M OPENING را نشان داده و درب شروع به باز شدن می‌کند.
- وقتی که درب 90 درصد راه خود را طی کرد، پالس Start دوم را به مرکز کنترل اعمال کنید، درب با سرعت آهسته حرکت کرده و نمایشگر M Deceleration را نشان می‌دهند.
- بعد از آنکه درب کاملاً باز شد، 4 تا 5 ثانیه صبر کرده و پالس Start سوم را به مرکز اعمال کنید، باز شدن درب کامل شده و نمایشگرها Stay Open با نشان دادن شروع به محاسبه زمان بسته شدن اتوماتیک درب می‌کند.
- بعد از مدت زمان مورد نظر پالس Start چهارم را به مرکز کنترل اعمال کنید، محاسبه زمان بسته شدن اتوماتیک متوقف شده و درب شروع به بسته شدن می‌کند.
- زمانی که سیکل بستن اتوماتیک تکمیل شد، درب در نقطه شروع قرار گرفته و مرکز کنترل تمام پارامترهای زمانی عملکرد موتور را ذخیره کرده و از منوی برنامه‌ریزی ترتیبی خارج و به حالت کار عادی بر می‌گردد.

5. منوی Operation Count:

با چند بار فشار دادن دکمه A و رسیدن به منوی Operation Count دکمه B را فشار دهید تا وارد زیر منو شوید تا تعداد دفعات عملکرد کامل درب بازکن نشان داده شود. عدد نشان داده شده قابل پاک شدن نیست. با تعداد مشخصی کارکرد، سیستم می‌تواند مورد بازرسی و سرویس قرار گیرد.