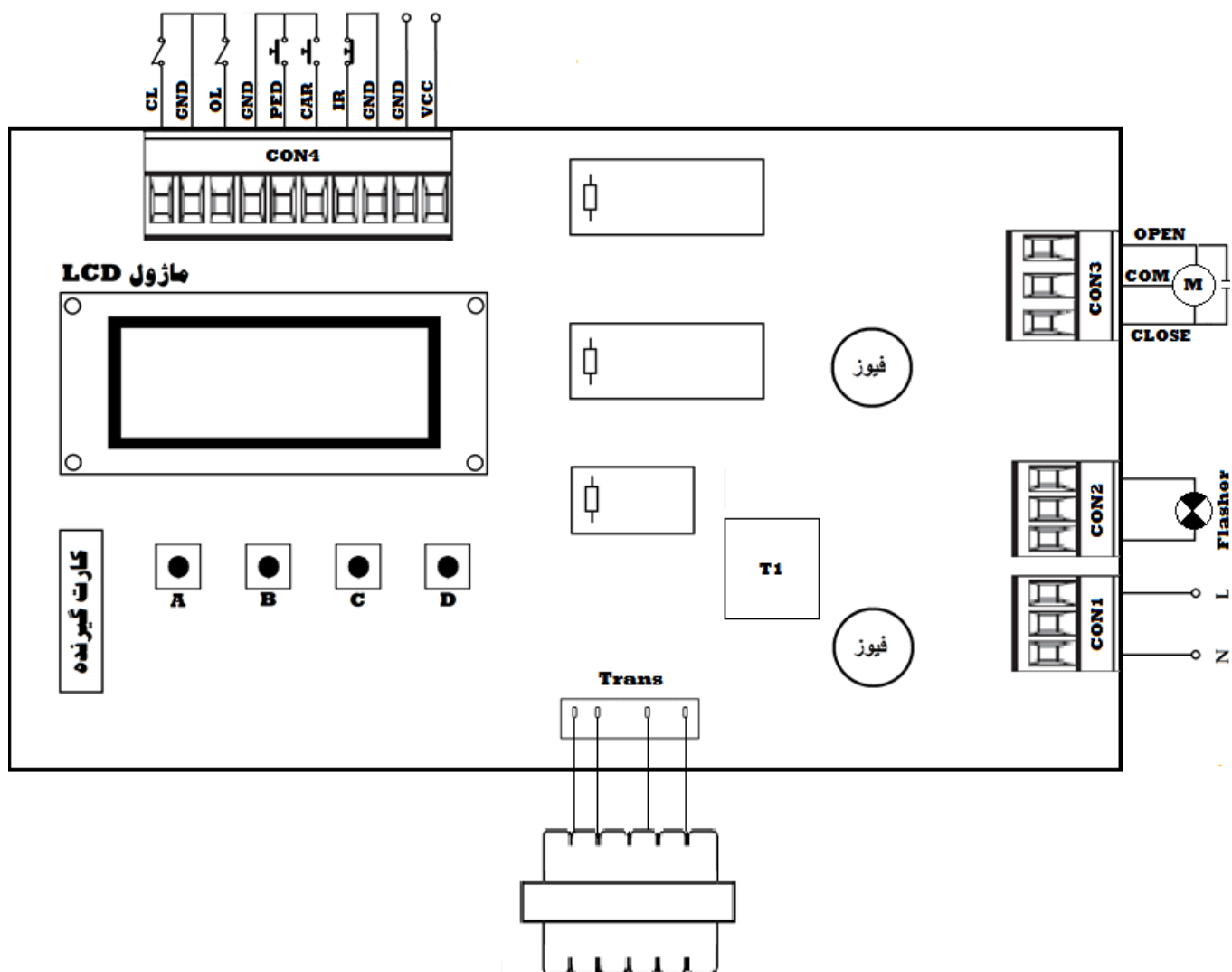


ویژگی‌های درب باز کن ریلی:

- ✓ تغذیه ورودی ۲۲۰ ولت
- ✓ خروجی ۲۲۰ 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

مشخصه فنی	
ولتاژ کاری	۲۲۰ ولت AC
ولتاژ مورد نیاز بازوها	۲۲۰ ولت AC
توان مصرفی	۳۵۰ وات
محدوده دمایی مجاز	- تا +۴۰ درجه سانتی گراد
ماکزیمم وزن هر لنگه	۱۶۰۰ کیلوگرم
ماکزیمم طول هر لنگه	۱۱ متر
استاندارد IP	۲۴
تناوب کاری	۱۰۰ بار عملکرد کامل در روز - حداکثر ۳۰ بار در یک ساعت
سرعت درب	۱۱,۵۸ m/min
سرعت موتور	۱۴۰۰ rpm



ترمینال ورودی تغذیه 220v برق شهر	CON1	ترمینال اتصال لامپ فلاشر	CON2
----------------------------------	------	--------------------------	------

ترمینال خروجی موتور	CON3
---------------------	------

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 ماشینرو با شستی	CAR	
ترمینال اتصال گیرنده (RX) چشمی	IR	
اتصال مشترک گیرنده (RX) چشمی	GND	
تغذیه + چشمی	VCC	
تغذیه - چشمی	GND	



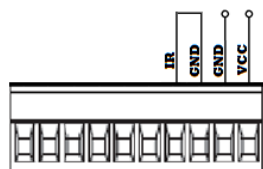
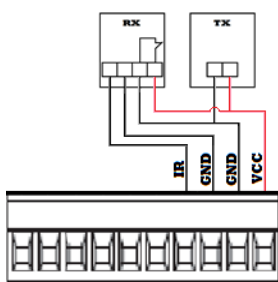
اتصال فتوسل (چشم الکترونیک) به مرکز کنترل

فتوسل می تواند در مد بسته سیم بندی شود.

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

توجه: لازم به ذکر است ولتاژ تغذیه چشمی ها ۱۲ ولت می باشد.

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

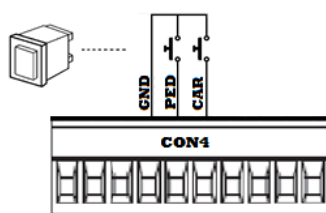


توجه: در صورت استفاده نکردن چشمی در مد بسته ترمینال های IR1 و COM را به هم جامپر کنید.

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 سیم بندی 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 برنامه ریزی آن

مشخصات مرکز:

مرکز کنترل دارای نمایشگر LCD و سیستم انکودر برای تشخیص مانع می باشد. با چهار دکمه A, B, C, D می توان پارامترهای مدت زمان، قدرت و نحوه عملکرد درب بازکن را بنابر نیاز برنامه ریزی نمود. دو دکمه C و D به ترتیب جهت زیاد کردن و کم کردن یا برای تایید و منتفی کردن موضوعات مختلف منوها به کار می روند. مرکز پیغام های خطا، پارامترها و مقادیر پارامترها را بر روی نمایشگر LCD نشان می دهند.

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 گزینه های داخلی زیر نمایش داده می شود.

Stand By BETA CONTROL
PARAMETERS
RADIO
DEFAULT
SEQ PROGRAMMING
OPERATION COUNT



۱. 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.

۲. 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 منتفی کردن موضوع (No) استفاده کنید.

تغییرات کارخانه	محدوده عملکرد	توضیحات	زیر منوی PARAMETERS
21	0 - 99	زمان کار کلی موتور = زمان کارکرد موتور با سرعت اولیه (n) + زمان کارکرد موتور با سرعت کاهش یافته (r) است.	M Working Time
7	0 - (n-2)	مدت زمان سرعت آهسته موتور را تعیین می‌کند. (r)	M DEC Time
14	10 - 19	قدرت موتور در سرعت عادی را تعیین می‌کند.	M Torque
14	10 - 19	قدرت موتور در سرعت آهسته را تعیین می‌کند.	M DEC Torque
7	0 - (n-r)	زمان لازم جهت باز شدن درب مخصوص عابرو می‌باشد.	Pedestrian Time
40	0 - 99	زمان لازم جهت باز ماندن درب‌ها قبل از بسته شدن اتوماتیک، زمانی که مرکز در مد تمام اتوماتیک برنامه‌ریزی شده باشد. (با گام افزایش ۵ ثانیه)	Auto Close Delay
3	0 - 7	بعد از عبور از جلوی چشمی ، با گذشت زمان تعیین شده درب‌ها سریع بسته خواهند شد.	Fast Close Delay
No	Yes / No	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.	Close Anyway
No	Yes / No	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 می‌کند.	Moving Mode
Yes	Yes / No	در صورت Yes بودن: هنگام عملکرد موتورهای چراغ چشمک زن از طرف برد کنترل چشمک می‌زند. در صورت NO بودن: هنگام عملکرد موتورهای یک برق 24V به چراغ چشمک‌زن ارسال می‌شود.	Blinking
Left	Left / Right	جهت باز شدن درب را به سمت چپ یا راست تعیین می‌کند. اگر در موقع نصب جهت باز شدن درب برعکس بود، می‌توان سمت باز شدن درب را LEFT یا RIGHT تنظیم کرد.	Open Direction



تثظیمات کارخانه	محدوده عملکرد	توضیحات	زیر منوی PARAMETERS
5	0 – 20	مدت زمان تحت فشار قرار گرفتن در بها هنگام برخورد با مانع و فعال شدن انکودر را تنظیم می کند. 0 = نکودر غیر فعال، 10 = 1Sec ، 20 = 2Sec	OBS Time
35%	1% - 60%	برای کالیبره کردن سیستم انکودر و تشخیص مانع با برخورد می توان مقدار آن را تغییر داد. برای درست عمل کردن سیستم انکودر می توان مقدار مناسب را برای انواع موتورها بدست آورد. به طور مثال اگر توان موتورها حد ماکزیمم (19) تعیین شده باشد درصد کالیبره 20% و اگر توان موتورها 10 تعیین شده باشد درصد کالیبره 50% مناسب است.	OBS Calibration
Yes	Yes / No	همه تغییرات در حافظه برد تا زمانی باقی می ماند 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

۳. منوی RADIO :

این منو جهت تنظیم و شناسایی و پاک کردن ریموت های بتا استفاده می شود، اگر مرکز با دکمه A یا B کد دهی شود، دکمه A برای بازشو کامل (ماشین رو) و دکمه B برای عابرویی تنظیم می شود. 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 ۱۲۱ عدد ریموت بتا می تواند به مرکز کنترل کدهی می شود.

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

۴. 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.

۵. 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 Start با ریموت یا تحریک دستی به مرکز کنترل اعمال کنید. موتور شروع به کار می‌کند و نمایشگر M را نشان داده و درب شروع به باز شدن می‌کند.
- وقتی که درب ۹۰ 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 ، ۴ تا ۵ 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.

۶. 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.