

NET24 STOP 24L

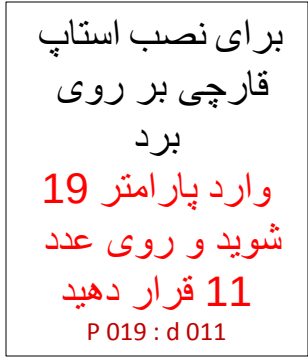


Made in ITALY

راهنمای تنظیم تابلو فرمان: NET24-STOP 24L

برند : DEA

ساخت کشور: ایتالیا



تغییر دادن نوع عملکرد بردهای NET24 NET230

برای تغییر دادن عملکرد برد (TYPE) نخست باید برق سیستم را کاملاً قطع نموده سپس دکمه OK را فشرده و نگه دارید بعد از آن برق سیستم را وصل نموده و همچنان نگه می داریم تا اینکه کلمه rES نمایان و بعد از آن کلمه TYPE به صورت چشمک زن ظاهر شود آن وقت دکمه OK را رها کرده و دوباره برای ۵ ثانیه دکمه OK را می فشاریم تا کلمه d000 نمایان شود و بعد برای تعیین کردن نوع عملکرد سیستم شماره را از جدول ذیل انتخاب کرده و با دکمه های + و - بر روی عدد مورد نظر رفته و ok را یک بار فشار داده و بعد سیستم ، خود را راه اندازی مجدد می کند و کلمه TYPE نمایش و سپس شماره نوع درب انتخابی نشان داده می شود. حال سیستم آماده به کار و نصب می باشد.

توجه داشته باشید که با تغییر نوع عملکرد سیم بندی ترمینالها تغییر می کند.

(این متن نیاز به انجام ندارد و فقط برای آموزش و چک کردن می باشد)

ردیف	مقادیر ورودی	نوع درب
۱	d000	درهای کشویی
۲	d001	درهای دو لنگه الکترومکانیکی یا هیدرولیکی
۳	d002	درهای بالارونده یک تکه (سقفی گاراژی)
۴	d003	راه بند
۵	d004 فقط در بردهای Net230 وجود دارد	درهای بالارونده چندتکه (کرکره ای گاراژی)

علائم و پیام هایی که امکان دارد بر روی صفحه نمایش مشاهده شود.



بازوی راه بند پایین است و مسیر تردد بسته است.



بازوی راه بند بالا است و مسیر تردد باز است.

OPEN

بازو از پایین به سمت بالا حرکت می کند برای باز شدن مسیر.

CLOS

بازو از بالا به سمت پایین حرکت می کند برای بسته شدن مسیر.

STEP

نوع عملکرد سیستم در حالت Step-By-Step می باشد و شما با فشردن ریموت در هنگام حرکت بازو، آن را متوقف کرده اید و این علامت نشان داده می شود (بازو با فشردن دکمه ریموت متوقف شده است)

STOP

برد تابلو فرمان پیغام توقف داده است.

تنظیم موقعیت یابی:

rESP

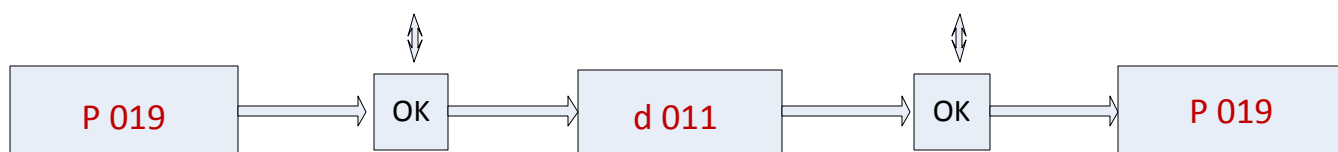
این پیغام به این معنا آن است که تابلو فرمان یک بار دستور باز و بسته شدن می دهد که با سرعت یکنواخت و آهسته حرکت می کند.

تابلو فرمان دستور ریست شدن داده است زیرا اشکالاتی را در حرکت سیستم حس کرده است و یا سیستم پس از قطع برق دوباره راه اندازی شده که این پیغام بر روی صفحه نمایش نشان داده شده است.

باز و بسته شدن با سرعت بسیار کم و قدرت زیاد انجام می شود و می تواند تا ۳ بار تکرار شود برای اینکه کورس کامل را شناسایی کند و از خورد شدن گیربکس جلوگیری کند.

نصب شستی ها :

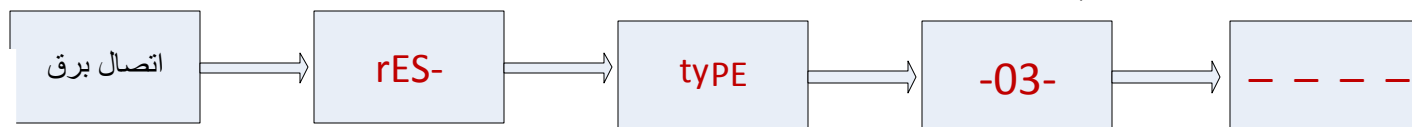
شستی قارچی: در صورتی که نیاز به نصب شستی استاپ قارچی دارید نخست لازم است در پارامتر p019 مقدار عددی را بر روی d011 تنظیم نمایید و حال می توانید سیمهای مربوطه را بر روی input ۳ متصل نمایید و شستی استاپ قارچی را نصب نمایید.



شستی استارت: برای نصب این شستی فقط کفایت سیم های آن را بر روی input ۱ متصل نمایید.

برنامه ریزی سریع و استاندارد

۱- پس از اتصال برق به تابلو فرمان علائم زیر بر روی صفحه نمایش نمایان می شود.



توجه: برای چک کردن تایپ سیستم، تایپ نوشته شده بر روی صفحه نمایش را با جدول صفحه ۲ مقایسه کنید.

۲- تعیین نوع جک و سیستم

TYPE 00	TYPE 01	TYPE 03
d 005 5/24 d 006 8/24 d 007 Rev	d 001 LOOK/MAC	d 003 PASS d 004 STOP

بر روی پارامتر p028 رفته و دکمه ok را یکبار فشار دهید پس از آن در جدول زیر نوع جک و سیستم خود را بیابید و عدد مورد نظر خود را انتخاب نمایید.



۳- انتخاب کارکرد سیستم با انکودر یا بدون انکودر

نخست باید بر روی برد دو عدد جامپر ۵ و ۹ را در حالت های دلخواه قرار دهیم که به شرح زیر می باشد.
هر دو جامپر دارای ۳ پایه نقره ای رنگ هستند که اگر سیستم با انکودر راه اندازی می شود جامپر را به حالت A قرار می دهیم و اگر سیستم بدون انکودر راه اندازی می شود بایستی جامپر بر روی حالت B قرار داده شود.



بعد از مراحل بالا به پارامتر p029 رفته و یکبار دکمه OK را فشار داده و رها کنید سپس برای انتخاب راه اندازی با انکودر بر روی d000 تنظیم کنید و برای راه اندازی بدون انکودر بر روی d001 قرار دهید و یکبار دکمه ok را بفشارید تا ذخیره شود.



۴- انتخاب راه اندازی تک موتور و دو موتور بودن راه اندازی سیستم

بر روی پارامتر p030 رفته و برای انتخاب یک موتور بر روی پارامتر d001 را انتخاب می کنیم و برای دو موتور d002 را انتخاب می کنیم. دکمه ok را فشار داده و رها می کنیم.

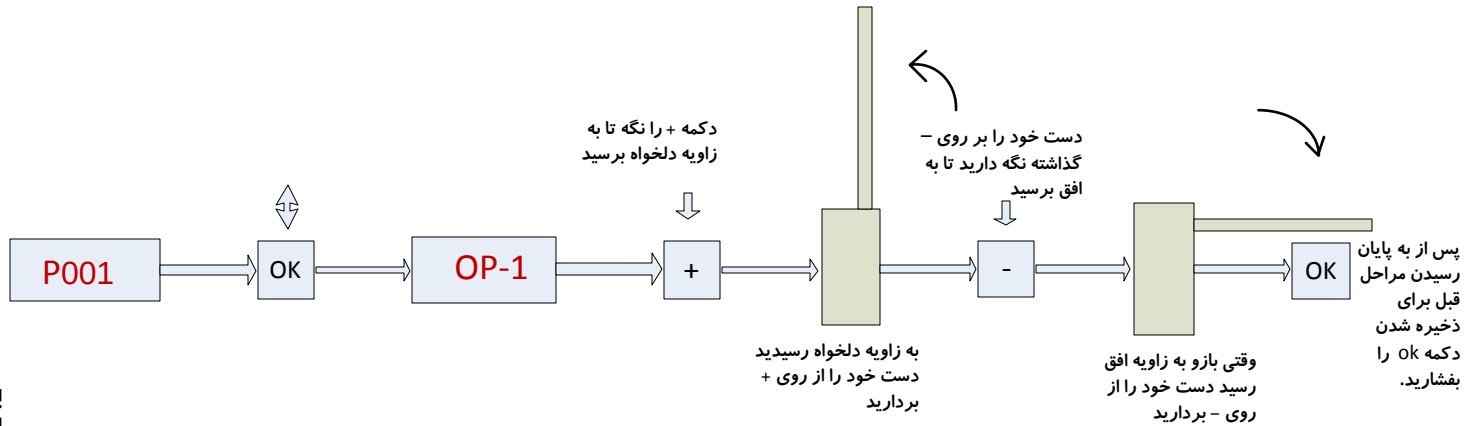


۵- انتخاب وارونگی عملکرد موتور در راه بند های بازویی

برای تغییر جهت موتور و میکروسوییچ ها بدون تغییر سیم کشی سیستم بایستی وارد پارامتر p063 شده و برای درب کشویی که از چپ به راست درب بسته می شود و یا سیستم راه بند بازویی در سمت راست درب نصب شده است بر روی d000 قرار می دهیم و برای سیستم راه بند بازویی در سمت چپ درب نصب شده است بر روی d001 قرار می دهیم.

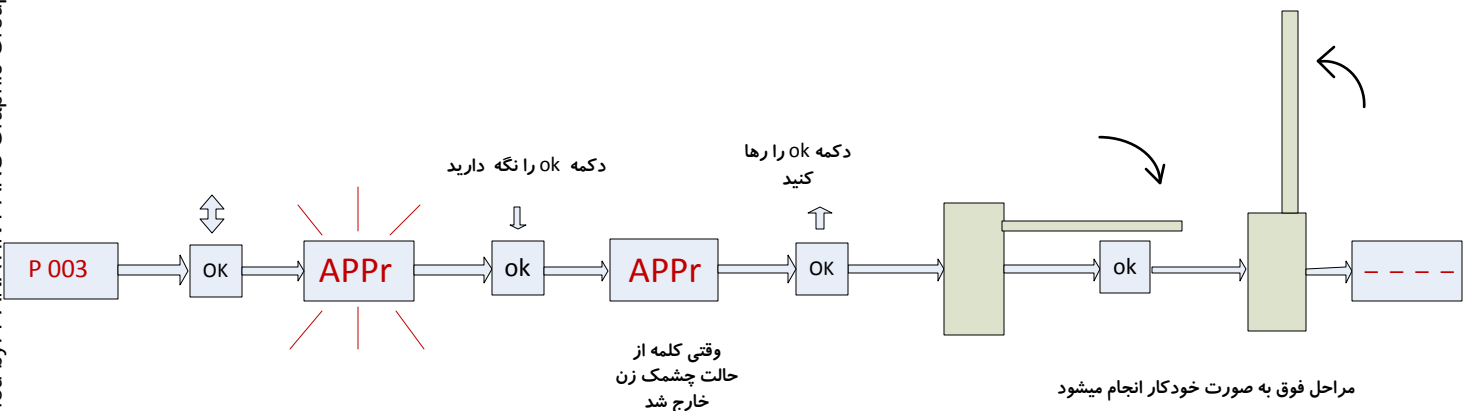
۶- معرفی میکروسوییچها

نخست بازو را رو به پایین آورده و کاملاً بسته نگه دارید سپس بر روی پارامتر p001 رفته و یکبار دکمه ok را می فشاریم بعد از نمایان شدن کلمه Op-1 بر روی صفحه نمایش دکمه + را فشرده و نگه دارید تا بازو شروع به باز شدن کند تا که بازو به کورس باز شدن را کامل کند و دست خود را بردارید سپس دکمه - را فشرده و نگه دارید تا بازو کاملاً بسته شود و بعد از اینکه کورس در بسته شدن کامل شد دست خود را بردارید و دکمه ok را یکبار بفشارید تا محل میکروسوییچها ذخیره شود.



7- موقعیت یابی و معرفی سیستم

بعد از ذخیره و معرفی میکروسوییچها بر روی پارامتر p003 رفته و طبق شکل کورس کامل را به بازو داده و کورس را کامل کنید.



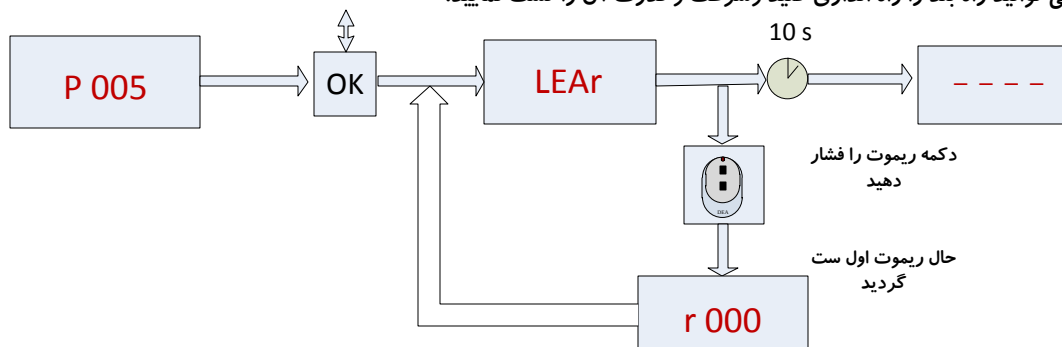
8- تعریف کردن نوع ریموت ها

تعریف کردن نوع ریموتها بعد از معرفی کورس بازو و نوع ریموتها را تعیین کنید.



۹- ست کردن ریموت

بعد از تعیین نوع ریموت، ریموت کنترلها را ست نمایید و شماره آنها را یادداشت نمایید که اگر نیاز به پاک کردن ریموت مفقودی بود شماره ریموت مورد نظر را داشته باشید و بعد از این مراحل می توانید راه بند را راه اندازی کنید و سرعت و قدرت آن را تست نمایید.



10- تنظیم سرعت آهسته و اولیه در باز و بسته شدن

تنظیم سرعت آهسته در باز شدن

بعد از وارد شدن به پارامتر ۳۱ میتوانید با دکمه های + و - مقدار سرعت آهسته در باز شدن را وارد نمایید و سپس دکمه Ok را یک بار فشار دهید تا مقدار تعیین شده ذخیره شود

تنظیم سرعت اولیه در باز شدن

بعد از وارد شدن به پارامتر ۳۲ میتوانید با دکمه های + و - مقدار سرعت اولیه در باز شدن را وارد نمایید و سپس دکمه Ok را یک بار فشار دهید تا مقدار تعیین شده ذخیره شود

تنظیم سرعت اولیه در بسته شدن

بعد از وارد شدن به پارامتر ۳۳ میتوانید با دکمه های + و - مقدار سرعت اولیه در بسته شدن را وارد نمایید و سپس دکمه Ok را یک بار فشار دهید تا مقدار تعیین شده ذخیره شود

تنظیم سرعت آهسته در بسته شدن

بعد از وارد شدن به پارامتر ۳۴ میتوانید با دکمه های + و - مقدار سرعت آهسته در بسته شدن را وارد نمایید و سپس دکمه Ok را یک بار فشار دهید تا مقدار تعیین شده ذخیره شود

تنظیمات دلخواه

۱- پاک کردن همه ریموت ها

برای پاک کردن تمامی ریموتها بعد از وارد شدن به پارامتر ۴ پیغام Canc به صورت چشمکزن نمایان می شود سپس دکمه Ok را فشرده و نگاه دارید تا پیغام به صورت ثابت درآید و بعد از آن دست خود را از روی دکمه Ok بردارید

۲- پاک کردن یک ریموت خاص

برای پاک کردن ریموت مورد نظر بعد از وارد شدن به پارامتر ۶ پیغام r003 به صورت چشمک زن نمایان می شود سپس عدد ریموت را با دکمه های + و - انتخاب کرده و دکمه Ok را فشرده و نگاه دارید تا پیغام به صورت r--- درآید و بعد از آن دست خود را از روی دکمه Ok بردارید

۳- بازگشت به تنظیم کارخانه

برای بازگشت پارامترها به تنظیمات کارخانه وارد پارامتر ۷ شده و پس از دیدن پیغام Def1 به صورت چشمک زن دکمه Ok را فشرده و نگاه دارید تا پیغام به صورت ثابت درآید سپس دست خود را از روی دکمه بردارید ، حال تمامی پارامترها به تنظیمات کارخانه (ریست) برگشته است.

۴- تنظیمات ورودی های برد (Inputs) به دلخواه از P011 تا P022

برای تغییر اینپوتها به صورت دلخواه به توضیحات صفحه (۱۰) مراجعه کنید.

۵- بازگشت ورودیها به تنظیم کارخانه (inputs)

برای بازگشت ورودیها به حالت کارخانه نخست وارد پارامتر ۱۰ شده و پیغام Def2 به صورت چشمک زن نمایان شود سپس دکمه Ok را بفشارید و نگاه دارید تا پیغام به صورت ثابت درآید بعد از آن دست خود را از روی دکمه بردارید تا پیغام بسته بودن در نمایش داده شود.

راه بند STOP با تابلو فرمان NET24 - TYPE 03

TYPE03 : بعد از اتصال برق نوع تایپ سیستم نمایان میشود که برای راه بند عدد 03 می باشد. (به جدول صفحه ۳ رجوع شود)

P001- معرفی میکروسوئیچ یا کورس حرکتی (زاویه عملکرد بازو)	P039- استفاده نمی شود
P002- استفاده نمی شود	P040- استفاده نمی شود
P003- موقعیت یابی اتوماتیک و شناسایی محدوده حرکتی بازو	P041- تنظیم زمان بسته شدن اتوماتیک
P004- پاک کردن همه ریموتها	P042- استفاده نمی شود
P005- معرفی ریموت جدید	P043- استفاده نمی شود
P006- پاک کردن یک ریموت دلخواه	P044- تنظیم پیش هشدار فلاشر
P007- بازگشت برنامه به تنظیمات کارخانه	P045- استفاده نمی شود
P008- استفاده نمی شود	P046- استفاده نمی شود
P009- استفاده نمی شود	P047- عملکرد ریموت در هنگام حرکت بازو
P010- بازگشت ورودیها به تنظیمات کارخانه (INPUTS)	P048- استفاده نمی شود
P011- استفاده نمی شود	P049- تعیین نوع عملکرد بازو با هر بار فشردن ریموت
P012- استفاده نمی شود	P050- تعیین نوع عملکرد چشم متصل به INPUT2
P013- استفاده نمی شود	P051- استفاده نمی شود
P014- استفاده نمی شود	P052- نحوه عملکرد لامپ اخطار
P015- استفاده نمی شود	P053- جهت حرکت بازو ، بعد از اتصال مجدد برق
P016- استفاده از لبه ایمنی در ورودی شماره ۳ (INPUT-3)	P054- شتاب حرکت از آرام به تند (افزایش سرعت به صورت تدریجی)
P017- تغییر عملکرد Input1 به صورت دلخواه	P055- تعیین حرکت موتور بعد از برخورد به مانع در حین باز شدن
P018- تغییر عملکرد Input2 به صورت دلخواه	P056- تعیین حرکت موتور بعد از برخورد به مانع در حین بسته شدن
P019- تغییر عملکرد Input3 به صورت دلخواه	P057- حالت خلاص کردن آسان
P020- تغییر عملکرد Input4 به صورت دلخواه	P058- بعد از تشخیص مانع ، روتور چند بار در جهت باز شدن بچرخد؟
P021- تغییر عملکرد Input5 به صورت دلخواه	P059- بعد از تشخیص مانع ، روتور چند بار در جهت بسته شدن بچرخد؟
P022- تغییر عملکرد Input6 به صورت دلخواه	P060- تنظیم فشار مضاعف بعد از پایین آمدن بازو
P023- تعریف عملکرد کانال اول ریموت	P061- استفاده نمی شود
P024- تعریف عملکرد کانال دوم ریموت	P062- استفاده نمی شود
P025- تعریف عملکرد کانال سوم ریموت(در ریموت ۴ کاناله)	P063- تعیین جهت و محل نصب سیستم راه بند (تغییر جهت حرکت موتور)
P026- تعریف عملکرد کانال چهارم ریموت(در ریموت ۴ کاناله)	P064- Reset شدن تعداد کارکرد دستگاه
P027- تعریف نوع ریموتهای فابریک	P065- تعیین دوره سرویس و نگهداری از طریق فلاشر
P028- تعیین نوع راه بند	P066- تعیین عملکرد فلاشر
P029- انتخاب کارکرد سیستم با انکودر یا بدون انکودر	P067- تعیین نوع عملکرد لبه ایمنی شماره ۱ (در صورت استفاده)
P030- استفاده نمی شود	P068- تعیین نوع عملکرد لبه ایمنی شماره ۲ (در صورت استفاده)
P031- تنظیم سرعت آهسته در حین باز شدن	P069- استفاده نمی شود
P032- تنظیم سرعت اولیه در حین باز شدن	P070- سرعت شتابگیری (حرکت از آرام به تند و از تند به آرام)
P033- تنظیم سرعت اولیه در حین بسته شدن	P071- آزمایش خودکار ولتاژ خروجی
P034- تنظیم سرعت آهسته در حین بسته شدن	P072- استفاده نمی شود
P035- چند درصد مسیر در هنگام باز شدن با سرعت آهسته طی شود؟	•
P036- چند درصد مسیر در هنگام بسته شدن با سرعت آهسته طی شود؟	•
P037- تنظیم قدرت موتور در حین باز شدن	•
P038- تنظیم قدرت موتور در حین بسته شدن	P099- استفاده نمی شود

شماره پارامترها	توضیحات
P001	معرفی میکروسوئیچ نخست بازو را کاملاً پایین آورده و وارد این پارامتر شوید سپس دکمه + را فشرده و نگه دارید تا اینکه بازو به بالا برسد و کورس بالا رفتن کامل شود، دست خود را از روی دکمه + برداشته و بر روی دکمه - گذاشته و بفشارید و نگه دارید تا بازو به سمت پایین حرکت کند تا به پایان کورس خود برسد سپس دست خود را بردارید بعد از اتمام این دو مرحله یک بار دکمه (ok) را بفشارید و بردارید.
P003	موقعیت یابی اتوماتیک و شناسایی محدوده حرکتی بازو بازو را به حالت بسته قرار دهید و پس از وارد شدن به این پارامتر پیغام APPR به صورت چشمک زن نمایان می شود در این لحظه دکمه Ok را فشرده و برای ۵ ثانیه نگه دارید تا این کلمه به صورت ثابت درآید سپس دست خود را از دکمه Ok بردارید در این مرحله بازو به صورت اتوماتیک رو به بالا حرکت کرده و کورس باز شدن ذخیره می شود سپس به سمت پایین حرکت می کند و وقتی مرحله کورس اتوماتیک به پایین برسد تمامی مراحل به صورت اتوماتیک ذخیره شده و از برنامه خارج می شود و علامت بسته شدن نمایان می شود
P004	پاک کردن همه ریموتها برای پاک کردن تمامی ریموتها نخست وارد پارامتر شده و پیغام CANC به صورت چشمک زن نمایان می شود که پس از نگه داشتن دکمه Ok برای چند ثانیه پیغام ثابت میشود و در این حالت دست خود را از روی دکمه بردارید تا به صورت خودکار خارج از محیط برنامه خارج شود.
P005	معرفی ریموت جدید پس از وارد شدن به این پارامتر پیغام LEAr نمایان می شود که در این حالت می توانید دکمه بالای ریموت را برای ۱ ثانیه بفشارید و بردارید و پیغام r000 تا r099 نمایان می شود که نشان دهنده شماره این ریموت ذخیره شده می باشد که اگر نیاز به پاک کردن آن باشد شماره ریموت مورد نظر را یادداشت نمایید سپس برای خارج شدن ۱۰ ثانیه صبر کنید تا از این پارامتر خارج شود.
P006	پاک کردن یک ریموت دلخواه پس از وارد شدن به این پارامتر، شماره ریموت مورد نظر را با دکمه های + و - وارد کرده و دکمه Ok را بفشارید و نگه دارید تا پیغام r--- نمایان شود سپس دست خود را از روی دکمه Ok بردارید در این مرحله ریموت مورد نظر پاک شده است.
P007	بازگشت به تنظیمات کارخانه پس از وارد شدن به این پارامتر پیغام dEF 1 به صورت چشمک زن ظاهر می شود سپس دکمه ok را بفشارید و نگه دارید تا به صورت ثابت درآید در این حالت دست خود را بردارید و تمامی پارامترها به حالت کارخانه برگشته است.
P010	بازگشت ورودی ها به تنظیمات کارخانه (INPUTS) پس از وارد شدن این پارامتر پیغام dEF 2 به صورت چشمک زن ظاهر می شود سپس دکمه ok را بفشارید و نگه دارید تا پیغام به صورت ثابت درآید در این حالت می توانید دست خود را بردارید و تمامی ورودیها به حالت کارخانه برگشته است.
P016	استفاده از لبه ایمنی در ورودی شماره ۳ (INPUT-3) d000 = لبه ایمنی نصب نشده است. d001 = استفاده از لبه ایمنی با مقاومت 8k2

استفاده و تغییر عملکرد ورودیها به صورت دلخواه

P017
الی
P022

d000 = ورودی غیر فعال است
d001 = استارت
d002 = نفرو
d003 = باز شدن
d004 = بسته شدن
d005 = باز شدن با فشردن و نگه داشتن دکمه ریموت
d006 = بسته شدن با فشردن و نگه داشتن دکمه ریموت
d007 = قفل با ورودی مجزا (رجوع شود به پارامتر P062)
d008 = چشمی شماره ۱
d009 = چشمی شماره ۲
d010 = لبه ایمنی ۱
d011 = متوقف (حالت قفل شونده)
d012 = میکروسوییچ باز شدن موتور
d014 = میکروسوییچ بسته شدن موتور
d016 = لبه ایمنی شماره ۲

مقادیر پیش فرض کارخانه TYPE 03	شماره ورودیها	شماره پارامترها
d001	INPUT-1	P017
d008	INPUT-2	P018
d000	INPUT-3	P019
d000	INPUT-4	P020
d000	INPUT-5	P021
d000	INPUT-6	P022

تعیین عملکرد کانالهای ریموت

P023
الی
P026

d000 = ورودی غیر فعال است
d001 = استارت
d002 = نفرو
d003 = باز شدن
d004 = بسته شدن
d005 = باز شدن با فشردن و نگه داشتن دکمه ریموت
d006 = بسته شدن با فشردن و نگه داشتن دکمه ریموت
d007 = قفل با ورودی مجزا (رجوع شود به پارامتر P062)

مقادیر پیش فرض کارخانه TYPE 03	شماره ورودیها	شماره پارامترها
d001	کانال اول CH 1	P017
d000	کانال دوم CH 2	P018
d000	کانال سوم CH 3	P019
d000	کانال چهارم CH 4	P020

تعریف نوع ریموتهای فابریک

P027

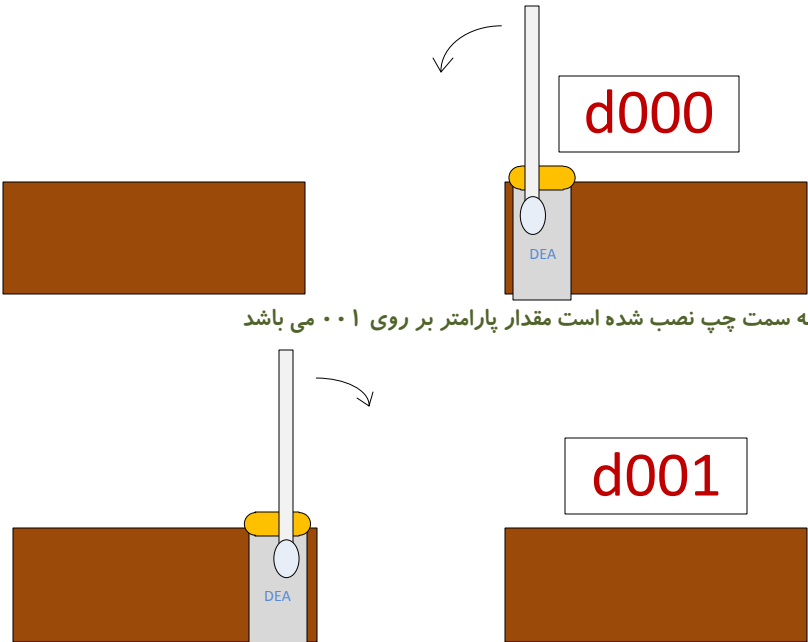
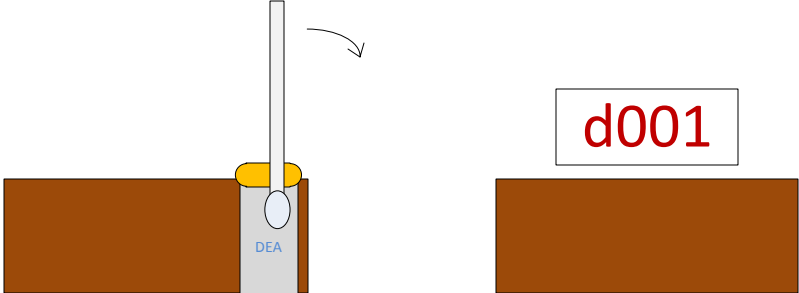
شماره ورودیها	مدل و نوع ریموت
d000	HCS fix-code
d001	HCS rolling-code
d002	Dip-switch

شماره پارامترها	توضیحات									
P028	تعیین نوع راه بند <table><tr><td>مدل و نوع ریموت</td><td>شماره ورودیها</td></tr><tr><td>PASS</td><td>d003</td></tr><tr><td>STOP</td><td>d004</td></tr></table>	مدل و نوع ریموت	شماره ورودیها	PASS	d003	STOP	d004			
مدل و نوع ریموت	شماره ورودیها									
PASS	d003									
STOP	d004									
P029	انتخاب کارکرد سیستم با انکودر یا بدون انکودر <table><tr><td>انتخاب</td><td>شماره ورودیها</td><td>وضعیت جامپر ها</td></tr><tr><td>با انکودر</td><td>d000</td><td> A  جامپر ها سمت راست قرار دارند </td></tr><tr><td>بدون انکودر</td><td>d001</td><td> B  جامپر ها سمت چپ قرار دارند </td></tr></table>	انتخاب	شماره ورودیها	وضعیت جامپر ها	با انکودر	d000	A  جامپر ها سمت راست قرار دارند	بدون انکودر	d001	B  جامپر ها سمت چپ قرار دارند
انتخاب	شماره ورودیها	وضعیت جامپر ها								
با انکودر	d000	A  جامپر ها سمت راست قرار دارند								
بدون انکودر	d001	B  جامپر ها سمت چپ قرار دارند								
P031	تنظیم سرعت آهسته در حین باز شدن <table><tr><td>تنظیم از ۱۵٪ تا ۱۰۰٪</td><td>مقدار پیش فرض کارخانه : d030</td></tr></table>	تنظیم از ۱۵٪ تا ۱۰۰٪	مقدار پیش فرض کارخانه : d030							
تنظیم از ۱۵٪ تا ۱۰۰٪	مقدار پیش فرض کارخانه : d030									
P032	تنظیم سرعت اولیه در حین باز شدن <table><tr><td>تنظیم از ۱۵٪ تا ۱۰۰٪</td><td>مقدار پیش فرض کارخانه : d100</td></tr></table>	تنظیم از ۱۵٪ تا ۱۰۰٪	مقدار پیش فرض کارخانه : d100							
تنظیم از ۱۵٪ تا ۱۰۰٪	مقدار پیش فرض کارخانه : d100									
P033	تنظیم سرعت اولیه در حین بسته شدن <table><tr><td>تنظیم از ۱۵٪ تا ۱۰۰٪</td><td>مقدار پیش فرض کارخانه : d100</td></tr></table>	تنظیم از ۱۵٪ تا ۱۰۰٪	مقدار پیش فرض کارخانه : d100							
تنظیم از ۱۵٪ تا ۱۰۰٪	مقدار پیش فرض کارخانه : d100									
P034	تنظیم سرعت آهسته در حین بسته شدن <table><tr><td>تنظیم از ۱۵٪ تا ۱۰۰٪</td><td>مقدار پیش فرض کارخانه : d030</td></tr></table>	تنظیم از ۱۵٪ تا ۱۰۰٪	مقدار پیش فرض کارخانه : d030							
تنظیم از ۱۵٪ تا ۱۰۰٪	مقدار پیش فرض کارخانه : d030									
P035	چند درصد مسیر در هنگام باز شدن با سرعت آهسته طی شود؟ <table><tr><td>تنظیم از ۰٪ تا ۸۰٪</td><td>مقدار پیش فرض کارخانه : d030</td></tr></table>	تنظیم از ۰٪ تا ۸۰٪	مقدار پیش فرض کارخانه : d030							
تنظیم از ۰٪ تا ۸۰٪	مقدار پیش فرض کارخانه : d030									
P036	چند درصد مسیر در هنگام بسته شدن با سرعت آهسته طی شود؟ <table><tr><td>تنظیم از ۰٪ تا ۸۰٪</td><td>مقدار پیش فرض کارخانه : d030</td></tr></table>	تنظیم از ۰٪ تا ۸۰٪	مقدار پیش فرض کارخانه : d030							
تنظیم از ۰٪ تا ۸۰٪	مقدار پیش فرض کارخانه : d030									
P037	تنظیم قدرت موتور در حین باز شدن <table><tr><td>تنظیم از ۱۵٪ تا ۱۰۰٪</td><td>مقدار پیش فرض کارخانه : d099</td></tr></table>	تنظیم از ۱۵٪ تا ۱۰۰٪	مقدار پیش فرض کارخانه : d099							
تنظیم از ۱۵٪ تا ۱۰۰٪	مقدار پیش فرض کارخانه : d099									
P038	تنظیم قدرت موتور در حین بسته شدن <table><tr><td>تنظیم از ۱۵٪ تا ۱۰۰٪</td><td>مقدار پیش فرض کارخانه : d099</td></tr></table>	تنظیم از ۱۵٪ تا ۱۰۰٪	مقدار پیش فرض کارخانه : d099							
تنظیم از ۱۵٪ تا ۱۰۰٪	مقدار پیش فرض کارخانه : d099									

توضیحات	شماره پارامترها														
تنظیم زمان بسته شدن اتوماتیک	P041														
تنظیم از ۰ ثانیه تا ۲۵۵ ثانیه مقدار پیش فرض کارخانه : d000															
تنظیم پیش هشدار فلاشر	P044														
تنظیم از ۰ ثانیه تا ۱۰ ثانیه مقدار پیش فرض کارخانه : d000															
عملکرد ریموت در هنگام حرکت بازو	P047														
<table border="1"> <thead> <tr> <th>انتخاب</th><th>شماره ورودیها</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>در حین حرکت ریموت عمل می کند و می توان بازو را متوقف یا حرکت را برعکس کرد</td><td>d000</td></tr> <tr> <td>در حین حرکت بازو به سمت بالا ریموت عمل نمی کند</td><td>d001</td></tr> <tr> <td>هنگام باز و بسته شدن با ریموت نمی توان حرکت بازو را متوقف یا معکوس کرد</td><td>d002</td></tr> </tbody> </table>	انتخاب	شماره ورودیها	در حین حرکت ریموت عمل می کند و می توان بازو را متوقف یا حرکت را برعکس کرد	d000	در حین حرکت بازو به سمت بالا ریموت عمل نمی کند	d001	هنگام باز و بسته شدن با ریموت نمی توان حرکت بازو را متوقف یا معکوس کرد	d002							
انتخاب	شماره ورودیها														
در حین حرکت ریموت عمل می کند و می توان بازو را متوقف یا حرکت را برعکس کرد	d000														
در حین حرکت بازو به سمت بالا ریموت عمل نمی کند	d001														
هنگام باز و بسته شدن با ریموت نمی توان حرکت بازو را متوقف یا معکوس کرد	d002														
تعیین نوع عملکرد بازو با هر بار فشردن ریموت	P049														
<table border="1"> <thead> <tr> <th>نوع عملکرد</th><th>شماره ورودیها</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>باز ← بسته ← باز</td><td>d000</td></tr> <tr> <td>باز ← توقف ← بسته ← توقف Step by step</td><td>d001</td></tr> </tbody> </table>	نوع عملکرد	شماره ورودیها	باز ← بسته ← باز	d000	باز ← توقف ← بسته ← توقف Step by step	d001									
نوع عملکرد	شماره ورودیها														
باز ← بسته ← باز	d000														
باز ← توقف ← بسته ← توقف Step by step	d001														
تعیین نوع عملکرد چشم متصل به INPUT2	P050														
<table border="1"> <thead> <tr> <th>توضیحات</th><th>شماره</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>فعال در بسته شدن و متوقف بودن بازو</td><td>d000</td></tr> <tr> <td>فعال در باز و بسته شدن</td><td>d001</td></tr> <tr> <td>فعال در بسته شدن</td><td>d002</td></tr> <tr> <td>همانند d000 می باشد با همراه بسته شدن سریع</td><td>d003</td></tr> <tr> <td>همانند d001 می باشد با همراه بسته شدن سریع</td><td>d004</td></tr> <tr> <td>همانند d002 می باشد با همراه بسته شدن سریع</td><td>d005</td></tr> </tbody> </table>	توضیحات	شماره	فعال در بسته شدن و متوقف بودن بازو	d000	فعال در باز و بسته شدن	d001	فعال در بسته شدن	d002	همانند d000 می باشد با همراه بسته شدن سریع	d003	همانند d001 می باشد با همراه بسته شدن سریع	d004	همانند d002 می باشد با همراه بسته شدن سریع	d005	
توضیحات	شماره														
فعال در بسته شدن و متوقف بودن بازو	d000														
فعال در باز و بسته شدن	d001														
فعال در بسته شدن	d002														
همانند d000 می باشد با همراه بسته شدن سریع	d003														
همانند d001 می باشد با همراه بسته شدن سریع	d004														
همانند d002 می باشد با همراه بسته شدن سریع	d005														

توضیحات	شماره پارامترها								
نحوه عملکرد لامپ اخطار <table> <tr> <th>نحوه عملکرد</th><th>شماره ورودیها</th></tr> <tr> <td>از زمان حرکت بازو به سمت بالا لامپ روشن می ماند بدون چشمک زن</td><td>d000</td></tr> <tr> <td>از زمان حرکت بازو به سمت بالا لامپ چشمک می زند</td><td>d001</td></tr> <tr> <td>تعیین کننده زمان تاخیر قطع چشمک زدن بعد از توقف بازو به سمت بالا از ۲ ثانیه تا ۲۵۵ ثانیه</td><td>>d001</td></tr> </table>	نحوه عملکرد	شماره ورودیها	از زمان حرکت بازو به سمت بالا لامپ روشن می ماند بدون چشمک زن	d000	از زمان حرکت بازو به سمت بالا لامپ چشمک می زند	d001	تعیین کننده زمان تاخیر قطع چشمک زدن بعد از توقف بازو به سمت بالا از ۲ ثانیه تا ۲۵۵ ثانیه	>d001	P052
نحوه عملکرد	شماره ورودیها								
از زمان حرکت بازو به سمت بالا لامپ روشن می ماند بدون چشمک زن	d000								
از زمان حرکت بازو به سمت بالا لامپ چشمک می زند	d001								
تعیین کننده زمان تاخیر قطع چشمک زدن بعد از توقف بازو به سمت بالا از ۲ ثانیه تا ۲۵۵ ثانیه	>d001								
جهت حرکت بازو ، بعد از اتصال مجدد برق <table> <tr> <th>نحوه عملکرد</th><th>شماره ورودیها</th></tr> <tr> <td>بعد از اتصال مجدد برق، با زدن ریموت بازو به سمت پایین حرکت می کند</td><td>d000</td></tr> <tr> <td>بعد از اتصال مجدد برق، بازو به آرامی در جهت صحیح حرکت میکند</td><td>d001</td></tr> </table>	نحوه عملکرد	شماره ورودیها	بعد از اتصال مجدد برق، با زدن ریموت بازو به سمت پایین حرکت می کند	d000	بعد از اتصال مجدد برق، بازو به آرامی در جهت صحیح حرکت میکند	d001	P053		
نحوه عملکرد	شماره ورودیها								
بعد از اتصال مجدد برق، با زدن ریموت بازو به سمت پایین حرکت می کند	d000								
بعد از اتصال مجدد برق، بازو به آرامی در جهت صحیح حرکت میکند	d001								
شتاب حرکت از آرام به تند (افزایش سرعت به صورت تدریجی) <table> <tr> <th>نحوه عملکرد</th><th>شماره ورودیها</th></tr> <tr> <td>حالت تدریجی غیر فعال است. بازو با سرعت تعیین شده حرکت می کند</td><td>d000</td></tr> <tr> <td>بازو به آرامی حرکت کرده تا به سرعت تعیین شده برسد</td><td>d001</td></tr> <tr> <td>بازو در وقت بیشتری نسبت به ۰.۰۱ به سرعت تعیین شده میرسد</td><td>d002</td></tr> </table>	نحوه عملکرد	شماره ورودیها	حالت تدریجی غیر فعال است. بازو با سرعت تعیین شده حرکت می کند	d000	بازو به آرامی حرکت کرده تا به سرعت تعیین شده برسد	d001	بازو در وقت بیشتری نسبت به ۰.۰۱ به سرعت تعیین شده میرسد	d002	P054
نحوه عملکرد	شماره ورودیها								
حالت تدریجی غیر فعال است. بازو با سرعت تعیین شده حرکت می کند	d000								
بازو به آرامی حرکت کرده تا به سرعت تعیین شده برسد	d001								
بازو در وقت بیشتری نسبت به ۰.۰۱ به سرعت تعیین شده میرسد	d002								
تعیین حرکت موتور بعد از برخورد به مانع در حین باز شدن <table> <tr> <th>نحوه عملکرد</th><th>شماره ورودیها</th></tr> <tr> <td>بازو در حین پایین آمدن بعد از برخورد به سمت بالا حرکت می کند</td><td>d000</td></tr> <tr> <td>بازو در حین پایین آمدن بعد از برخورد، چند ثانیه در جهت بالا حرکت کند؟</td><td>>d000</td></tr> </table>	نحوه عملکرد	شماره ورودیها	بازو در حین پایین آمدن بعد از برخورد به سمت بالا حرکت می کند	d000	بازو در حین پایین آمدن بعد از برخورد، چند ثانیه در جهت بالا حرکت کند؟	>d000	P055		
نحوه عملکرد	شماره ورودیها								
بازو در حین پایین آمدن بعد از برخورد به سمت بالا حرکت می کند	d000								
بازو در حین پایین آمدن بعد از برخورد، چند ثانیه در جهت بالا حرکت کند؟	>d000								

توضیحات	شماره پارامترها						
تعیین حرکت موتور بعد از برخورد به مانع در حین بسته شدن <table> <tr> <th>نحوه عملکرد</th><th>شماره ورودیها</th></tr> <tr> <td>بازو در حین پایین آمدن بعد از برخورد به سمت بالا حرکت می کند</td><td>d000</td></tr> <tr> <td>بازو در حین پایین آمدن بعد از برخورد، چند ثانیه در جهت بالا حرکت کند؟</td><td>d000 > بیشتر از</td></tr> </table>	نحوه عملکرد	شماره ورودیها	بازو در حین پایین آمدن بعد از برخورد به سمت بالا حرکت می کند	d000	بازو در حین پایین آمدن بعد از برخورد، چند ثانیه در جهت بالا حرکت کند؟	d000 > بیشتر از	P056
نحوه عملکرد	شماره ورودیها						
بازو در حین پایین آمدن بعد از برخورد به سمت بالا حرکت می کند	d000						
بازو در حین پایین آمدن بعد از برخورد، چند ثانیه در جهت بالا حرکت کند؟	d000 > بیشتر از						
حالت خلاص کردن آسان هنگام توقف بازو، چرخنده ها برای حفظ قدرت تحت فشار هستند با این پارامتر می توانید از ۱ تا ۲۰ میلی ثانیه چرخنده ها را عکس جهت حرکت بازو حرکت دهید تا سیستم به راحتی خلاص شود <table> <tr> <th>نحوه عملکرد</th><th>شماره ورودیها</th></tr> <tr> <td>آسان سازی غیر فعال است</td><td>d000</td></tr> <tr> <td>تنظیم از ۱ میلی ثانیه تا ۲۰ میلی ثانیه 1x25 ms ... 20 x 25 ms</td><td>d001</td></tr> </table>	نحوه عملکرد	شماره ورودیها	آسان سازی غیر فعال است	d000	تنظیم از ۱ میلی ثانیه تا ۲۰ میلی ثانیه 1x25 ms ... 20 x 25 ms	d001	P057
نحوه عملکرد	شماره ورودیها						
آسان سازی غیر فعال است	d000						
تنظیم از ۱ میلی ثانیه تا ۲۰ میلی ثانیه 1x25 ms ... 20 x 25 ms	d001						
بعد از تشخیص مانع ، روتور چند بار در جهت باز شدن بچرخد؟ برای اینکه حساسیت سیستم در برخورد با مانع کمتر شود باید مقدار پارامتر ۳۷ را بیشتر و مقدار این پارامتر را کمتر کنید <table> <tr> <th>نحوه عملکرد</th><th>شماره ورودیها</th></tr> <tr> <td>بازو در حین بالا آمدن بعد از برخورد، روتور یک بار به سمت عکس حرکت می کند</td><td>d001</td></tr> <tr> <td>بیشترین مقدار حرکت روتور</td><td>d255</td></tr> </table>	نحوه عملکرد	شماره ورودیها	بازو در حین بالا آمدن بعد از برخورد، روتور یک بار به سمت عکس حرکت می کند	d001	بیشترین مقدار حرکت روتور	d255	P058
نحوه عملکرد	شماره ورودیها						
بازو در حین بالا آمدن بعد از برخورد، روتور یک بار به سمت عکس حرکت می کند	d001						
بیشترین مقدار حرکت روتور	d255						
بعد از تشخیص مانع ، روتور چند بار در جهت بسته شدن بچرخد؟ برای اینکه حساسیت سیستم در برخورد با مانع کمتر شود باید مقدار پارامتر ۳۸ را بیشتر و مقدار این پارامتر را کمتر کنید <table> <tr> <th>نحوه عملکرد</th><th>شماره ورودیها</th></tr> <tr> <td>بازو در حین پایین آمدن بعد از برخورد، روتور یک بار به سمت عکس حرکت می کند</td><td>d001</td></tr> <tr> <td>بیشترین مقدار حرکت روتور</td><td>d255</td></tr> </table>	نحوه عملکرد	شماره ورودیها	بازو در حین پایین آمدن بعد از برخورد، روتور یک بار به سمت عکس حرکت می کند	d001	بیشترین مقدار حرکت روتور	d255	P059
نحوه عملکرد	شماره ورودیها						
بازو در حین پایین آمدن بعد از برخورد، روتور یک بار به سمت عکس حرکت می کند	d001						
بیشترین مقدار حرکت روتور	d255						

توضیحات	شماره پارامترها										
تنظیم فشار مضاعف بعد از پایین آمدن بازو <table border="1" data-bbox="611 268 1024 575"> <tr> <th>نحوه عملکرد</th><th>شماره ورودیها</th></tr> <tr> <td>فشار به صورت اتوماتیک تنظیم می شود</td><td>d000</td></tr> <tr> <td>بیشترین مقدار فشار</td><td>d100 %</td></tr> </table>	نحوه عملکرد	شماره ورودیها	فشار به صورت اتوماتیک تنظیم می شود	d000	بیشترین مقدار فشار	d100 %	P060				
نحوه عملکرد	شماره ورودیها										
فشار به صورت اتوماتیک تنظیم می شود	d000										
بیشترین مقدار فشار	d100 %										
تعیین جهت و محل نصب سیستم راه بند (تغییر جهت حرکت موتور) اگر سیستم در داخل محوطه سمت راست نصب شده است مقدار پارامتر بر روی ۰۰۰ می باشد مقدار پیش فرض کارخانه d000  اگر سیستم در داخل محوطه سمت چپ نصب شده است مقدار پارامتر بر روی ۰۰۱ می باشد 	P063										
Reset شدن تعداد کارکرد دستگاه <table border="1" data-bbox="496 1516 1264 2004"> <tr> <th>شماره ورودی</th><th>توضیحات</th></tr> <tr> <td>d000</td><td>بعد از ۱۰۰ بار کارکرد ، مقدار کارکرد صفر</td></tr> <tr> <td>d001</td><td>بعد از ۱۰۰۰ بار کارکرد ، مقدار کارکرد صفر</td></tr> <tr> <td>d002</td><td>بعد از ۱۰۰۰۰ بار کارکرد ، مقدار کارکرد صفر</td></tr> <tr> <td>d003</td><td>بعد از ۱۰۰۰۰۰ بار کارکرد ، مقدار کارکرد صفر</td></tr> </table>	شماره ورودی	توضیحات	d000	بعد از ۱۰۰ بار کارکرد ، مقدار کارکرد صفر	d001	بعد از ۱۰۰۰ بار کارکرد ، مقدار کارکرد صفر	d002	بعد از ۱۰۰۰۰ بار کارکرد ، مقدار کارکرد صفر	d003	بعد از ۱۰۰۰۰۰ بار کارکرد ، مقدار کارکرد صفر	P064
شماره ورودی	توضیحات										
d000	بعد از ۱۰۰ بار کارکرد ، مقدار کارکرد صفر										
d001	بعد از ۱۰۰۰ بار کارکرد ، مقدار کارکرد صفر										
d002	بعد از ۱۰۰۰۰ بار کارکرد ، مقدار کارکرد صفر										
d003	بعد از ۱۰۰۰۰۰ بار کارکرد ، مقدار کارکرد صفر										

توضیحات	شماره پارامترها												
تعیین دوره سرویس و نگهداری از طریق فلاشر بعد از تعداد مشخص شده ، قبل از باز شدن درب فلاشر برای ۴ثانیه چشمک می زند و بعد از آن درب باز می شود. از این طریق می توان به مصرف کننده اعلام کرد که دوره سرویس و نگهداری رسیده است وبا نصاب تماس بگیرند. <table border="1"> <thead> <tr> <th>نحوه عملکرد</th><th>شماره ورودیها</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>تعیین دوره سرویس و نگهداری غیر فعال است</td><td>d000</td></tr> <tr> <td>تعیین دوره سرویس پس از ۵۰×۱=دوره سرویس</td><td>d001</td></tr> <tr> <td>تعیین دوره سرویس پس از ۵۰×۲۵۵=دوره سرویس</td><td>d255</td></tr> </tbody> </table>	نحوه عملکرد	شماره ورودیها	تعیین دوره سرویس و نگهداری غیر فعال است	d000	تعیین دوره سرویس پس از ۵۰×۱=دوره سرویس	d001	تعیین دوره سرویس پس از ۵۰×۲۵۵=دوره سرویس	d255	P065				
نحوه عملکرد	شماره ورودیها												
تعیین دوره سرویس و نگهداری غیر فعال است	d000												
تعیین دوره سرویس پس از ۵۰×۱=دوره سرویس	d001												
تعیین دوره سرویس پس از ۵۰×۲۵۵=دوره سرویس	d255												
تعیین عملکرد فلاشر <table border="1"> <thead> <tr> <th>نحوه عملکرد</th><th>شماره ورودیها</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>ولتاژ خروجی به صورت چشمک زن</td><td>d000</td></tr> <tr> <td>ولتاژ خروجی به صورت ثابت</td><td>d001</td></tr> </tbody> </table>	نحوه عملکرد	شماره ورودیها	ولتاژ خروجی به صورت چشمک زن	d000	ولتاژ خروجی به صورت ثابت	d001	P066						
نحوه عملکرد	شماره ورودیها												
ولتاژ خروجی به صورت چشمک زن	d000												
ولتاژ خروجی به صورت ثابت	d001												
تعیین نوع عملکرد لبه ایمنی شماره ۱ (در صورت استفاده) <table border="1"> <thead> <tr> <th>نحوه عملکرد</th><th>شماره ورودیها</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>لبه ایمنی همیشه فعال است</td><td>d000</td></tr> <tr> <td>لبه ایمنی فقط هنگام بسته شدن فعال است</td><td>d001</td></tr> <tr> <td>لبه ایمنی فقط هنگام بسته شدن و قبل از حرکت فعال می شود</td><td>d002</td></tr> <tr> <td>لبه ایمنی فقط هنگام باز شدن فعال است</td><td>d003</td></tr> <tr> <td>لبه ایمنی فقط هنگام باز شدن و قبل از هر حرکت فعال می شود</td><td>d004</td></tr> </tbody> </table>	نحوه عملکرد	شماره ورودیها	لبه ایمنی همیشه فعال است	d000	لبه ایمنی فقط هنگام بسته شدن فعال است	d001	لبه ایمنی فقط هنگام بسته شدن و قبل از حرکت فعال می شود	d002	لبه ایمنی فقط هنگام باز شدن فعال است	d003	لبه ایمنی فقط هنگام باز شدن و قبل از هر حرکت فعال می شود	d004	P067
نحوه عملکرد	شماره ورودیها												
لبه ایمنی همیشه فعال است	d000												
لبه ایمنی فقط هنگام بسته شدن فعال است	d001												
لبه ایمنی فقط هنگام بسته شدن و قبل از حرکت فعال می شود	d002												
لبه ایمنی فقط هنگام باز شدن فعال است	d003												
لبه ایمنی فقط هنگام باز شدن و قبل از هر حرکت فعال می شود	d004												

شماره پارامترها	توضیحات												
P068	تعیین نوع عملکرد لبه ایمنی شماره ۲ (در صورت استفاده) <table> <tr> <th>نحوه عملکرد</th><th>شماره ورودیها</th></tr> <tr> <td>لبه ایمنی همیشه فعال است</td><td>d000</td></tr> <tr> <td>لبه ایمنی فقط هنگام بسته شدن فعال است</td><td>d001</td></tr> <tr> <td>لبه ایمنی فقط هنگام بسته شدن و قبل از حرکت فعال می شود</td><td>d002</td></tr> <tr> <td>لبه ایمنی فقط هنگام باز شدن فعال است</td><td>d003</td></tr> <tr> <td>لبه ایمنی فقط هنگام باز شدن و قبل از هر حرکت فعال می شود</td><td>d004</td></tr> </table>	نحوه عملکرد	شماره ورودیها	لبه ایمنی همیشه فعال است	d000	لبه ایمنی فقط هنگام بسته شدن فعال است	d001	لبه ایمنی فقط هنگام بسته شدن و قبل از حرکت فعال می شود	d002	لبه ایمنی فقط هنگام باز شدن فعال است	d003	لبه ایمنی فقط هنگام باز شدن و قبل از هر حرکت فعال می شود	d004
نحوه عملکرد	شماره ورودیها												
لبه ایمنی همیشه فعال است	d000												
لبه ایمنی فقط هنگام بسته شدن فعال است	d001												
لبه ایمنی فقط هنگام بسته شدن و قبل از حرکت فعال می شود	d002												
لبه ایمنی فقط هنگام باز شدن فعال است	d003												
لبه ایمنی فقط هنگام باز شدن و قبل از هر حرکت فعال می شود	d004												
P070	سرعت شتابگیری (حرکت از آرام به تند و از تند به آرام) در زمان تعیین شده ،سرعت از صفر شتاب گرفته تا به سرعت اولیه که تعیین شده می رسد <table> <tr> <th>نحوه عملکرد</th><th>شماره ورودیها</th></tr> <tr> <td>غیر فعال کردن شتاب گیری</td><td>d000</td></tr> <tr> <td>به ازای هر عدد تعیین شده × ۰/۰۰۶ ثانیه</td><td>d000 > بیشتر از</td></tr> </table>	نحوه عملکرد	شماره ورودیها	غیر فعال کردن شتاب گیری	d000	به ازای هر عدد تعیین شده × ۰/۰۰۶ ثانیه	d000 > بیشتر از						
نحوه عملکرد	شماره ورودیها												
غیر فعال کردن شتاب گیری	d000												
به ازای هر عدد تعیین شده × ۰/۰۰۶ ثانیه	d000 > بیشتر از												
P071	آزمایش خودکار ولتاژ خروجی ولتاژ های خروجی ۲۴ مستقیم آزمایش می شود تا به مصرف کننده های متصل شده به برد آسیبی وارد نشود <table> <tr> <th>نحوه عملکرد</th><th>شماره ورودیها</th></tr> <tr> <td>آزمایش ولتاژ خروجی غیر فعال است</td><td>d000</td></tr> <tr> <td>آزمایش ولتاژ خروجی فعال است</td><td>d001</td></tr> </table>	نحوه عملکرد	شماره ورودیها	آزمایش ولتاژ خروجی غیر فعال است	d000	آزمایش ولتاژ خروجی فعال است	d001						
نحوه عملکرد	شماره ورودیها												
آزمایش ولتاژ خروجی غیر فعال است	d000												
آزمایش ولتاژ خروجی فعال است	d001												

علائم خطا در صفحه نمایش	روش های برطرف کردن پیام خطا
ErrP	تنظیم مجدد موقعیت یابی - تابلو فرمان یک بار دستور باز و بسته شدن می دهد با سرعت حرکت آهسته و قدرت زیاد تا زمانی که کورس کامل شده و به پایان برسد. - مطمئن شوید در مسیر بازو مانعی وجود نداشته باشد. - سیستم اشکالاتی را در حرکت بازو مشاهده کرده و تابلو فرمان این هشدار را داده است تا کورس کامل شود. - سیستم پس از هر بار قطع برق این هشدار را داده و یک بار کورس باز و بسته شدن می گیرد. - این کورس گرفتن امکان دارد تا سه بار تکرار شود و بدون هیچگونه نگرانی چندین بار باز و بسته کنید تا کورس کامل شود. - کورس گرفتن دلیل پایین بودن سرعت و بالا بودن قدرت این است که شفت و گیربکس از خورد شدن جلوگیری شود. - پس از پایان کورس گرفتن قدرت و سرعت و شتاب را دوباره تنظیم کنید تا به کارکرد دلخواه دست یابید. - اگر در هنگام کورس گرفتن احساس کردید به بازو و سیستم فشار می آید با دست به بالا و پایین آمدن بازو کمک کنید. - دستورات باز و بسته شدن را از ریموت اصلی شرکت DEA صادر کنید.
Err3	خطای چشم الکترونیک و یا لبه ایمنی - سیم ها و اتصالات را به صورت کامل کنترل کنید. - از عملکرد درست چشم و رله آن و سلامت کامل مطمئن شوید.
Err4	خطای ولتاژ های تابلو فرمان - ممکن است ولتاژهای ورودی برد دچار مشکل شده باشد. - ولتاژ ورودی برق به تابلو فرمان را قطع نمایید و اطمینان حاصل کنید که باتری را هم قطع کرده باشید و سپس ولتاژ را وصل نمایید. - با مولتی متر ولتاژ های ورودی شهری و خروجی ترانس تابلو فرمان را کنترل کنید که به ترتیب ۲۲۰ و ۲۴ ولت باشد. - توسط ریموت اصلی DEA دستور باز شدن دهید. - اگر دوباره این پیغام بر روی صفحه نمایش ظاهر شد برد دچار مشکل شده است و با هماهنگی برای تعمیرات ارسال کنید. پس از فروش ارسال کنید.
Err5	خطای زمان کارکرد مداوم - بیشترین زمان برای کارکرد بدون توقف ۴ دقیقه می باشد. - بازوی اپراتور بعد از برخورد با پایه ثابت باید بایستد و موتور خاموش شود. اگر این اتفاق صورت نگیرد از سالم بودن انکودر مطمئن شوید. - از سالم بودن موتور و برد اطمینان حاصل کنید.
Err6	خطای مانع - درب به مانعی برخورد کرده و یا حدود ۱۰ ثانیه به سیستم فشار وارد شده است. - مانع را از جلوی حرکت بازو خارج کنید. - دستور باز و بسته شدن بازو را توسط ریموت اصلی DEA صادر کنید. - از عملکرد تابلو و موتور و انکودر مطمئن شوید.
Err7	خطای موتور - اتصالات سیم ها چک شود. - انکودر چک شود. - جامپر های J5 و J9 را چک کنید که در جای خود قرار داشته باشند (در پارامتر p029 توضیحات داده شده است). - دستور باز و بسته شدن بازو را توسط ریموت اصلی DEA صادر نمایید. - اگر بعد از دستور باز و بسته شدن دوباره پیام های خطای Err7 مشاهده گردید برد را برای بررسی به واحد خدمات ارسال کنید.
Err9	خطای حافظه پروگرامر - اشکالی در آی سی ها بوجود آمده. - برد را برای بررسی بیشتر به مرکز خدمات ارسال نمایید.

عمل نکردن به هشدارهای زیر باعث صدمات جبران ناپذیری می گردد

- استفاده از دستگاه در شرایط غیر معمول و پیش بینی نشده بسیار خطرناک می باشد و به همین دلیل تمام شرایط قید شده در این دستورالعمل باید رعایت گردد
- این محصول تحت هیچ عنوان نباید در محیط های انفجاری و یا محیط های که دارای فرسایش زیاد می باشد استفاده گردد
- برای اطمینان از ایمنی تجهیزات برقی، همواره فاصله (۴ میلیمتر برای سیمهای بدون روکش و یک میلیمتر برای سیمهای روکش دار) بین کابل های ۲۳۰ ولت و کابل های ولتاژ پایین (موتور، قفل برقی، تجهیزات جانبی و ...) رعایت گردد.
- همه امور مربوط به نصب، تعمیر، نگه داری و نظافت باید توسط افراد واجد شرایط انجام گردد و برق سیستم نیز حتما قطع گردد.
- استفاده از قطعات جانبی و یدکی متفرقه که مربوط به شرکت DEA نمی باشد می تواند باعث آسیب رساندن به افراد، حیوانات، خود محصول و دیگر وسایل گردد. به همین دلیل تنها از قطعات مربوط به شرکت DEA مطابق با دستورالعمل مربوطه استفاده نمایید.
- برآورد غیر صحیح نیروهای ضربه ای باعث آسیب رسیدن به دستگاه می گردد. به همین دلیل رعایت استانداردهای EN12445 و EN12453 الزامی می باشد.
- تشخیص موانع داخلی مطابق با استاندارد EN12453 تنها در صورتی قابل انجام است که از موتور انکودر دار استفاده گردد.

تشریح محصول

تمام راهبند های stop مجهز به تابلو فرمان پیشرفته سری N با سنسور Anti-crash و گیرنده رادیویی ۴۳۳ مگاهرتز، تنظیم سرعت و تنظیم کورس سرعت آهسته در هنگام باز شدن و بسته شدن می باشد.

راهبند Stop برای مکانهایی با تردد بالا و ترافیک زیاد استفاده می گردد.

انتخاب راهبند باید بر اساس عرضه دهنه ورودی و تعداد تردد صورت گیرد.

تجهیزات مربوط به سیستم DEA در "قسمت وسایل جانبی" صفحه... آورده شده است.

راهبند Stop دارای یک موتور الکترو مکانیکال میباشد که مستقیما به شفتی که بازو را بالا و پایین می برد متصل شده است و برای تعادل بازو از یک مجموعه فنر کششی استفاده شده است.

تجهیزات راهبند در داخل یک محفظه استیل رنگ شده قرار داده شده است که دارای یک درب همراه با قفل نیز می باشد.

حمل و نقل

راهبند stop در داخل یک کارتن قرار داده شده است. اگرچه این کارتن حفاظت کافی از دستگاه را انجام می دهد ولی به نکات عنوان شده بر روی کارتن (نحوه حمل و نقل و انبار کردن) توجه نمایید.

مشخصات فنی stop24 net/L ۴ تا ۶ متر

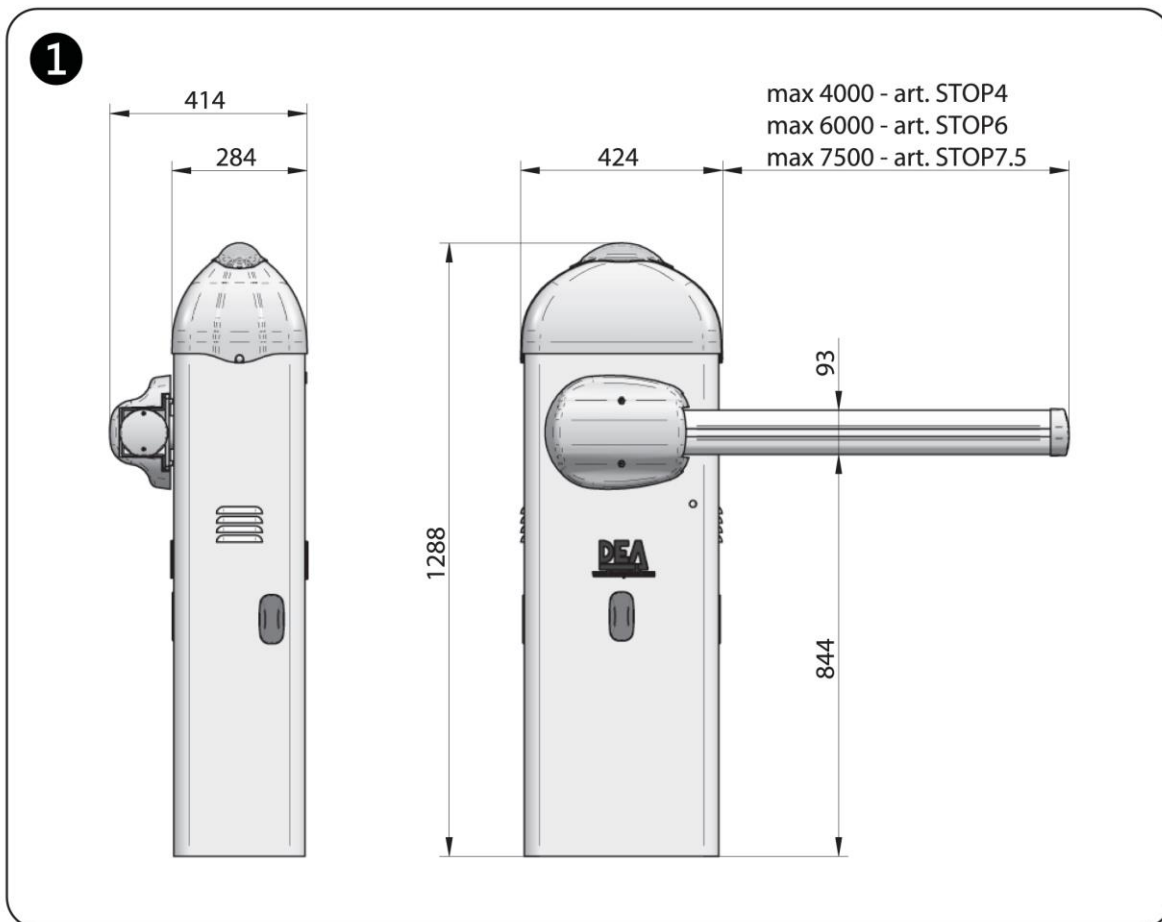
ولتاژ برق مصرفی	۲۴ ولت
توان مصرفی	۱۲۰ وات
نوع بازو استفاده شده	Art. LED (4-6)
تعداد کارکرد در هر ساعت	۲۵۰
ماکزیمم تعداد کارکرد در ۲۴ ساعت	۲۰۰۰
محدوده دمایی برای کارکرد مناسب دستگاه	۵۰+ تا ۲۰- درجه سانتیگراد
زمان باز شدن ۹۰ درجه	۵.۳ ثانیه
وزن محصول با بسته بندی	۷۹ کیلوگرم

ولتاژ برق ورودی	۲۳۰ ولت
درجه حفاظت	IP 34
طول و نوع بازو	Art. LED (4-6)
F2 فیوز	بازوهای ۴ تا ۵ متری ۲ آمپر و بازوهای ۶ متر و بیشتر ۳.۱۵ آمپر
F1 فیوز	۱۵ آمپر
جریان مصرفی خروجی های ۲۴ ولت	2×7A
خروجی تجهیزات جانبی	۲۴ ولت مستقیم با حداکثر جریان ۲۰۰ میلی آمپر
خروجی لامپ پارکینگ	۲۴ ولت مستقیم با حداکثر توان ۱۵ وات
خروجی قفل برقی	۲۴ ولت مستقیم با حداکثر توان ۱۵ وات
خروجی لامپ فلاشر	۲۴ ولت مستقیم با حداکثر توان ۱۵ وات
دمای کارکرد	۵۰+ تا ۲۰- درجه سانتیگراد
فرکانس گیرنده رادیویی	۴۳۳.۹۲ مگا هرتز
نوع ریموت	DIP switch-HCS rolling code- HCS fix code
قابلیت معرفی حداکثر تعداد ریموت	۱۰۰ عدد

نصب و مونتاز

نکات مهم برای نصب صحیح

- انتخاب مدل صحیح راهبند با توجه به شرایط محیط، خاک و تعداد کارکرد
- انتخاب صحیح مکان نصب و تجهیزات جانبی
- با توجه به اندازه راهبند، فضای مناسب و کافی در محل نصب به راهبند اختصاص داده شود (شکل ۱)



نحوه نصب راهبند به زمین

راهبند stop را به دو طریق می توان به زمین متصل کرد

به وسیله رول بلت
ابتدا مطمئن گردید که آماده سازی مکان نصب به درستی انجام شده است و کانال های مربوط به عبور کابل های برق به درستی ایجاد شده است

راهبند را توسط رول بلت های مناسب به زمین فیکس نمایید

به وسیله صفحه ستون

با توجه به نوع خاک و زمین محل نصب، گودالی مناسب حفر نمایید

کانالهای مربوط به عبور کابل های برق را حفر نمایید

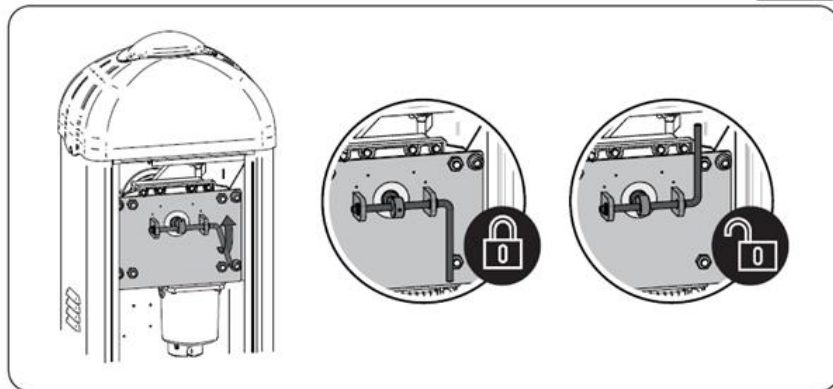
صفحه ستون را داخل گودال قرار دهید به طوریکه حدود ۲۰ میلیمتر بالاتر از سطح زمین قرار گیرد

گودال را با بتن مناسب پر نمایید و اجازه دهید که بتن محکم گردد

راهبند را بر روی صفحه ستون قرار دهید و آن را توسط مهره های نمره ۱۲ به صفحه ستون محکم نمایید

چگونگی خلاص کردن راهبند

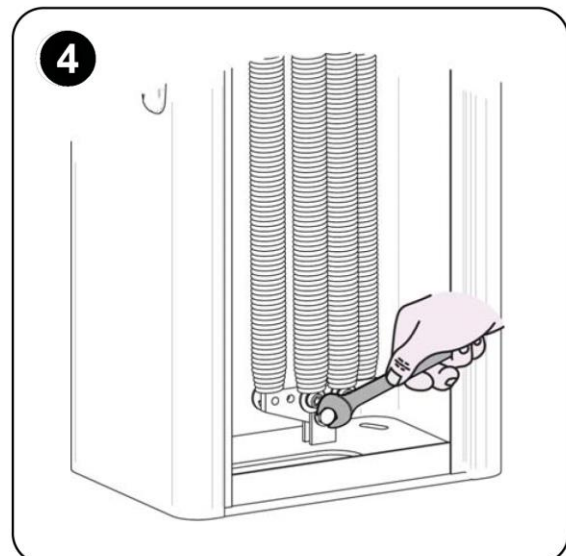
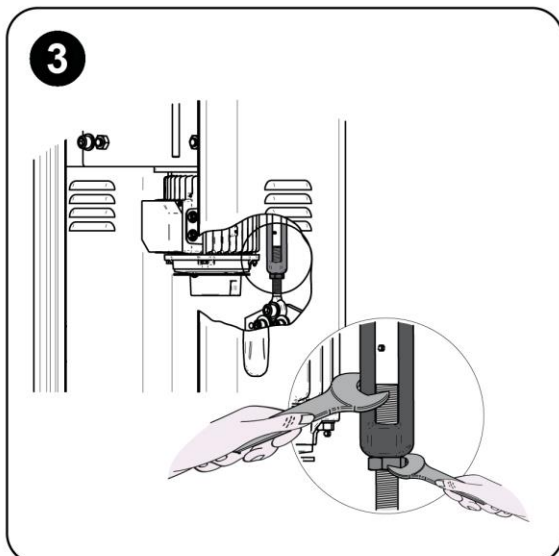
برای خلاص کردن راهبند، اهرمی که در داخل راهبند و در قسمت مرکزی آن قرار گرفته است را آزاد نمایید. (بالا بردن اهرم باعث خلاص شدن بازو و پایین کشیدن آن باعث درگیر شدن راهبند بازو می گردد). هنگام خلاص کردن راهبند به منظور جلوگیری از آسیب دیدن افراد، حتماً بازو را با دست نگه دارید تا بازو به طور ناگهانی سقوط نکند
به منظور اطمینان از خلاص شدن بازو، آن را با دست به بالا و پایین نمایید

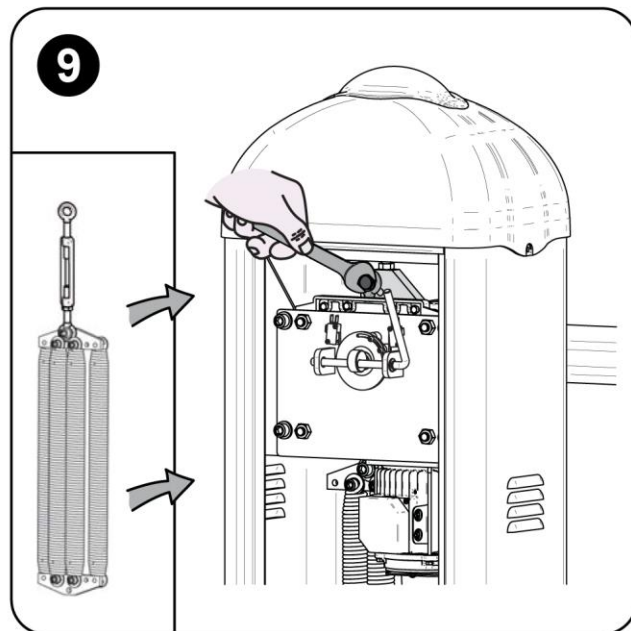


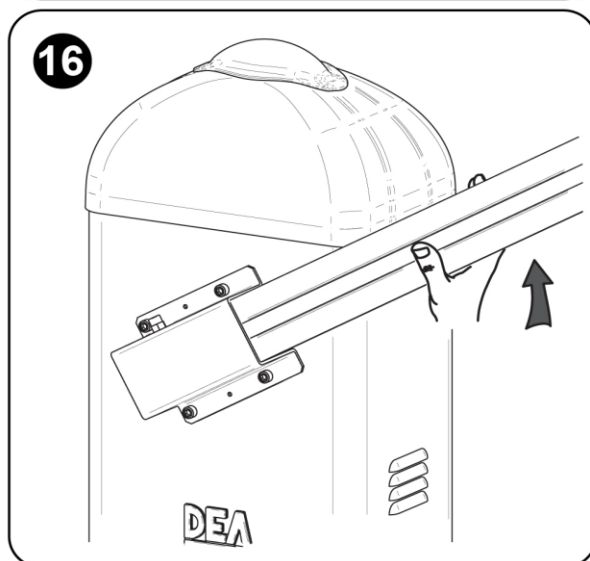
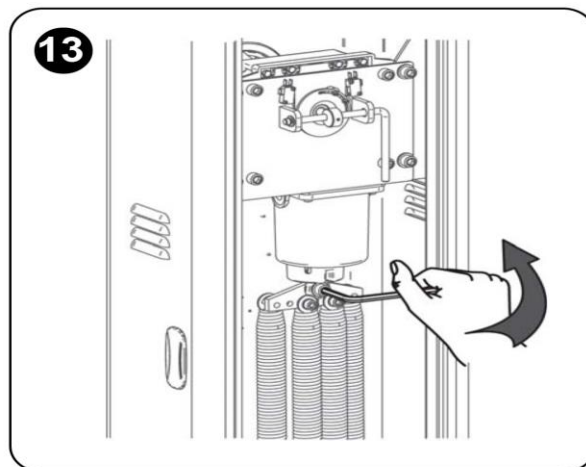
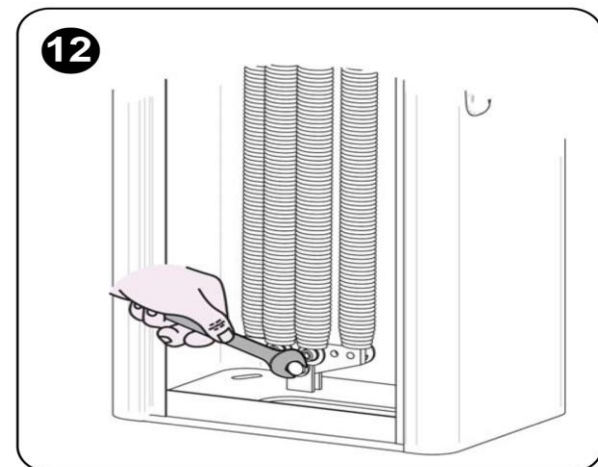
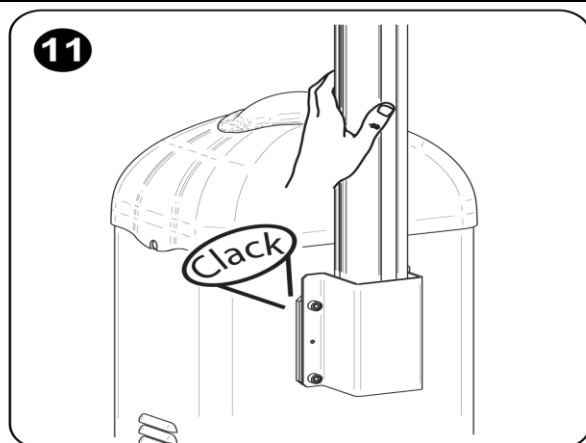
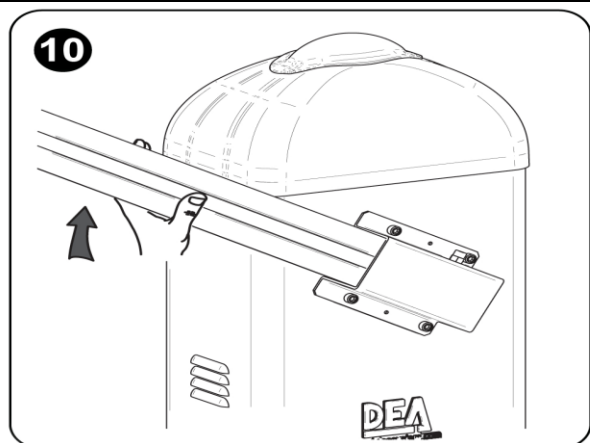
نحوه چپ گرد کردن سیستم

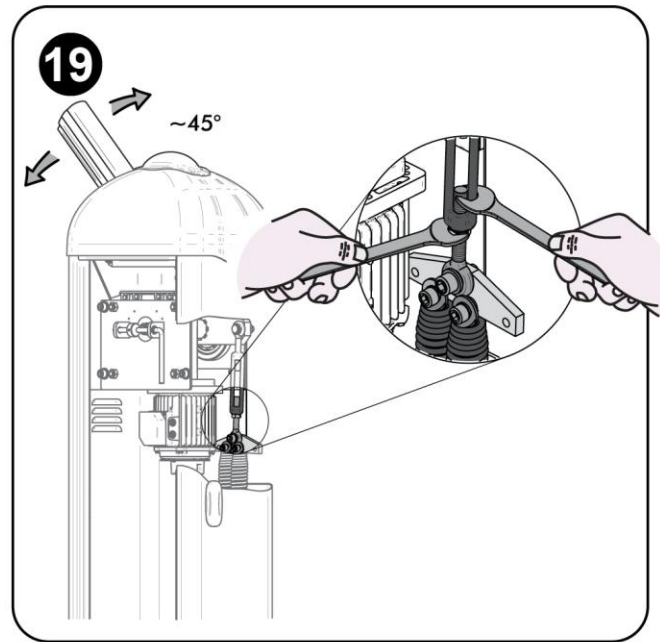
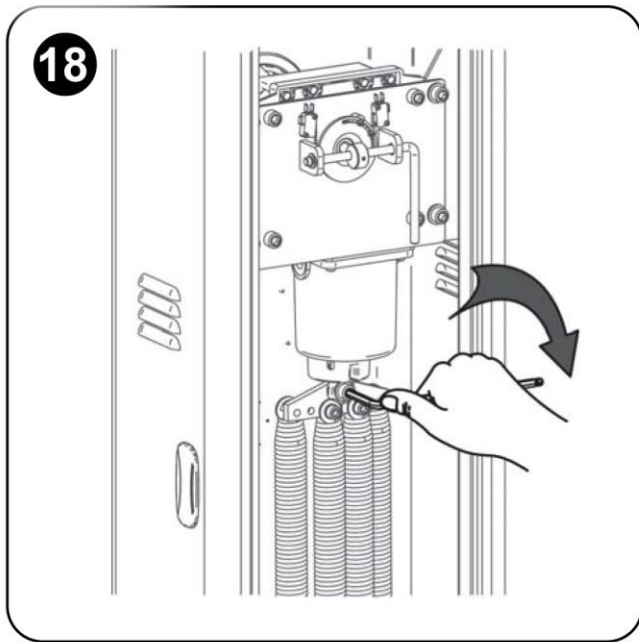
احتیاط: هنگام چپ گرد کردن سیستم حتماً یک نفر باید بازو را نگه دارد تا در هنگام آزاد کردن فنرها، بازو سقوط نکند

- ابتدا برق دستگاه را قطع نمایید
- مهره نشان داده شده در شکل 4 را شل نمایید به طوریکه رابط فنرها را آزاد گردد
- مهره نشان داده شده در شکل 5 را نیز باز نمایید
- برق سیستم را وصل نمایید و به منظور برعکس کردن جهت موتور پارامتر 63 را به یک تغییر دهید $P63=1$
- به $P001$ رفته و با فشار دادن دکمه +، بازو را بالا برده به طوریکه در حالت کاملاً عمودی قرار بگیرد
- برق سیستم را قطع نمایید
- مطابق شکل 7 پیچ مربوطه را باز نمایید
- راهبند را توسط اهرم مربوطه خلاص نمایید
- مطابق شکل 8 نگه دارند بازو را 90 درجه بچرخانید تا بازو در حالت افقی قرار بگیرد
- بازو را مطابق شکل 9 در حالت افقی بر روی راهبند نصب نمایید
- سیستم فنر بندی را مطابق شکل 10 بر روی راهبند نصب نمایید
- بازو را توسط دست در موقعیت 45 درجه قرار دهید سپس با پایین آوردن اهرم خلاص کن، سیستم را از حالت خلاص بودن خارج نمایید
- مطابق شکل 11 توسط دست بازو را به آرامی بالا برده تا راهبند درگیر گردد
- احتیاط: در هنگام بالا بردن بازو (به دلیل درگیر نشدن گیربکس راهبند) احتمال سقوط بازو وجود دارد
- مطابق با شکل 13 پیچ مربوط به رابط فنر را محکم نمایید
- مطابق با شکل 20، پیچ تنظیم فنر را به قدر محکم نمایید تا بازو در حالت 45 درجه قرار بگیرد. سپس مهره آن را ببندید تا از تنظیم خارج نشود

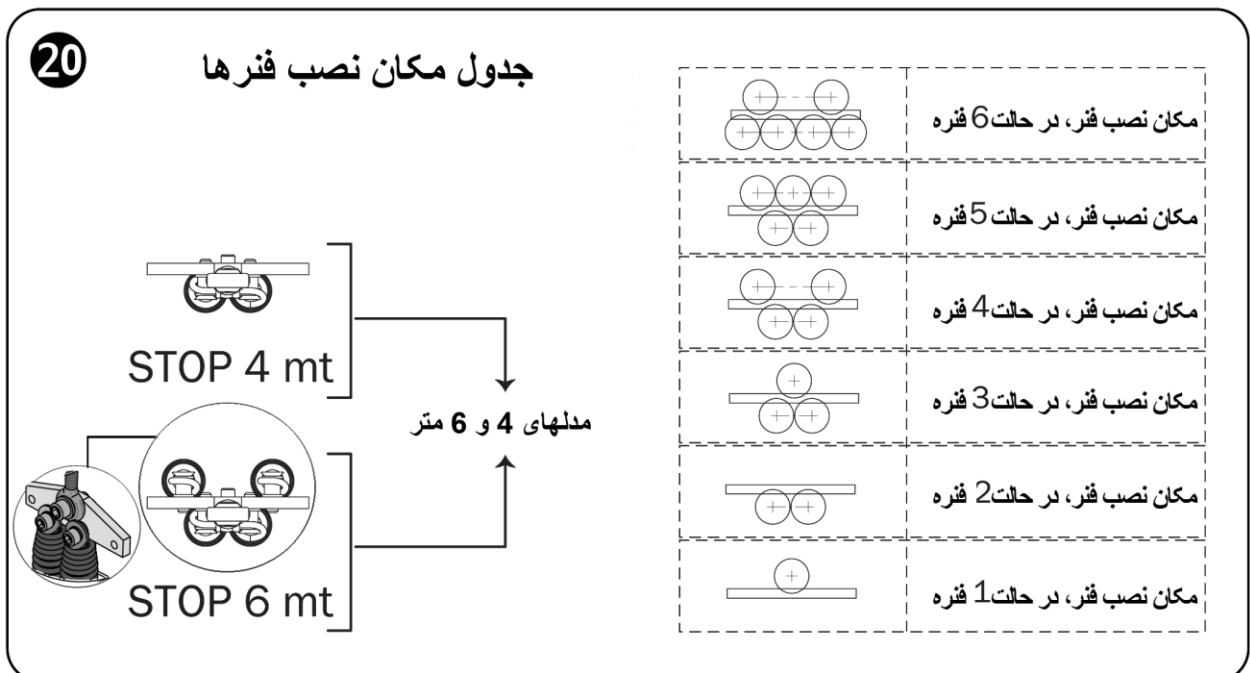








– نحوه انتخاب مکان نصب فنرها



نحوه نصب بازو

- مطمئن گردید که نگه دارنده بازو در حالت عمودی است (در این حالت فنر ها تحت کشش نیستند)
- مطابق با شکل 14 پیچ مربوطه را باز نمایید
- مطابق با شکل 16 بازو را به صورت افقی در داخل نگه دارنده قرار دهید
- بازو را توسط دست تا موقعیت 45 درجه بالا بیاورید و سپس اهرم خلاص کن سیستم را به سمت پایین بکشید تا راهبند از حالت خلاص بودن خارج شود
- مطابق شکل 17 بازو را توسط دست به آرامی بالا بیاورید. در این حالت هنگامی که بازو در موقعیت 90 درجه قرار بگیرد گیربکس همراه با صدای کلیک در گیر می گردد
- احتیاط: در هنگام بالا بردن بازو (به دلیل در گیر نشدن گیربکس راهبند) احتمال سقوط بازو وجود دارد
- مطابق با شکل 19 سیستم فنر بندی را متصل نمایید
- مطابق با شکل 20، پیچ تنظیم فنر را به قدر محکم نمایید تا بازو در حالت 45 درجه قرار بگیرد. سپس مهره آن را ببندید تا از تنظیم خارج نشود

جدول ترمینالهای برد

شماره ترمینالها	توضیحات
۱-۲	خروجی ۲۴ ولت مستقیم جهت وسایل جانبی با حداکثر ۲۰۰ میلی آمپر
۳-۴	ورودی ۲۲ ولت متناوب از ترانس
۵-۶	ورودی ۲۴ ولت مستقیم از باتری و یا پنل خورشیدی (به جهت مثبت و منفی باتری دقت شود)
۷-۸	خروجی موتور ۱
۹	سیم اتصال به بدنه
۱۰-۱۱	خروجی موتور ۲ (در صورت موجود)
۱۲-۱۳	خروجی ۲۴ ولت مستقیم جهت لامپ پارکینگ. (حداکثر ۱۵ وات)
۱۴-۱۵	(جهت نصب قفل) ترمینال ۱۴ قطب - و ترمینال ۱۵ قطب +
۱۶-۱۷	خروجی ۲۴ ولت مستقیم جهت فلاشر. (حداکثر ۱۵ وات)
۱۸-۱۹	ورودی ۶ بدون استفاده
۲۰-۲۱	ورودی ۵ بدون استفاده
۲۲-۲۳	ورودی ۴ بدون استفاده
۲۴-۲۵	ورودی ۳ بدون استفاده
۲۶-۲۷	چشم الکترونیکی (در صورت عدم استفاده پل شود)
۲۸-۲۹	کلید استارت. در هنگام تحریک بازو بالا و پایین می آید. عملکرد به صورت $P49=1$ عملکرد به صورت معکوس و $P49=0$ step by step
۳۰	سیم تک رشته آنتن هوایی
۳۱	سیم افشان آنتن هوایی
۳۲-۳۳	در حال حاضر بدون استفاده
CON 1	برق ورودی ۲۳۰ ولت (± 10) با فرکانس ۵۰/۶۰ هرتز
انکودر	
موقعیت A = عملکرد با انکودر ($P29=0$)	
موقعیت B = عملکرد بدون انکودر ($P29=1$)	



جدول انتخاب و محل نصب فنر

طول بازو	نوار ال ای دی روی بازو	لبه ایمنی بازو	نرده زیر بازو	پایه متحرک	تعداد فنر	مقدار کشش فنر به میلی متر	محل نصب پیچ فنر
بازو با طول ۴ متر					۲	۰	B
		X			۲	۳۰	B
				X	۲	۵	A
			X		۲	۱۵	A
	X				۲	۰	A
	X			X	۲	۱۰	A
		X		X	۲	۱۵	A
	X	X			۲	۴۰	B
	X	X		X	۲	۱۵	A
			X	X	۳	۱۰	B
	X		X		۲	۲۵	A
	X		X	X	۳	۱۵	B
بازو با طول ۵ متر		X			۳	۰	A
					۳	۳۵	B
				X	۳	۱۰	A
			X		۴	۰	A
	X				۳	۰	A
	X			X	۳	۱۵	A
		X		X	۳	۱۰	A
	X	X			۳	۴۰	B
	X	X		X	۳	۲۰	A
			X	X	۳	۴۰	A
	X		X		۴	۵	A
	X		X	X	۴	۱۰	A
بازو با طول ۶ متر		X			۴	۰	A
					۴	۱۰	A
				X	۴	۱۰	A
			X		۵	۵	A
	X				۴	۵	A
	X			X	۴	۱۵	A
		X		X	۴	۲۰	A
	X	X			۴	۱۵	A
	X	X		X	۴	۳۰	A
			X	X	۵	۱۰	A
	X		X		۵	۱۰	A
	X		X	X	۵	۱۵	A
بازو با طول ۷/۵ متر		X			۵	۲۰	A
					۶	۲۰	A
	X				۶	۵	A
				X	۶	۱۰	A
	X	X			۶	۲۵	A
		X		X	۶	۳۰	A
	X			X	۶	۱۵	A
	X	X		X	۶	۳۵	A