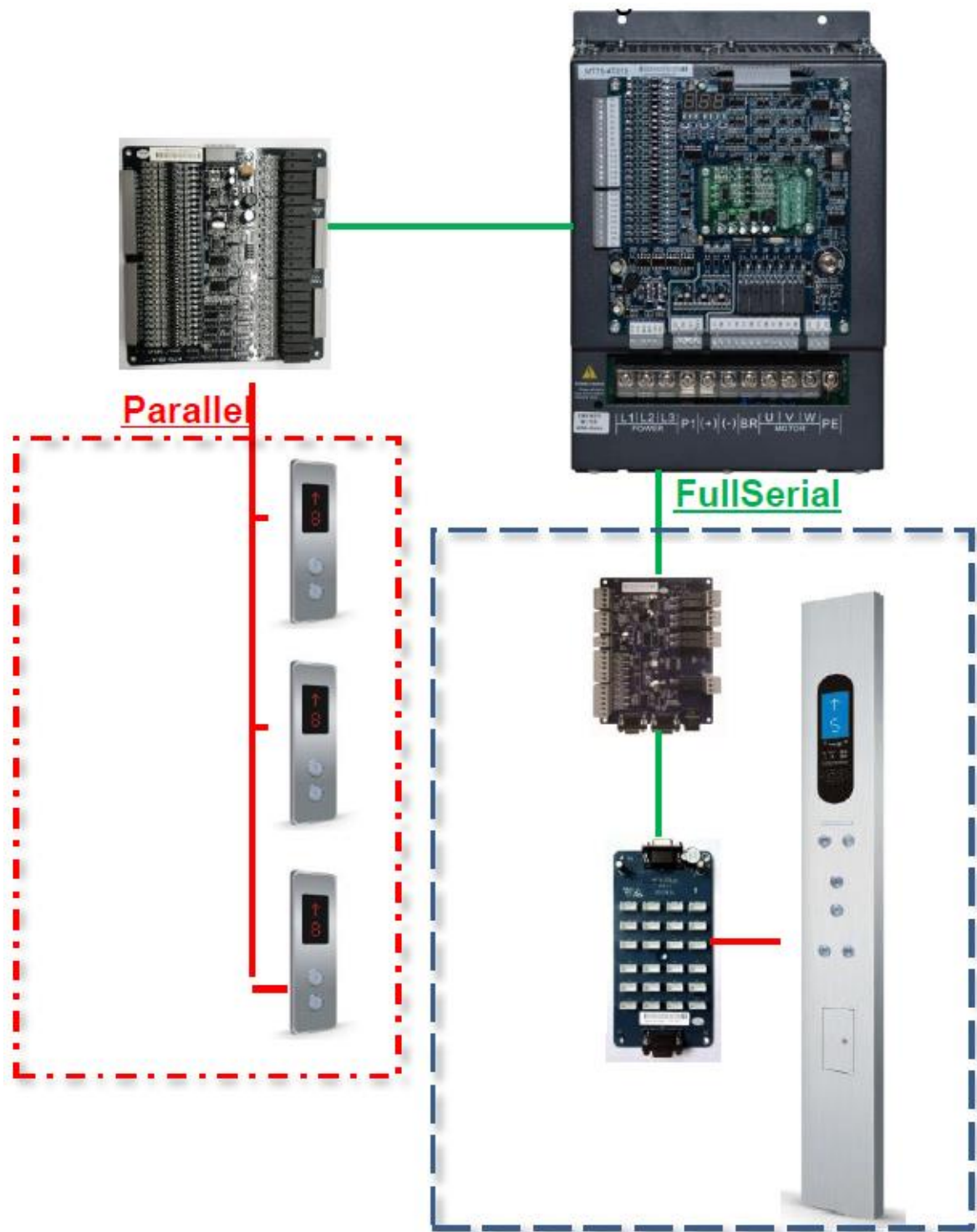


دستورالعمل جامع ILIFT



دستور العمل جامع ILIFT



دستورالعمل جامع ILIFT

چرا ILift ؟

- یکپارچه بودن درایو
- حرکت Direct Approach حرکت شیرجه ای بدون نیاز به سنسور
- کنترل کلی تمامی متعلقات سایت و چاه با کنترل اتوماتیک
- پارامتر تیون اتوماتیک با بار
- استارت بدون شوک با گشتاور اتوماتیک و بدون نیاز به کنترل وزن
- کنترل کننده کی پد و وصل به جعبه رویزیون جهت کنترل پارامترها
- منطبق با اپلیکیشن اندروید
- دارا بودن تمامی ورودی ها و خروجی های قابل برنامه ریزی
- دارا بودن استاندارد و ایمنی مطابق با GB7588-2003 standard
- قیمت مقرون به صرفه و مزیت های رقابتی

ولتاژ ورودی	تکفاز ۲۴۰-۲۰۰ ولت / سه فاز ۳۸۰-۴۶۰ ولت حداکثر نوسان قابل قبول ۱۰٪ / حداکثر میزان عدم تقارن قابل قبول ۳٪
فرکانس ورودی	۵۰/۶۰ هرتز با تلورانس ۵٪
فرکانس خروجی	۰-۱۰۰ هرتز
حداکثر جریان	۱۵۰٪ جریان نامی خروجی برای ۲ دقیقه ۱۸۰٪ جریان نامی خروجی برای ۱۰ ثانیه
مود کنترلی	Closed-loop vector control
دقت کنترل سرعت	±0.05%
گشتاور راه اندازی	۲۰۰٪ گشتاور نامی
فرکانس کریر	1-16KHZ
حداکثر تعداد توقف	۴۸
حداکثر سرعت حرکت	۴ متر بر ثانیه
حداکثر تعداد کنترل گروهی	تا ۸ آسانسور
پروتکل ارتباط سریال	CANBUS,MODBUS
نوع تیون موتور	تیون ایستا و گردشی
شرایط دمایی محیط کار	۱۰- تا ۴۰ درجه
ارتفاع محل نصب	به ازای هر درجه بالاتر از دمای ۴۰ درجه، ۲٪ جریان خروجی را کمتر در نظر بگیرید. کمتر از ۱۰۰۰ متر از سطح دریا (به ازای ارتفاع بالاتر، جریان خروجی را کمتر در نظر بگیرید.)
کلاس حفاظتی	IP20 (عدم حفاظت در مقابل نفوذ آب و گردوخاک)

فهرست مطالب

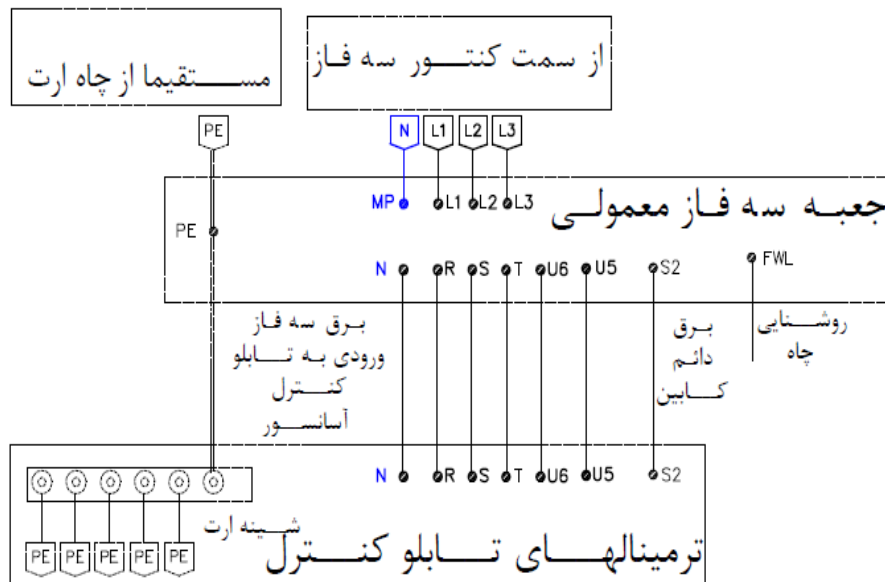
۶	اتصالات جعبه سه فاز
۶	نحوه اتصال ترمینال های قدرت:
۷	اتصال مقاومت ترمز:
۷	جدول انتخاب مقاومت ترمز:
۷	اتصالات فن موتور
۸	نحوه اتصال سنسور حرارتی FTO:
۹	اتصالات ترمز و فیدبک ترمز
۱۰	ترتیب صحیح سربندی تراول ها:
۱۱	اتصالات جعبه رویزیون
۱۲	انواع کارت های انکودر
۱۴	پارامتر های مربوط به انکودر:
۱۴	معرفی برد اصلی MCB
۱۵	تعریف ترمینال های برد اصلی
۱۷	معرفی برد کارکدک CTB
۲۰	معرفی برد CCB
۲۰	نحوه اتصال برد یا بردهای CCB به برد کارکدک:
۲۱	تنظیمات پارامترهای ورودی برد CCB
۲۲	تنظیمات پارامترهای خروجی برد CCB
۲۳	معرفی برد IOB-A
۲۶	معرفی برد AOB-B
۲۷	سیمکشی و نحوه نصب سنسور ADO
۲۸	راهنمای تنظیمات سیستم سخنگو مدل MT70-CHM-B
۳۲	معرفی برد HCB-B1
۳۳	معرفی نمایشگر HCB-U1
۳۴	تنظیمات نمایشگر
۳۵	چیدمان سنسورهای دورانداز و حد انتهایی بالا و پائین:
۳۵	مقادیر پیشنهادی برای فاصله سوئیچ های دورانداز:
۳۶	آماده سازی برای تیون موتور:
۳۸	تیون موتور:
۴۰	حرکت رویزیون:
۴۱	تنظیمات پارامترهای رویزیون
۴۱	آمادگی برای راه اندازی نهایی

دستورالعمل جامع ILIFT

۴۲	تنظیم زمان بندی استارت و استپ
۴۳	شیب حرکتی
۴۴	تنظیمات درب
۴۷	تنظیمات مربوط به شستی:
۴۷	تنظیمات فن و روشنایی
۴۸	تنظیمات دوبلکسی:
۴۹	راه اندازی در حالت دوبلکس:
۵۰	اشتراک گذاری احضارها در کنترل گروهی
۵۱	تنظیمات تراول تایم
۵۱	سیمکشی مربوط به آلامر و چراغ اضطراری
۵۲	تنظیمات ویژه:
۵۲	نحوه احضار گرفتن:
۵۳	سنسور لول
۵۴	حرکت یادگیری شفت:
۵۴	تعداد طبقات:
۵۵	لول گیری طبقات
۵۵	تنظیم نمراتور طبقات:
۵۶	حرکت در وضعیت نرمال:
۵۸	تنظیم PID
۵۸	نجات اضطراری:
۶۰	LOAD DEFAULT
۶۱	خطاهای سیستم:

دستورالعمل جامع ILIFT

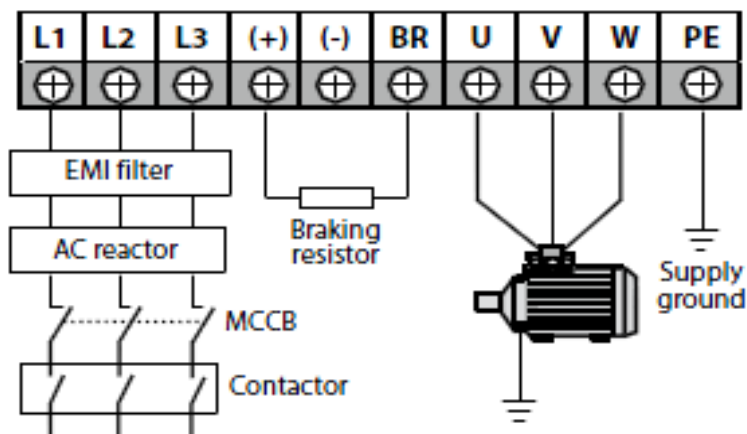
اتصالات جعبه سه فاز



سیم چاه ارت را مستقیما به شینه ارت تابلو متصل کنید.

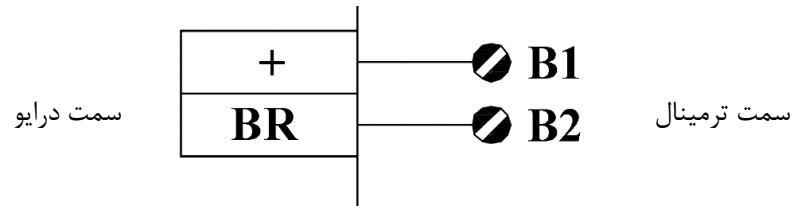
نول شبکه برق (ورودی به تابلو) را به ترمینال N و سه فاز ورودی را به ترمینالهای R,S,T متصل کنید

نحوه اتصال ترمینال های قدرت:



دستورالعمل جامع ILIFT

اتصال مقاومت ترمز:

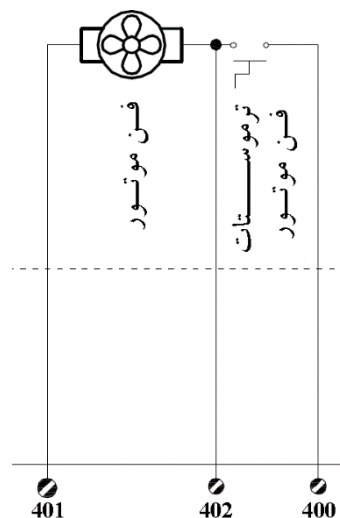


جدول انتخاب مقاومت ترمز:

مقدار اهم پیشنهادی			توان موتور
مقدار پیشنهادی	بیشترین مقدار	کم ترین مقدار	Kw
64	72	56	7.5
40	48	34	11
36	41	34	15
24	31	17	18.5
20	27	17	22
15	20	11	30
12	16	10	37
9	10	7	45
8	8	5	55

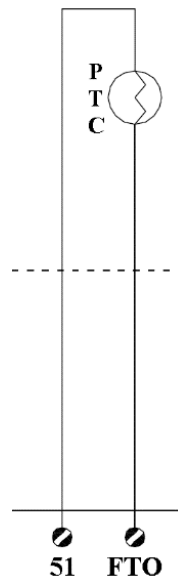
اتصالات فن موتور

فن موتور می بایست بین ترمینال های 401 (نول) و 402 (S7) و 400 (S4) متصل شود.



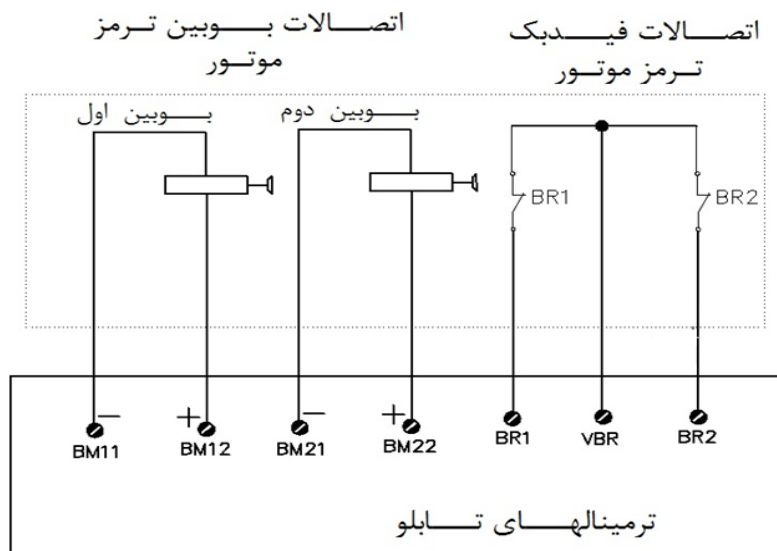
سنسور حرارتی FTO:

سنسور حرارتی می بایست بین ترمینال های FTO و 51 (301 تابلو های قدیم) متصل شود.
تعریف ورودی در روی برد MCB در پارامتر (F12-04=131)

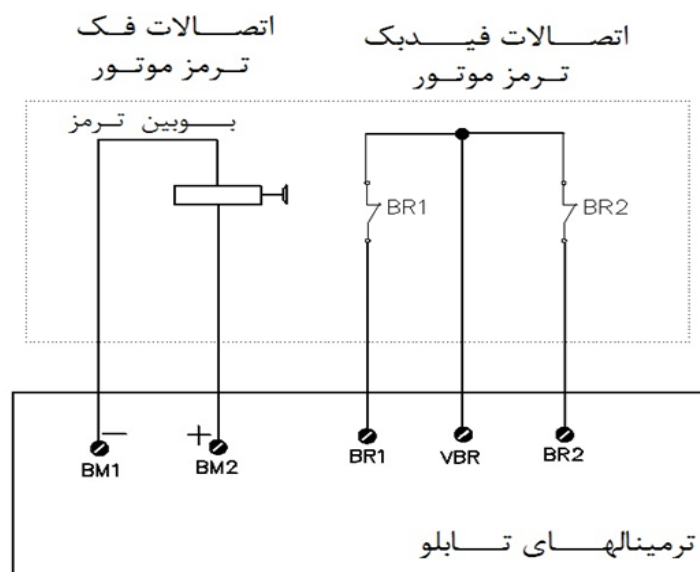


اتصالات ترمز و فیدبک ترمز

گیرلس :



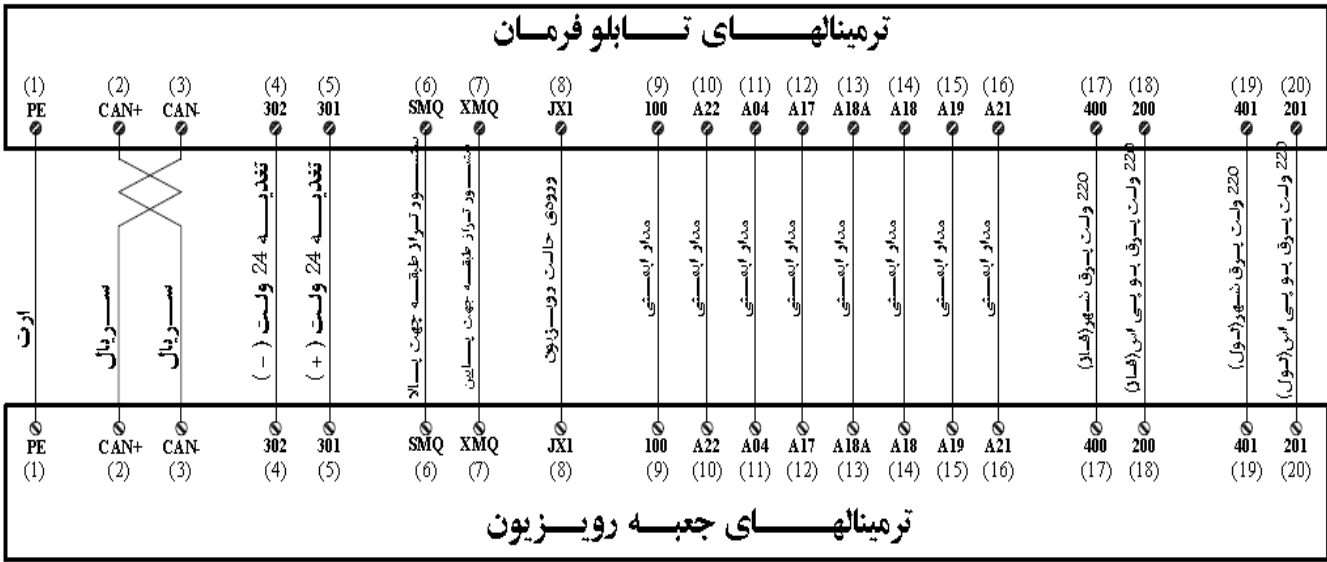
گیربکس



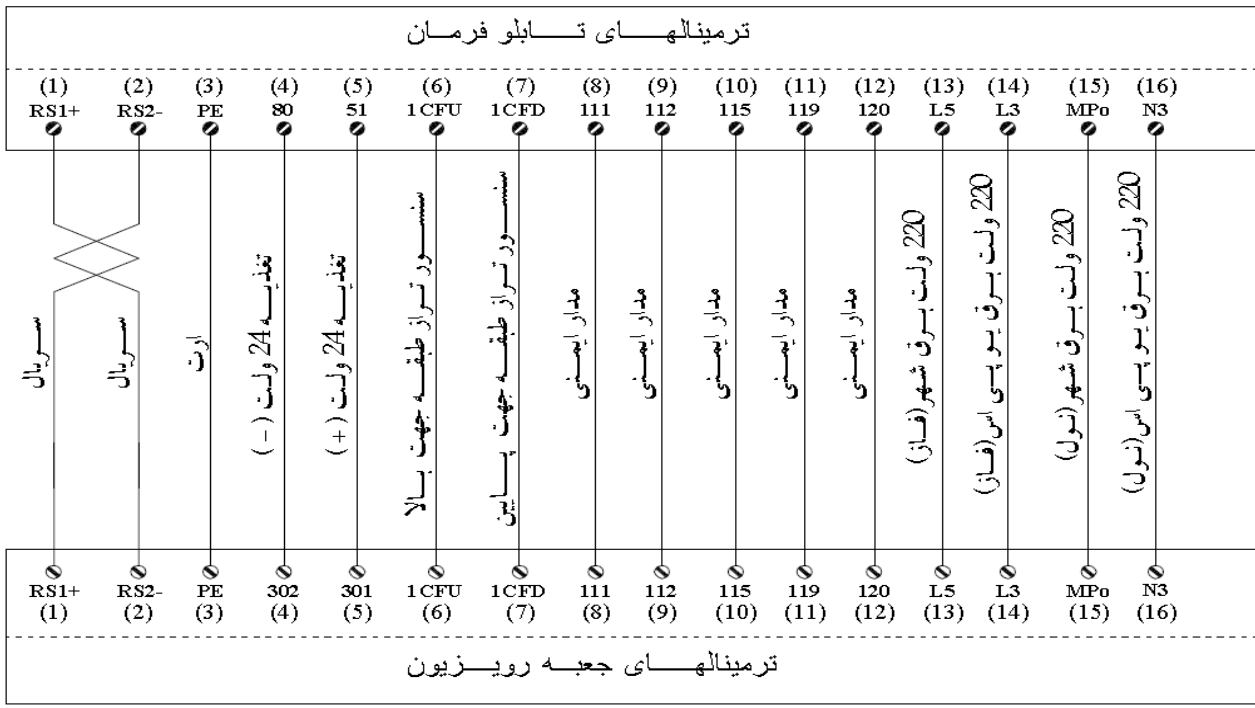
دستورالعمل جامع ILIFT

ترتیب صحیح سربندی تراول ها:

ترمینال های قدیم

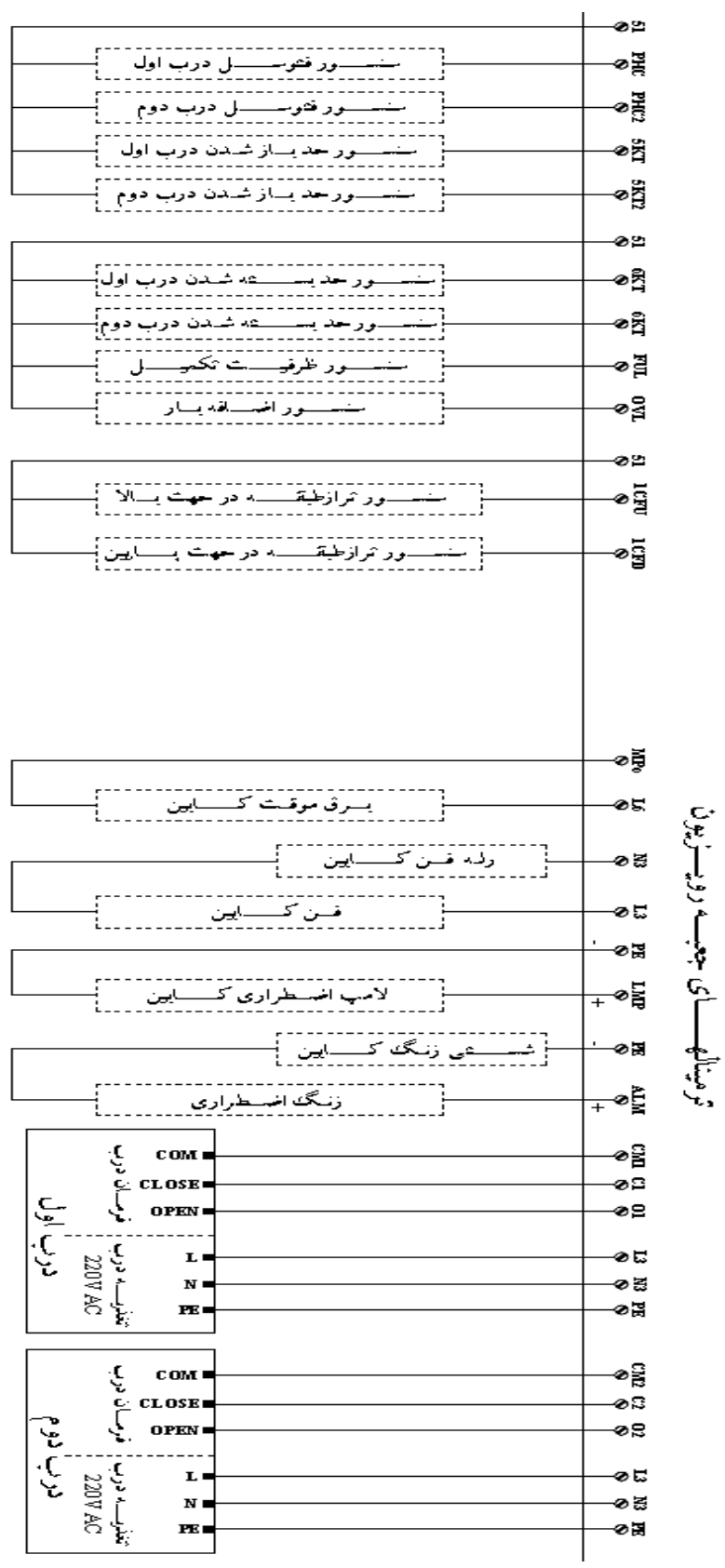


ترمینال های جدید



دستورالعمل جامع ILIFT

اتصالات جعبه رویزیون



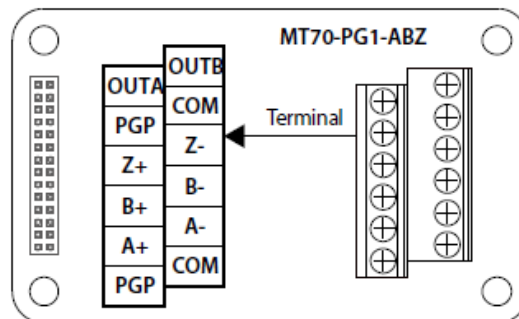
ترمیتهای جعبه رویزیون

دستورالعمل جامع ILIFT

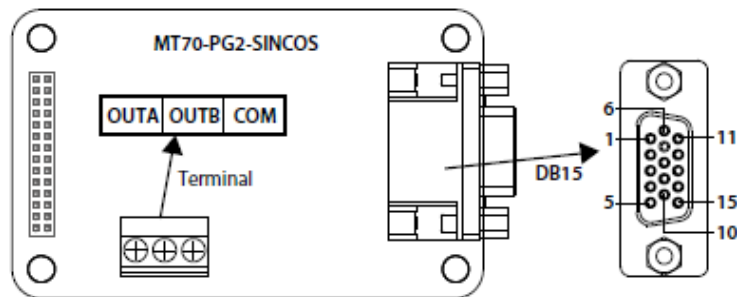
انواع کارت های انکودر

عملکرد	دیپ سوئیچ
برای انکودرهای افزایشی بر روی موتورهای گیربکسی استفاده میشود.	PG1-ABZ
برای انکودرهای ۵ ولت سری ۱۳۸۷ و ۴۸۷ بر روی موتورهای سنکرون استفاده میشود.	PG2-SINCOS
برای انکودرهای ۵ ولت با خروجیهای ABZ,UVW بر روی موتورهای سنکرون استفاده میشود.	PG3-UVW
برای انکودرهای ۵ ولت سری ۱۳۱۳ و ۴۱۳ بر روی موتورهای سنکرون استفاده میشود.	PG4-ENDAT

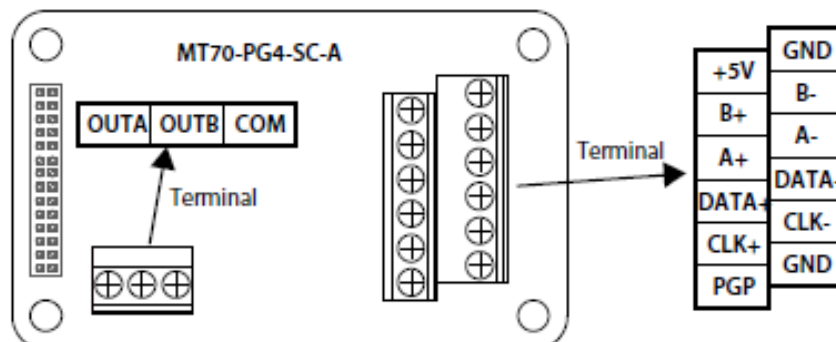
شمای کارت انکودر PG1-ABZ:



شمای کارت انکودر PG2-SINCOS و PG3-UVW:



شمای کارت انکودر PG4- ENDAT:



دستورالعمل جامع ILIFT

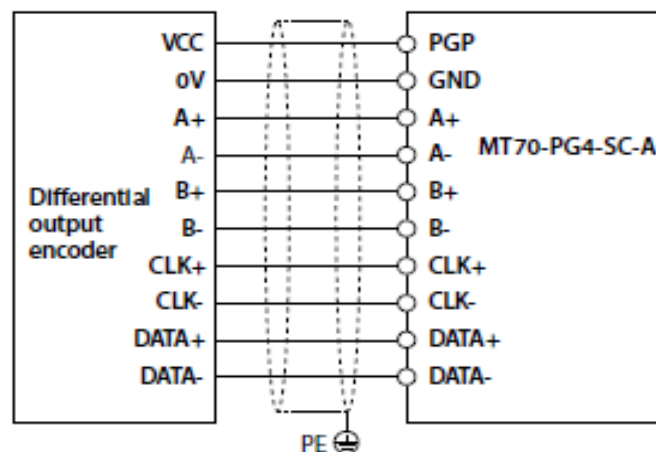
نحوه اتصال انکودر PG2-SINCOS:

1387 double-socket							DB15 terminal	
1b	2b	3b	4b	5b	6b	7b		
1a	2a	3a	4a	5a	6a	7a		
5a							1	B-
4b							3	R+
4a							4	R-
6b							5	A+
2a							6	A-
3a+5b							7	PGGND
3b							8	B+
7a+1b							9	PGVCC
7b							10	C+
1a							11	C-
2b							12	D+
6a							13	D-

نحوه اتصال انکودر PG3-UVW:

Terminal	Description	Terminal	Description
1 / 2	A+ / A-	13	PGVCC Power supply ground
3 / 4	B+ / B-	14	PGGND +5V power supply
5 / 6	Z+ / Z-	15	Invalid
7 / 8	U+ / U-	OUTA	Output signal A /B, output type is OC output
9 / 10	V+ / V-	OUTB	
11 / 12	W+ / W-	COM	Output signal site, isolated from GND

نحوه اتصال انکودر PG4-ENDAT:



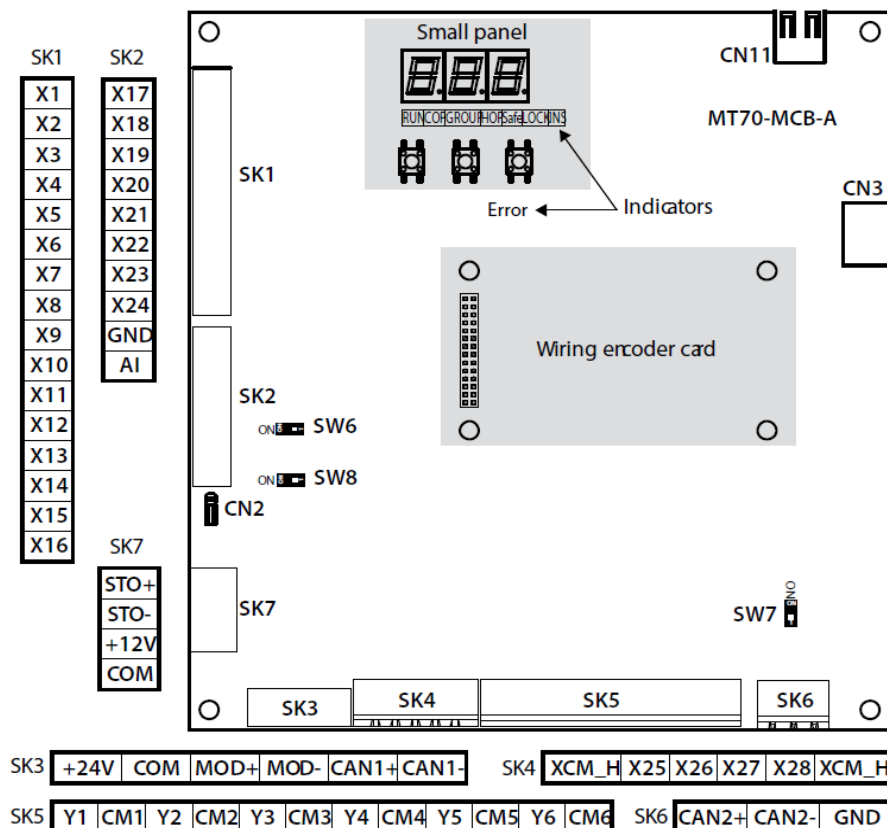
دستورالعمل جامع ILIFT

پارامترهای مربوط به انکودر :

توضیحات	مقادیر	پارامتر
زاویه افست انکودر که قبل از تیون باید صفر شود	۰	F10-12
انتخاب نوع انکودر	۱- آسنکرون ۲- UVW ۳- انکودرهای ۱۳۸۷ ۴- رزرو ۵- انکودرهای ۱۳۱۳	F11-00
تعداد پالس	۲۰۴۸	F11-01
جهت چرخش پالس	۰ ۱	F11-02
فیلتر نویز انکودر		F11-03
نمایش پالس انکودر		D06-09

✓ دقت کنید اتصال انکودر به کارت بدرستی انجام شده باشد. اگر از انکودر تفاضلی استفاده میکنید، باید حتما از کابل شیلدار با زوج بهم تابیده استفاده کنید. در غیر اینصورت از کابل شیلدار معمولی میتوانید استفاده کنید. کابل انکودر و کابلهای قدرت در مجاورت هم قرار نداشته باشند و از مسیرهای مجزا عبور داده شوند. توجه کنید که شیلد کابل به ارت متصل شده باشد.

معرفی برد اصلی MCB



دستورالعمل جامع ILIFT

تعریف ترمینال های برد اصلی

ویژگی	نام ترمینالهای برد اصلی	
ورودی ایزوله با ولتاژ تحریک قابل تنظیم 0-30 VDC	ورودیهای دیجیتال	X1 تا X24
قابل تحریک با ولتاژ 110-220 VAC/DC	ورودیهای مدار ایمنی	X25 تا X28 XCM_H
ولتاژ مجاز ورودی 0-10V	ورودی آنالوگ	AI,GND
30 VDC/1A یا 250 VAC/3A	کنتاکت رله با قابلیت تنظیم عملکرد خروجی	Y1-Y6
	مشترک خروجی کنتاکت رله Y1-Y6	CM1-CM6
ولتاژ ۲۴ ولت برد اصلی	ورودی تغذیه	+24,COM
برای ارتباط با پنل طبقات	ارتباط سریال مبتنی بر پروتکل Modbus	MOD+,MOD-
برای ارتباط با برد کارکدک	ارتباط سریال مبتنی بر پروتکل CANbus	CAN1+,CAN1-
برای ارتباط در حالت کنترل گروهی/دوبلکس	ارتباط سریال مبتنی بر پروتکل CANbus	CAN2+,CAN2-,GND
برای اتصال کی پد	سوکت RJ45	CN3
	کانکتور ارتباط USB	CN11
	ورودیهای STO	STO+,STO-
	تغذیه ۱۲ ولت اضطراری ورودی	+12V,COM

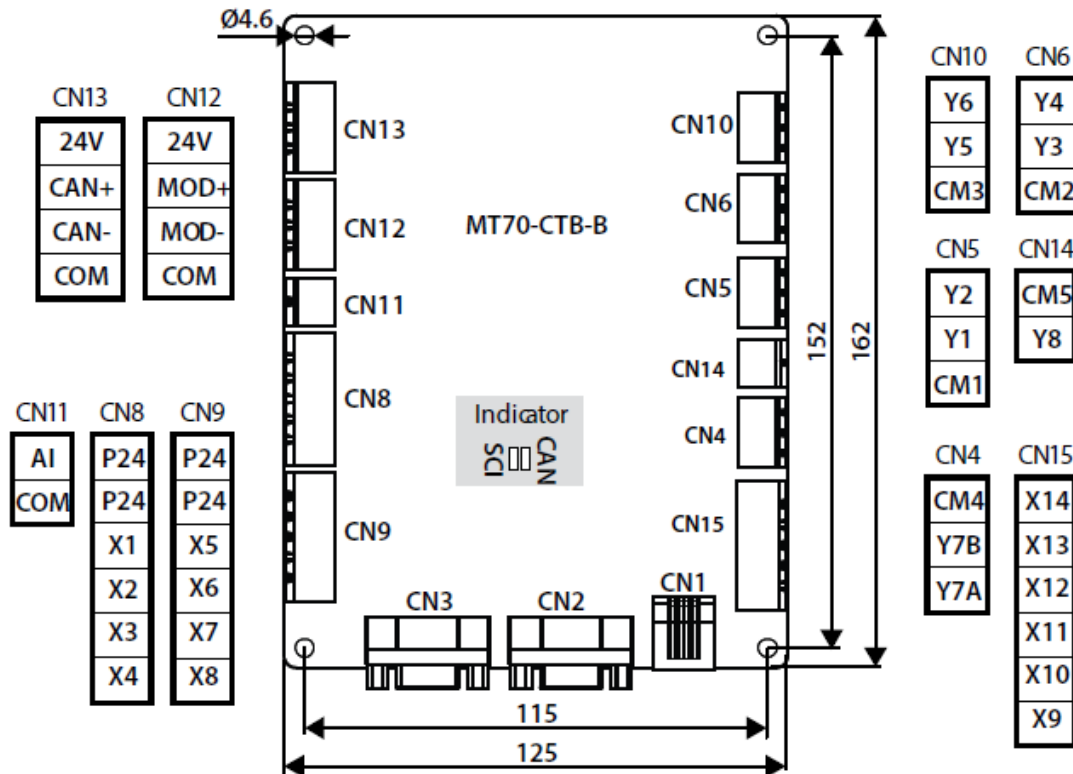
عملکرد	دپ سوئیچ/جامپر
در وضعیت ON مقاومت تطبیق در مدار قرار دارد. مربوط به ارتباط سریال با پنل طبقات میباشد.	SW6
در وضعیت ON مقاومت تطبیق در مدار قرار دارد. مربوط به ارتباط سریال در حالت کنترل گروهی/دوبلکس میباشد.	SW7
در وضعیت ON مقاومت تطبیق در مدار قرار دارد. مربوط به ارتباط سریال با کارکدک میباشد.	SW8
در وضعیت ۱-۲ ورودیهای دیجیتال با ولتاژ صفر و در وضعیت ۳-۲ ورودیهای دیجیتال با ولتاژ ۲۴ ولت فعال میشوند.	CN2

عملکرد	نام نمایشگر برد اصلی	
در حالت حرکت بصورت چشمک زن و در حالت توقف بصورت روشن است	نشانگر وضعیت جاری سیستم	RUN
در صورت ارتباط با کارکدک بصورت چشمک زن در غیر اینصورت خاموش می باشد	نمایشگر ارتباط سریال با کابین	COP
در صورت ارتباط با دستگاه دیگر بصورت چشمک زن در غیر اینصورت خاموش می باشد	نمایشگر ارتباط سریال در حالت کنترل گروهی	GROUP
در صورت ارتباط با شستی طبقات بصورت چشمک زن در غیر اینصورت خاموش می باشد	نمایشگر ارتباط سریال با پنل طبقات	HOP
در صورت کامل بودن مدار ایمنی بصورت روشن در غیر اینصورت خاموش می باشد	نمایشگر مدار ایمنی	SAFE
در صورت بسته بودن قفل درب بصورت روشن در غیر اینصورت خاموش می باشد	نمایشگر بسته شدن قفل درب	LOCK
در وضعیت رویزیون روشن در وضعیت نرمال خاموش می باشد	نمایشگر وضعیت در مد رویزیون	INS
در صورت بروز خطای جدی روشن/بروز خطاهای عمومی چشمک زن و در غیر اینصورت خاموش می باشد	نمایشگر وضعیت خطا	ERROR

دستورالعمل جامع ILIFT

تنظیمات ورودی و خروجی برد MCB			
Up level	۱۰۱	F12-01	X1
سنسور محدوده درب	۳	F12-02	X2
Down level	۱۰۲	F12-03	X3
FTO	۱۳۱	F12-04	X4
KMB فیدبک کنتاکتور	۲۹	F12-05	X5
TC1 فیدبک کنتاکتور	۱۰۸	F12-06	X6
فیدبک کنتاکتور ترمز	۱۰۹	F12-07	X7
در صورت داشتن Ado فعال شود	۰	F12-08	X8
Inspection	۱۱۰	F12-09	X9
Inspection up	۱۱	F12-10	X10
Inspection down	۱۲	F12-11	X11
سوئیچ‌های ایمنی (غیر فعال شود)	۱۱۳	F12-12	X12
سوئیچ‌های ایمنی (غیر فعال شود)	۱۱۴	F12-13	X13
sdz1/Cn1	۱۱۸	F12-14	X14
xdz1/Ca1	۱۱۹	F12-15	X15
sdz2/Cn2	۱۲۰	F12-16	X16
xdz2/Ca2	۱۲۱	F12-17	X17
فیدبک کنتاکتور ستاره مثلث	۳۰	F12-18	X18
ورودی عملکرد نجات	۱۲۸	F12-24	X24
ورودی X25	۱	F12-25	X25
ورودی X26	۳	F12-26	X26
ورودی X27	۲	F12-27	X27
خروجی کنتاکتور TC1	۱	F12-28	Y1
خروجی کنتاکتور ترمز	۲	F12-29	Y2
L6 خروجی	۱۰	F12-30	Y3
فرمان خروجی رله y4	۰	F12-31	Y4
خروجی کنتاکتور ستاره مثلث	۴	F12-32	Y5
فرمان خروجی در حالت ADO	۳	F12-33	Y6

معرفی برد کارکدک CTB



ویژگی	نام ترمینالهای برد کارکدک	
ورودی ایزوله با ولتاژ تحریک قابل تنظیم ۰-۳۰VDC	ورودیهای دیجیتال	X1 تا X14
ولتاژ مجاز ورودی 0-10V	ورودی آنالوگ	AI, COM
خروجیهای Y1-Y6 و Y7B از نوع NO با مشخصه 30VDC/5A و یا 250VAC/5A خروجی Y7A از نوع NC با مشخصه 30VDC/3A و یا 250VAC/3A عملکرد خروجی Y8 بصورت ثابت تعریف شده و قابل تغییر نیست.	کنتاکت رله با قابلیت تنظیم عملکرد خروجی	Y8 تا Y1
	مشترک خروجی کنتاکت رله Y1-Y8	CM1-CM5
ولتاژ ۲۴ ولت برد اصلی	ورودی تغذیه	+24, COM
برای ارتباط با پنل کابین	ارتباط سریال مبتنی بر پروتکل Modbus	MOD+, MOD-
برای ارتباط با برد اصلی تابلو	ارتباط سریال مبتنی بر پروتکل CANbus	CAN+, CAN-
برای اتصال کی پد	سوکت RJ45	CN1
مشترک ورودیهای دیجیتال	ولتاژ ۲۴ ولت	P24
CN2 برای ارتباط با برد CCB مربوط به درب اصلی CN3 برای ارتباط با برد CCB مربوط به درب دوم	ارتباط سریال با برد CCB	CN2, CN3

دستورالعمل جامع ILIFT

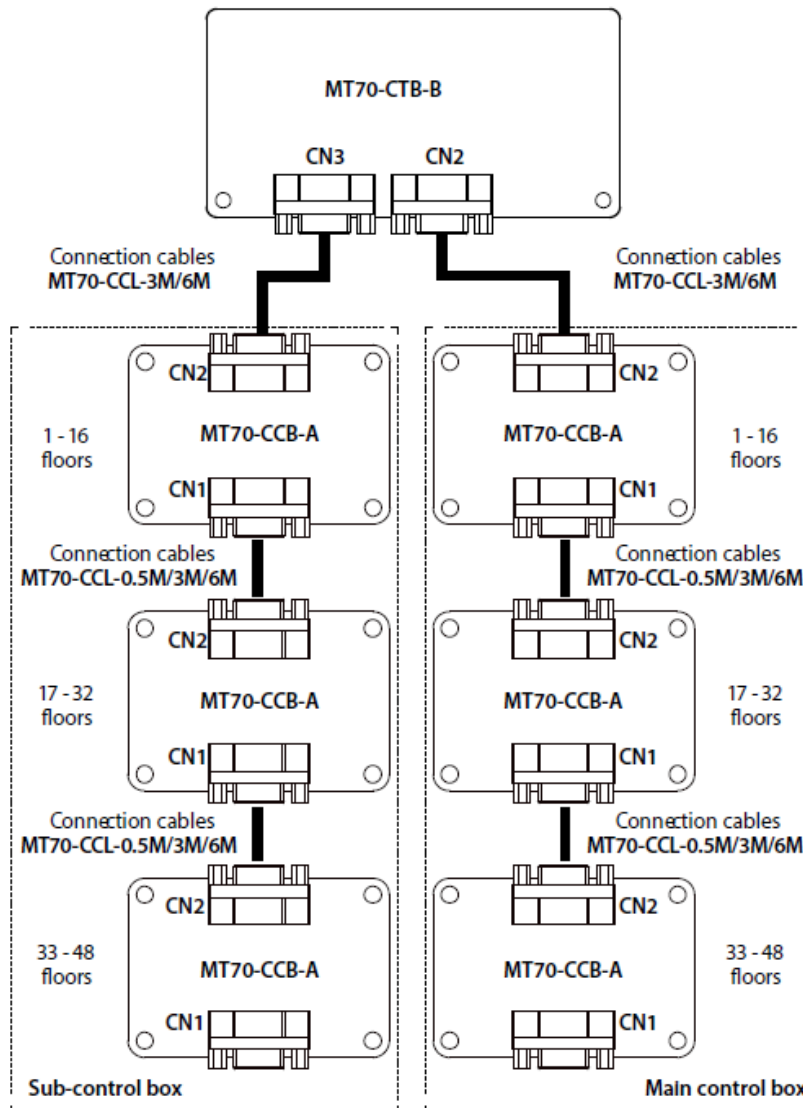
تنظیمات ورودی و خروجی برد CTB		
فتوسل درب اول	۱۰۱	F13-01
فتوسل درب دوم	۱۰۶	F13-02
5kt درب اول	۱۰۲	F13-03
5kt درب دوم	۱۰۴	F13-04
6kt درب اول	۱۰۳	F13-05
6kt درب دوم	۱۰۵	F13-06
full load	۱۰۷	F13-07
over load	۱۰۸	F13-08
پارامتر X9 تا X14 بصورت پیش فرض تعریف میبشد که در منوی زیر قرار دارد		
.....(۰۰۰).....	بیت ۰-۲: انتخاب عملکرد ورودی X9 برد کارکدک ۰۰۰: غیرفعال ۰۰۱: سیگنال NO تراز طبقه جهت بالا ۰۱۰: سیگنال NC تراز طبقه جهت بالا ۰۱۱: سیگنال محدوده درب NO ۱۰۰: سیگنال محدوده درب NC	F26-08
.....(۰).....	بیت ۳: رزرو	
.....(۰۰۰).....	بیت ۴-۶: انتخاب عملکرد ورودی X10 برد کارکدک ۰۰۰: غیرفعال ۰۰۱: سیگنال NO تراز طبقه جهت پایین ۰۱۰: سیگنال NC تراز طبقه جهت پایین ۰۱۱: سیگنال محدوده درب NO ۱۰۰: سیگنال محدوده درب NC	
.....(۰).....	بیت ۷: رزرو	
.....(۰۰).....	بیت ۸-۹: انتخاب عملکرد ورودی X11 برد کارکدک ۰۰: غیرفعال ۰۱: شستی جهت بالا در وضعیت رویزیون NO ۱۰: شستی جهت بالا در وضعیت رویزیون NC	
.....(۰۰).....	بیت ۱۰-۱۱: انتخاب عملکرد ورودی X12 برد کارکدک ۰۰: غیرفعال ۰۱: شستی جهت پایین در وضعیت رویزیون NO ۱۰: شستی جهت پایین در وضعیت رویزیون NC	

دستورالعمل جامع ILIFT

<p>..... (••) ••</p>	<p>بیت ۱۲-۱۳: انتخاب عملکرد ورودی X13 برد کارکدک ••: غیرفعال • ۱: سیگنال اضافه حرارت موتور درب NO • ۱۰: سیگنال اضافه حرارت موتور درب NC</p>	
<p>(••) •• ••</p>	<p>بیت ۱۴-۱۵: انتخاب عملکرد ورودی X14 برد کارکدک ••: غیرفعال • ۱: ورودی وضعیت رویزیون NO • ۱۰: ورودی وضعیت رویزیون NC</p>	
تعریف رله y1	(O1)۱	F13-25
تعریف رله y2	(C1)۲	F13-26
تعریف رله y3	(O2)۳	F13-27
تعریف رله y4	(C2)۴	F13-28
تعریف رله y5	۱۲	F13-29
تعریف رله y6	۷	F13-30
تعریف رله y7	(cam)۳۱	F13-31

معرفی برد CCB

نحوه اتصال برد یا بردهای CCB به برد کارکدک :



ترمینالهای J1-J16 مربوط به شستی احضار کابین و ترمینالهای X1-X8 ورودی های قابل تعریف بعنوان مثال برای DO و DC می باشند. تمام این ترمینالها کنتاکت پوش باتن های کابین را بعنوان ورودی پذیرفته و در خروجی وضعیت نمایشگر آنرا نشان می دهند.

❖ علامت فلش روی برد جهت بالای برد را نشان می دهد و کابل CCL باید به بالای برد متصل شود و از سوکت پایین برای اضافه کردن برد برای شاسی های بیش از ۱۶ طبقه استفاده می شود تعاریف ترمینال X1 الی X8 برد CCB در پارامتر F13 و در ادامه پارامترهای مربوط به CTB آمده است . محل نصب کابل CCL روی برد CTB اولین سوکت سمت راست می باشد

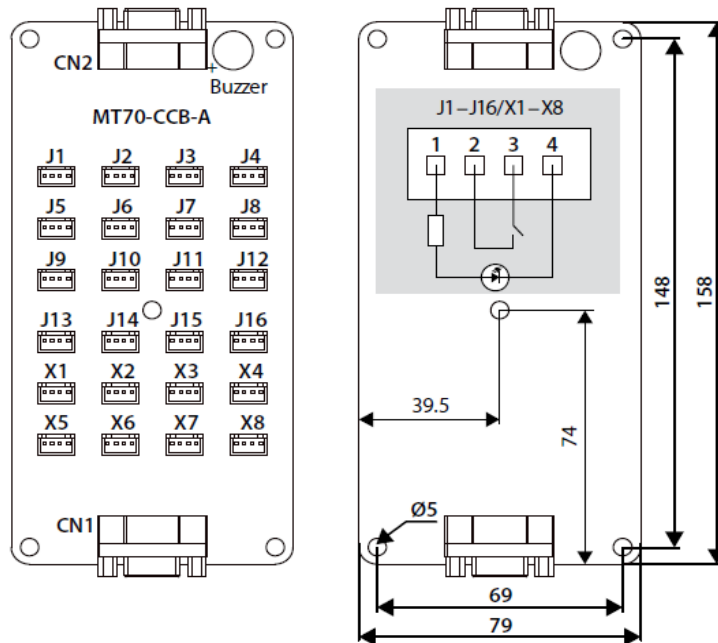
❖ ورودی X1 را برای شستی DO تعریف می نماییم (F13-09=9) ورودی X2 را برای شستی DC تعریف می نماییم (F13-10=10)

❖ چراغ پشت کلید DO در پارامتر (F13-32=10) و DC در پارامتر (F13-33=11) قابل تعریف می باشد

دستورالعمل جامع ILIFT

❖ برد CCB مثبت ۲۴ ولت را سوییچ میکند که طبق شکل بالا پایه ۱ و ۲ مثبت و ۳ شستی احضار و ۴ منفی GND میباشد. بدیهی است برای انتخاب شستی میبایست مدل شستی چهارسیم و یا سه سیم کاتد مشترک انتخاب گردد.

شمای برد :



تنظیمات پارامترهای ورودی برد CCB

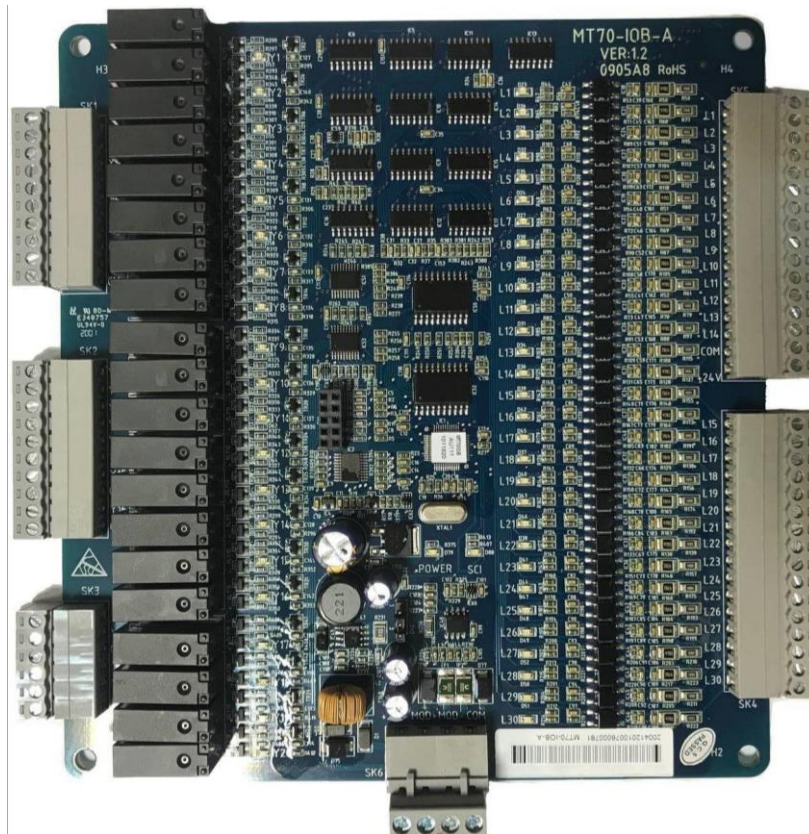
تنظیمات ورودی برد CCB		
عملکرد ورودی X1 برد ccb اصلی (do)	فرمان (۹) DO	F13-09
عملکرد ورودی X2 برد ccb اصلی (dc)	فرمان (۱۰) DC	F13-10
عملکرد ورودی X3 برد ccb اصلی		F13-11
عملکرد ورودی X4 برد ccb اصلی		F13-12
عملکرد ورودی X5 برد ccb اصلی		F13-13
عملکرد ورودی X6 برد ccb اصلی		F13-14
عملکرد ورودی X7 برد ccb اصلی		F13-15
عملکرد ورودی X8 برد ccb اصلی		F13-16
عملکرد ورودی X1 برد ccb کمکی		F13-17
عملکرد ورودی X2 برد ccb کمکی		F13-18
عملکرد ورودی X3 برد ccb کمکی		F13-19
عملکرد ورودی X4 برد ccb کمکی		F13-20
عملکرد ورودی X5 برد ccb کمکی		F13-21
عملکرد ورودی X6 برد ccb کمکی		F13-22
عملکرد ورودی X7 برد ccb کمکی		F13-23
عملکرد ورودی X8 برد ccb کمکی		F13-24

دستورالعمل جامع ILIFT

تنظیمات پارامترهای خروجی برد CCB

تنظیمات خروجی برد CCB		
عملکرد خروجی X1 برد ccb اصلی	۱۰) چراغ پشت کلید (DO)	F13-32
عملکرد خروجی X2 برد ccb اصلی	۱۱) چراغ پشت کلید (DC)	F13-33
عملکرد خروجی X3 برد ccb اصلی		F13-34
عملکرد خروجی X4 برد ccb اصلی		F13-35
عملکرد خروجی X5 برد ccb اصلی		F13-36
عملکرد خروجی X6 برد ccb اصلی		F13-37
عملکرد خروجی X7 برد ccb اصلی		F13-38
عملکرد خروجی X8 برد ccb اصلی		F13-39
عملکرد خروجی X1 برد ccb کمکی		F13-40
عملکرد خروجی X2 برد ccb کمکی		F13-41
عملکرد خروجی X3 برد ccb کمکی		F13-42
عملکرد خروجی X4 برد ccb کمکی		F13-43
عملکرد خروجی X5 برد ccb کمکی		F13-44
عملکرد خروجی X6 برد ccb کمکی		F13-45
عملکرد خروجی X7 برد ccb کمکی		F13-46
عملکرد خروجی X8 برد ccb کمکی		F13-47
منطق خروجی برد CTB از Y1 الی Y7		F13-48
منطق خروجی برد ccb اصلی و کمکی (هشت بیت سمت راست مربوط به ccb اصلی و هشت بیت بعدی مربوط به ccb کمکی که اگر صفر باشد منطق خروجی نرمال و اگر ۱ باشد منطق معکوس می شود) (.....) (.....)	F13-49

معرفی برد IOB-A



برد IOB برد پارالل داخل تابلو مربوط به شاسی و نمایشگر طبقات می باشد که شاسی ها از L1 الی L16 قابل تعریف است و خروجی ها از Y1 الی Y20 مربوط به سگمنت های چپ و راست ، جهت ها و ... می باشد.
تعاریف ورودی در پارامتر F29 و تعاریف خروجی در پارامتر F28 می باشد.
✓ CM1, CM2, CM3, CM4 به عنوان ترمینال مشترک در برد IOB لحاظ می گردد

دستورالعمل جامع ILIFT

ورودی برد IOB		
زمان فیلتر ورودی برد IOB		F29-00
انتخاب عملکرد L1 برد IOB		F29-01
انتخاب عملکرد L2 برد IOB		F29-02
انتخاب عملکرد L3 برد IOB	۱: احضار جهت بالا طبقه اول درب اصلی	F29-03
انتخاب عملکرد L4 برد IOB	۲: احضار جهت بالا طبقه دوم درب اصلی	F29-04
انتخاب عملکرد L5 برد IOB	.	F29-05
انتخاب عملکرد L6 برد IOB	.	F29-06
انتخاب عملکرد L7 برد IOB	۳: احضار جهت بالا طبقه سی ام درب اصلی	F29-07
انتخاب عملکرد L8 برد IOB	.	F29-08
انتخاب عملکرد L9 برد IOB	۱۰۲: احضار جهت پایین طبقه دوم درب اصلی	F29-09
انتخاب عملکرد L10 برد IOB	۱۰۳: احضار جهت پایین طبقه سوم درب اصلی	F29-10
انتخاب عملکرد L11 برد IOB	.	F29-11
انتخاب عملکرد L12 برد IOB	.	F29-12
انتخاب عملکرد L13 برد IOB	.	F29-13
انتخاب عملکرد L14 برد IOB	۱۳۰: احضار جهت پایین طبقه سی ام درب اصلی	F29-14
انتخاب عملکرد L15 برد IOB	.	F29-15
انتخاب عملکرد L16 برد IOB	۲۰۱: احضار جهت بالا طبقه اول درب دوم	F29-16
انتخاب عملکرد L17 برد IOB	۲۰۲: احضار جهت بالا طبقه دوم درب دوم	F29-17
انتخاب عملکرد L18 برد IOB	.	F29-18
انتخاب عملکرد L19 برد IOB	.	F29-19
انتخاب عملکرد L20 برد IOB	.	F29-20
انتخاب عملکرد L21 برد IOB	۲۱۵: احضار جهت بالا طبقه پانزدهم درب دوم	F29-21
انتخاب عملکرد L22 برد IOB	.	F29-22
انتخاب عملکرد L23 برد IOB	۳۰۲: احضار جهت پایین طبقه دوم درب دوم	F29-23
انتخاب عملکرد L24 برد IOB	۳۰۳: احضار جهت پایین طبقه سوم درب دوم	F29-24
انتخاب عملکرد L25 برد IOB	.	F29-25
انتخاب عملکرد L26 برد IOB	.	F29-26
انتخاب عملکرد L27 برد IOB	.	F29-27
انتخاب عملکرد L28 برد IOB	۳۱۵: احضار جهت پایین طبقه پانزدهم درب دوم	F29-28
انتخاب عملکرد L29 برد IOB	.	F29-29
انتخاب عملکرد L30 برد IOB	.	F29-30

دستورالعمل جامع ILIFT

خروجی برد IOB		
بیت دوم مربوط به منطق برد IOB	۰- پارالل ۱- سریال	F28-00
انتخاب خروجی ۱ برد IOB	۱	F28-01
انتخاب خروجی ۲ برد IOB	۲	F28-02
انتخاب خروجی ۳ برد IOB	۳	F28-03
انتخاب خروجی ۴ برد IOB	۴	F28-04
انتخاب خروجی ۵ برد IOB	۵	F28-05
انتخاب خروجی ۶ برد IOB	۶	F28-06
انتخاب خروجی ۷ برد IOB	۷	F28-07
انتخاب خروجی ۸ برد IOB	۱۵	F28-08
انتخاب خروجی ۹ برد IOB	۸	F28-09
انتخاب خروجی ۱۰ برد IOB	۹	F28-10
انتخاب خروجی ۱۱ برد IOB	۱۰	F28-11
انتخاب خروجی ۱۲ برد IOB	۱۱	F28-12
انتخاب خروجی ۱۳ برد IOB	۱۲	F28-13
انتخاب خروجی ۱۴ برد IOB	۱۳	F28-14
انتخاب خروجی ۱۵ برد IOB	۱۴	F28-15
انتخاب خروجی ۱۶ برد IOB	۱۶	F28-16
انتخاب خروجی ۱۷ برد IOB	۱۹	F28-17
انتخاب خروجی ۱۸ برد IOB	۰	F28-18
انتخاب خروجی ۱۹ برد IOB	۱۸	F28-19
انتخاب خروجی ۲۰ برد IOB	۰	F28-20

معرفی برد AOB-B

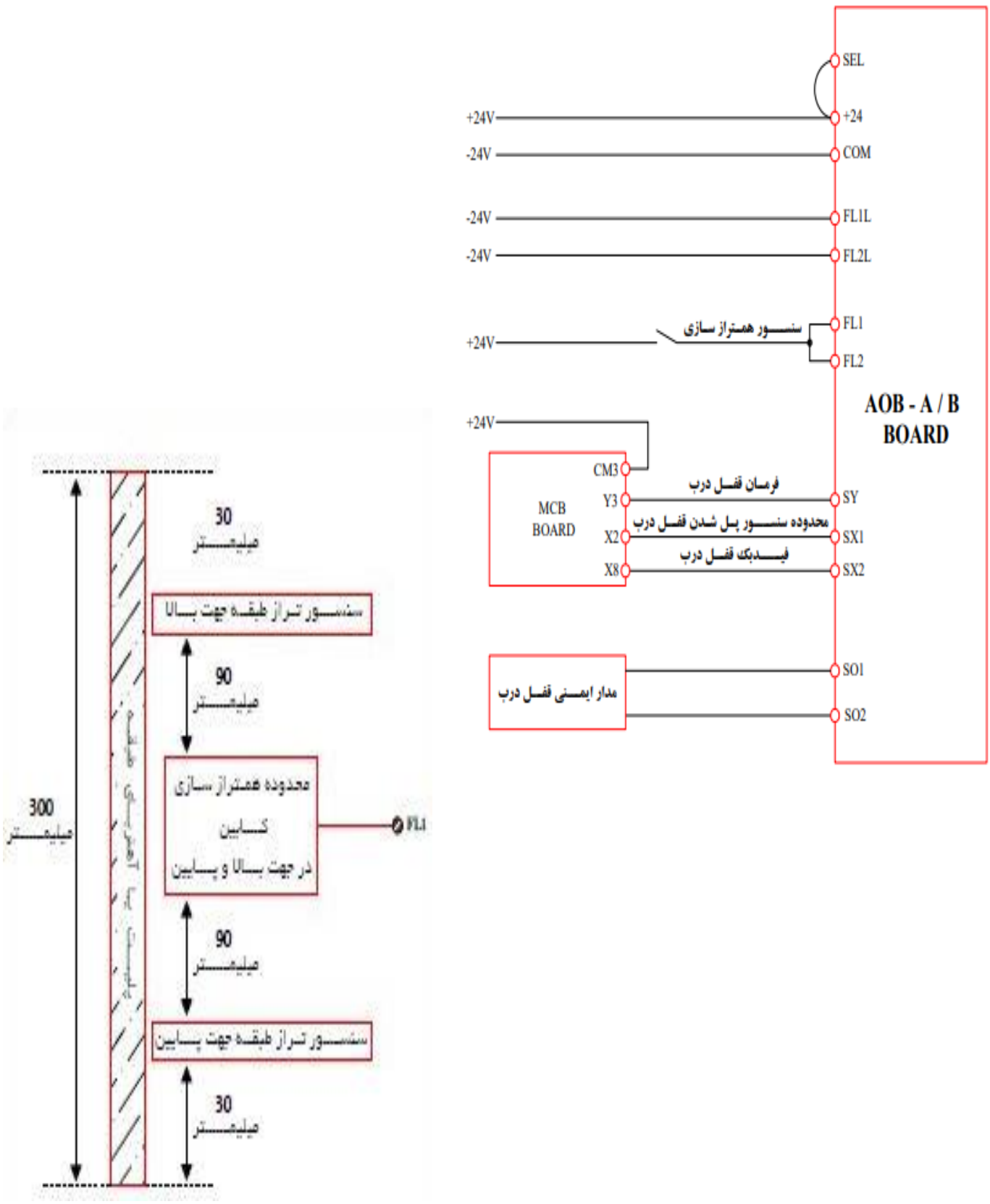


ترمینال ها		توضیحات
24V/COM	تغذیه ۲۴ ولت	از طریق ۲۴ ولت خارجی تغذیه می شود
FL1L/FL1	سوئیچ ۱ برای محدوده Re level درب	سوئیچ FL1L و FL2L مربوط به محدود پایین لول سوئیچ FL1 و FL2 مربوط به محدود بالا لول
FL2L/FL2	سوئیچ ۲ برای محدوده Re level درب	
SY	کنتاکتور قفل درب	وقتی محدوده لول طبقات مورد تابید بود کنتاکتور قفل درب فعال می شود
SX1	خروجی محدوده درب	سیمکشی ترمینال SEL وضعیت خروجی های SX1 و SX2 را نشان می دهد اگر به ۲۴ ولت متصل شود نشان می دهد SX1 و SX2 در محدوده لول بالا هستند اگر به COM متصل شود نشان می دهد SX1 و SX2 در محدوده لول پایین هستند
SX2	وضعیت خروجی اتصال کوتاه کنتاکتور قفل درب	
SEL	ترمینال مشترک SX1, SX2	
SO1/SO2	مدار حلقه بسته قفل درب	

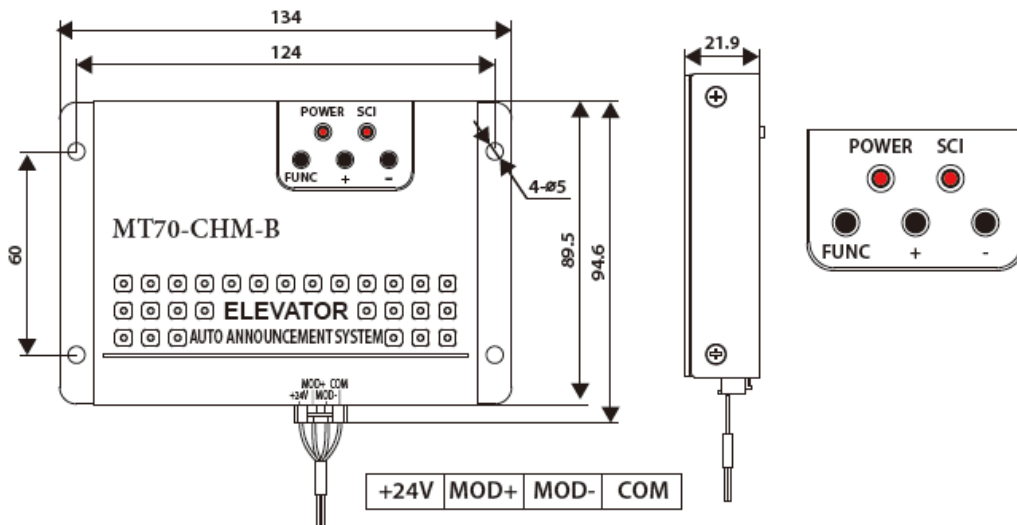
پارامتر	ترمینال	عملکرد
F12.02 = 3	X2	سنسور محدوده درب
F12.01 = 1	X1	سنسور لول بالا
F12.03 = 2	X3	سنسور لول پایین
F12.08 = 29	X8	قفل درب برای ADO
F12.30 = 3	Y3	قفل درب

دستورالعمل جامع ILIFT

سیمکشی و نحوه نصب سنسور ADO

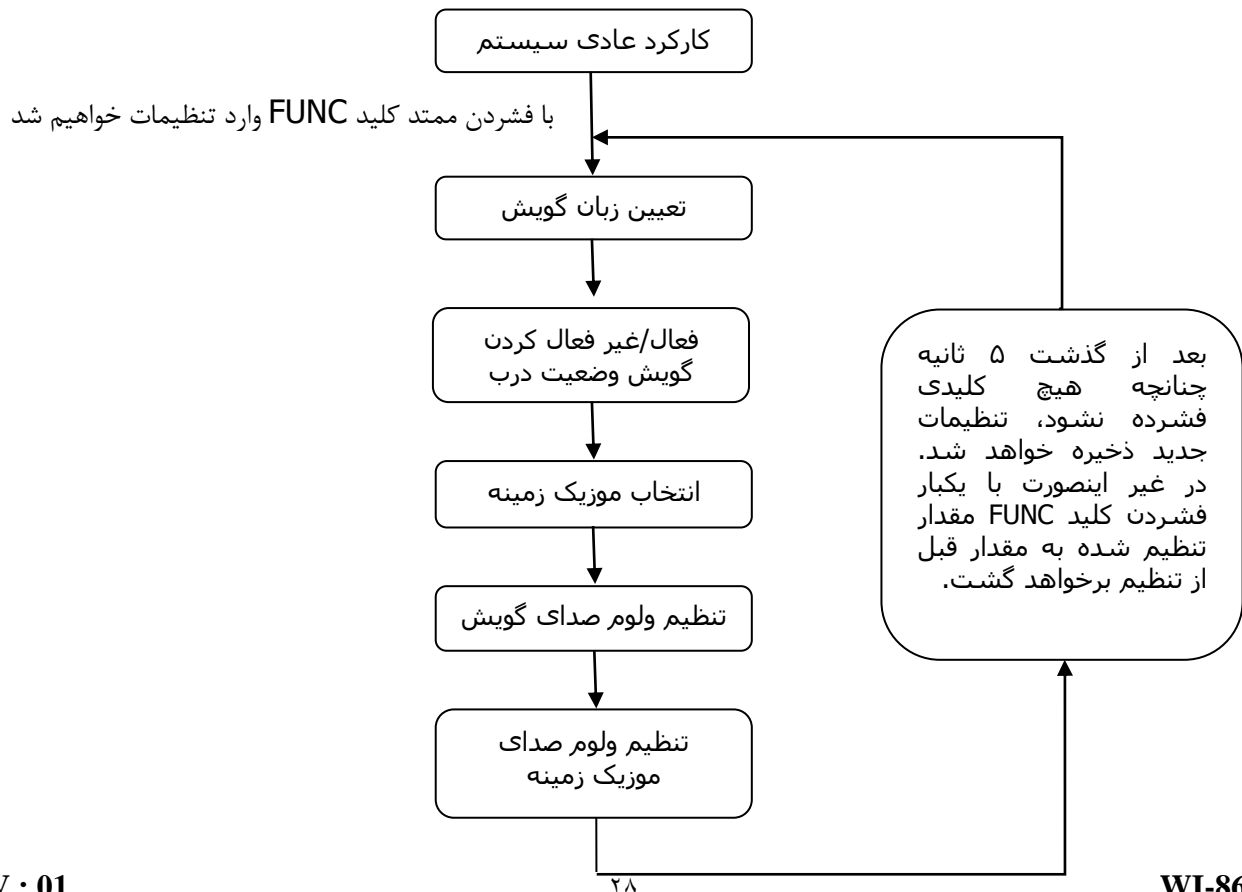


راهنمای تنظیمات سیستم سخنگو مدل MT70-CHM-B



زمانیکه ولتاژ ۲۴ ولت ورودی وصل باشد، روشن میشود	Power	نمایشگر
زمانیکه ارتباط سریال برد سخنگو و تابلو برقرار باشد، چشمک زن و در غیر اینصورت خاموش خواهد شد.	SCI	
برای زیاد و کم کردن صدای خروجی استفاده میشود.	+ و -	کلید

توجه داشته باشید که دو عدد بلندگو در داخل سیستم سخنگو نصب شده و نیازی به اتصال بلندگوی خارجی به آن نمیباشد.
فلوچارت کلی کارکرد سخنگو به شرح ذیل میباشد:



دستورالعمل جامع ILIFT

برخی از تنظیمات برد سخنگو به کمک پارامتر F26.26 برد اصلی صورت میگیرد:

بیت ۱۱-۸:

۰۰۱۱: انتخاب زبان گویش انگلیسی

۰۰۱۰۱: انتخاب زبان گویش فارسی

۰۰۱۱۰: انتخاب زبان گویش ترکی

بیت ۱۲:

۰: سخنگو در تمام مدت زمان کارکرد آسانسور فعال باشد.

۱: سخنگو فقط در بازه زمانی مشخص شده در پارامتر F21.32-F21.33 فعال باشد.

- در هنگام ورود به وضعیت تنظیم، پخش اعلان طبقات متوقف خواهد شد.
- در هنگام پخش اعلان طبقات، امکان ورود به وضعیت تنظیم وجود ندارد.
- در وضعیت تنظیم، هنگام تعیین ولوم خروجی صدای پخش شده با شدت تنظیم شده پخش میگردد و در سایر موارد، پخش با حداکثر ولوم صورت میگیرد.
- بدیهی چنانچه کارت حافظه بر روی سخنگو قرار نداشته باشد، پخش اعلان طبقات صورت نمیگیرد.
- چنانچه زبان انتخاب شده بر روی سخنگو با برد اصلی متفاوت باشد، زبان گویش مطابق تنظیم برد اصلی خواهد بود.

محتویات کارت حافظه:

نام	توضیحات	نوع
/set/	محل ذخیره فایل تنظیمات سیستم	پوشه
/EN_US/	محل نگهداری فایل‌های اعلان طبقات به زبان انگلیسی	پوشه
/FA_IR/	محل نگهداری فایل‌های اعلان طبقات به زبان فارسی	پوشه
/TR/	محل نگهداری فایل‌های اعلان طبقات به زبان ترکی	پوشه
/MUSIC0.mp3	اولین آهنگ زمینه. امکان اضافه کردن تا ۱۰ آهنگ وجود دارد. آهنگ بعدی با نام MUSIC1.mp3 نامگذاری شود.	فایل صوتی

- کارت حافظه به فرمت FAT32 پیکره بندی شده باشد.
- چنانچه پوشه زبان انتخاب شده پاک شود، زبان پیش فرض چینی خواهد بود.
- چنانچه پوشه زبان انتخاب شده، وجود داشته باشد ولی فایل اعلان صوتی در دسترس نباشد، اعلان طبقه پخش نخواهد شد.
- پسوند فایل با حروف کوچک باشد.
- پیشنهاد برای کیفیت فایل‌های صوتی 128kbs میباشد.

دستورالعمل جامع ILIFT

نام	توضیحات
/1901.mp3	فایل اعلان متناظر با طبقه "۱". نام فایل اعلان هر طبقه میبایست با کد تنظیم شده در گروه پارامتر F24 برای آن طبقه یکسان باشد. بعنوان مثال نام فایل طبقه با کد نمایش "۲" برای آن طبقه میبایست ۱۹۰۲ انتخاب شود.
/DING.mp3	دینگ دانگ
/UP.mp3	حرکت بسمت بالا
/DOWN.mp3	حرکت بسمت پائین
/INS.mp3	وضعیت رویزیون
/FIRE.mp3	وضعیت آتش نشانی
/OL.mp3	اضافه بار
/OD.mp3	درب درحال باز شدن است
/CD.mp3	درب درحال بسته شدن است
/FAULT.mp3	مشکل فنی در آسانسور، لطفاً آرام باشید
/FL.mp3	ظرفیت تکمیل
/RBASE.mp3	آسانسور درحال بازگشت به تراز طبقه
/LIFTFAIL.mp3	خطا در ادامه کار آسانسور، لطفاً بعد از باز شدن درب از کابین خارج شوید
/PAKING.mp3	آسانسور در وضعیت قفل شده قرار دارد
/FOD.mp3	درب اصلی کابین باز شده است (سیستمهای دو درب)
/FCD.mp3	درب اصلی کابین بسته شده است (سیستمهای دو درب)
/BOD.mp3	درب دوم کابین باز شده است (سیستمهای دو درب)
/BCD.mp3	درب دوم کابین بسته شده است (سیستمهای دو درب)
/CANCEL.mp3	لغو شستی احضار
/SAVESELF.mp3	عملیات نجات اضطراری اتوماتیک
/MUSTCLOSE.mp3	مانع بسته شدن درب نشوید
/RETNFL.mp3	عملیات شناسایی کابین، مجدداً در دسترس خواهد بود
فایلهای مربوط به تنظیم برد سخنگو	
/LGSET.mp3	انتخاب زبان گویش
/OCDSET.mp3	فعال بودن گویش وضعیت درب کابین
/MUSICSET.mp3	انتخاب موزیک زمینه
/VOICESET.mp3	انتخاب شدت ولوم اعلان طبقات
/MUSVOLSET.mp3	انتخاب شدت ولوم موزیک زمینه
/LGTEST.mp3	زبان پیش فرض
/OCDOP.mp3	باز شدن درب
/OCDCL.mp3	بسته شدن درب
/QUITSET.mp3	خروج

دستورالعمل جامع ILIFT

پس از انجام تنظیمات، فایل خروجی `/set/set.txt` در دسترس خواهد بود. عملیات تنظیم را با تغییر این فایل نیز میتوان انجام داد:

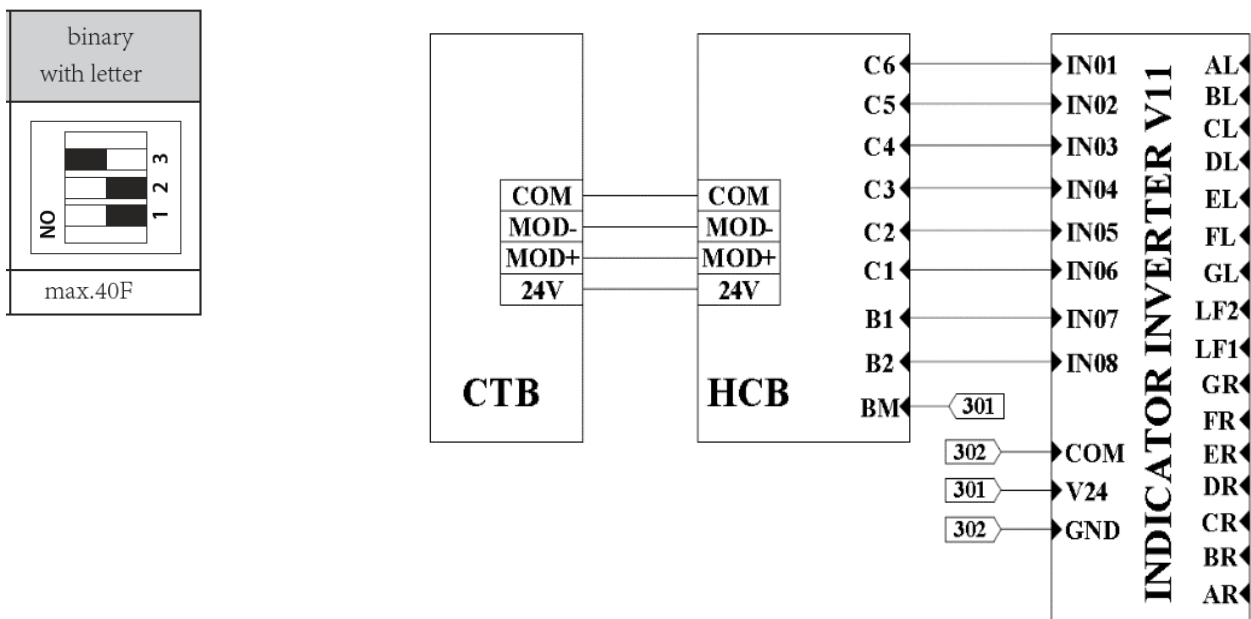
انتخاب نوع زبان گویش	→	#03=English 05=Persian 06=Turkish LanguageSet=[05]
انتخاب اعلان وضعیت درب	→	#1=ON 2=OFF OCDVoiceEN=[1]
	→	#1-10 MusicNumber=[01]
انتخاب ولوم اعلان طبقات	→	#00=Close -> 22=Maximum SoundVol=[22]
انتخاب ولوم موزیک زمینه	→	#00=Close -> 22=Maximum MusicVol=[00]
		Set up

معرفی برد HCB-B1



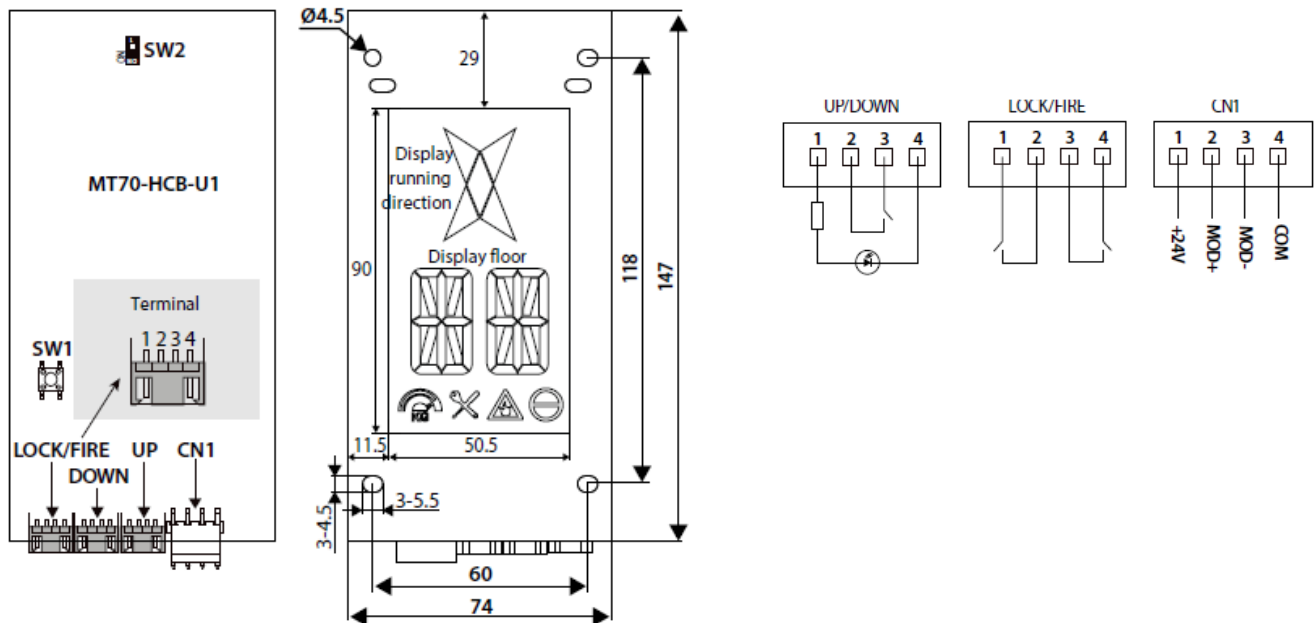
HCB-B1 FUN	HCB-B1 OD/CD	Binary output	7 segment	BCD	binary with letter
max.48 F	max.48 F	max.32 F	max.9 F	max.39 F	max.40F

- ✓ به علت 7segment بودن نمایشگرها کد حالت "Binary with letter" را انتخاب کنید
- ✓ Binary with letter بر حسب شاخص طبقات کد مشخصی برای برد اینورتر V11 ارسال میکند و در خروجی LEDهای مناسب فعال می شود.



معرفی نمایشگر HCB-U1

شمای نمایشگر طبقات/کابین



نحوه تعیین آدرس برد نمایشگر:

کلید SW1 را برای چند ثانیه فشار دهید. نمایشگر شروع به چشمک زدن خواهد کرد. بعد از ۳ ثانیه ثابت میشود. با فشردن کلیدهای جهت بالا و پائین که به ترتیب به سوکت‌های UP و DOWN وصل شده اند، شماره طبقه مورد نظر را انتخاب کنید. بعد از تعیین شماره طبقه مورد نظر و گذشت ۵ ثانیه نمایشگر مجدداً شروع به چشمک زدن کرده و بعد از ۳ ثانیه ثابت خواهد شد

نکته مهم: آدرس ۱ الی ۲۴ مربوط به درب اول و آدرس ۲۵ الی ۴۸ مربوط به درب دوم میباشد

عملکرد	دیپ سوئیچ
برای تعیین آدرس برد نمایشگر استفاده میشود.	SW1
در وضعیت ON امیدانس تطبیق در مدار قرار دارد.	SW2

در سیستم های CANBUS مقاومت ۱۲۰ اهمی در انتهای خط سریال برای کاهش نویز پذیری شاسی ها به ترمینال CANH/CANL متصل میشود که در این برد با دیپ سوئیچ SW2 این مقاومت در مدار قرار خواهد گرفت. عملکرد این دیپ سوئیچ در سیستم MODBUS نیاز به بررسی دارد



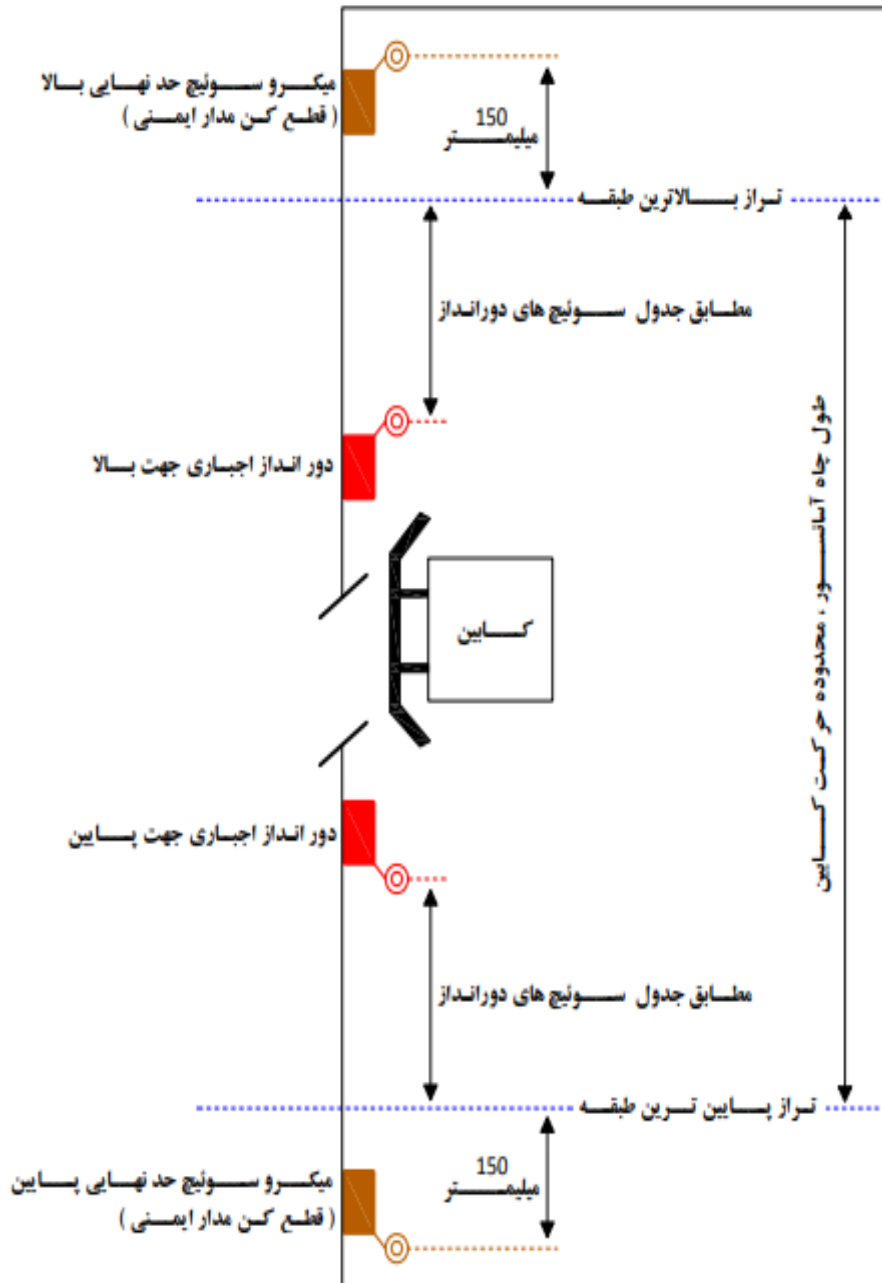
دستورالعمل جامع ILIFT

تنظیمات نمایشگر

توضیحات	مقدار	پارامتر
اگر در طبقه علاوه بر نمایشگر پیغام C و L بدهد باید غیر فعال شود.	Bit0=0	F12.38
نمایش افقی یا عمودی بودن نمایشگر	Bit2=0 Bit2=1	F26.26
نمایش آدرس شستی طبقات	;	F26.31
تنظیمات نمایشگر طبقات (شدت نور، اندازه فلش ...)		F26.35
پروتکل نمایشگر کابین (۱۰۱ درون سازمانی)(۰۰۰)۰.....	F27.27
نوع احضار های بیرون (۱۰۱ درون سازمانی)(۰۰۰)۰.....	F26.26

دستورالعمل جامع ILIFT

چیدمان سنسورهای دورانداز و حد انتهایی بالا و پائین:



مقادیر پیشنهادی برای فاصله سوئیچ های دورانداز :

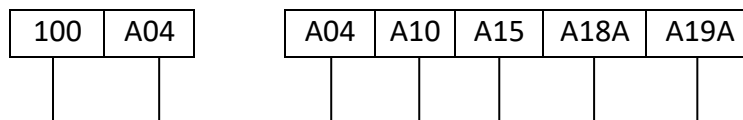
۴	۳	۲,۵	۲	۱,۶	۱	سرعت کابین
۲	۲	۲	۲	۱,۵	۰,۷	فاصله دورانداز اول
۴	۴	۴	۲,۵	-	-	فاصله دورانداز دوم
۱۱	۶	-	-	-	-	فاصله دور انداز سوم

دستورالعمل جامع ILIFT

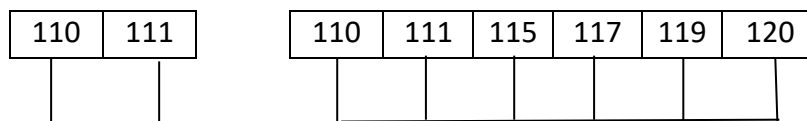
آماده سازی برای تیون موتور:

قبل انجام تنظیمات اولیه برای راه اندازی آسانسور ، تیون موتور می بایست انجام شود. بدون تیون موتور سیستم پارامترهای موتور را متوجه نمی شود. برای تیون موتور :

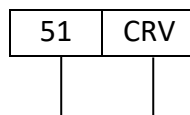
- ابتدا مدارات ایمنی پل شود .
- مدارات ایمنی در ترمینال های قدیم



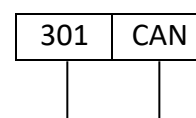
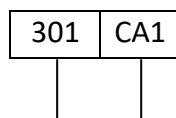
- ✓ A04 تا A10 مربوط مدارهایی می باشد که مطابق استاندارد باید پل شود
 - ✓ A10 تا A15 مربوط مدارهایی می باشد که مطابق استاندارد نباید پل شود
 - ✓ A15 تا A18A توسط استپ جعبه رویزیون تابلو برقدار می شود.
 - ✓ A18A تا A19A مربوط به کنتاکت درب طبقات می باشد.
 - ✓ 100 تا A04 مربوط به دریچه کابین، پاراشوت، میکروسوییچ Slack rope می باشد.
- در ترمینال های جدید



- ✓ 110 تا 111 مربوط مدارهایی می باشد که مطابق استاندارد باید پل شود
 - ✓ 111 تا 115 مربوط مدارهایی می باشد که مطابق استاندارد نباید پل شود
 - ✓ 115 تا 117 توسط استپ جعبه رویزیون تابلو برقدار می شود.
 - ✓ 117 تا 119 مربوط به کنتاکت درب طبقات می باشد.
 - ✓ 110 به 111 مربوط به دریچه کابین، پاراشوت، میکروسوییچ Slack rope می باشد
 - ✓ ولتاژ سری ایمنی در تابلو های ای لیفت ۲۲۰ ولت می باشد. و توجه داشته باشید که سیم های قهوه ای رنگ مربوط به سری ایمنی می باشد.
۲. فرمان JX1 یا CRV با 301 یا همان 51 (۲۴ ولت) پل شود.



- سوئیچ های دورانداز بالا که در نامگذاری قدیم با SDZ1 و جدید CAN مشخص می شوند با 301 یا همان 51 (۲۴ ولت) پل شود.
- سوئیچ های دورانداز پایین که در نامگذاری قدیم با XDZ1 و جدید CA1 مشخص می شوند با 301 یا همان 51 (۲۴ ولت) پل شود.



دستورالعمل جامع ILIFT

- ✓ نکته بسیار مهم این است که هنگام پل دادن به رنگ بندی سیم ها دقت شود . سیم های قرمز رنگ دارای ولتاژ ۲۴ ولت و سیم های مشکی و قهوه ای دارای ولتاژ ۲۲۰ ولت می باشد
- ✓ توجه داشته باشید در انتهای پل کردن سری ایمنی می بایست LED های X25,X26,X27 روی برد MCB روشن شود که بیانگر تکمیل بودن سری ایمنی می باشد.
- ✓ دقت شود چون درب در مدار نمیباشد فرمان 6kt 5kt در پارامتر F13-03 و F13-05 برابر صفر و بیت نهم F26-16 برابر ۱ یا غیر فعال قرار گرفته باشد.
- ✓ سوئیچهای ایمنی اضافی که با XLP و SLP مشخص می شوند در پارامتر F12-12 و F12-13 برابر با صفر و در پارامتر F26-16 بیت دهم برابر ۱ (غیر فعال) قرار میگیرد .
- ✓ ترمینال OVL با ۳۰۱ پل شود

سپس به ترتیب مقادیر پارامترهای ذیل را تعیین می کنیم:

نوع موتور	۰ - موتور گیربکس ۱ - موتور گیرلس	F00.00
مد کنترل	۰ - مد کنترلی v/f ۱ - مد کنترلی open ۲ - مد کنترلی close	F00.01
حداکثر سرعت حرکت کابین		F00.02
سرعت نامی	از طریق فرمول محاسبه شود	F00.03
حداکثر فرکانس خروجی	50Hz	F00.05
مشخصات موتور گیربکس	kw	F07-00
	V	F07-01
	A	F07-02
	Hz	F07-03
	Rpm	F07-04
	£cos	F07-05
نوع موتور سنکرون	۰ - استوانه‌ای (IPM) ۱ - کتابی (SPM)	F10-00
مشخصات موتور گیرلس	KW	F10-01
	V	F10-02
	A	F10-03
	HZ	F10-04
	RPM	F10-05
زاویه افست انکودر که قبل از تیون باید صفر شود	۰	F10-12
نوع انکودر	۱ - آسنکرون ۳ - انکودرهای ۱۳۸۷ ۵ - انکودرهای ۱۳۱۳	F11-00

دستورالعمل جامع ILIFT

تیون موتور:

- ❖ توجه داشته باشید که قبل از تیون موتور، اطلاعات موتور از روی پلاک بدرستی وارد شده اند.
- ❖ در حین تیون هنگام بروز هرگونه خطا با کنترل پارامتر F27.30 می توان کد آخرین خطا را مشاهده نمود
- ❖ برای انجام تیون نباید هیچگونه خطایی روی کی پد باشد

موتورهای آسنکرون:

- ۱- مقدار پارامتر F00.07 را روی 0 (کنترل از روی کی پد) قرار دهید.
- ۲- پارامتر F07.06 را روی ۱ (تیون ایستا) و یا ۲ (تیون چرخشی) قرار داده و سپس کلید RUN را از روی کی پد فشار دهید.
- ۳- پس از پایان موفقیت آمیز تیون، مقدار پارامتر F00.07 را روی 1 قرار دهید.

توجه:

- برای انجام مرحله ۲ تیون میبایست کنتاکتور BM را بصورت دستی وصل کنید.
- در زمان انجام تیون ایستا، بمدت ۳۰ ثانیه صدای زوزه موتور شنیده خواهد شد.
- در زمان انجام تیون چرخشی، در صورت بروز لرزه شدید و یا اضافه جریان شدید، با فشردن کلید STOP عملیات را قطع نمایید. برای رفع این مشکل مقادیر پارامترهای F07.21 و F07.22 را تغییر دهید.
- در اتو تیون موتورهای گیربکسی چنانچه با خطای E0030 (جهت چرخش انکودر برعکس می باشد) مواجه شدید، مقدار پارامتر F11.02 را تغییر دهید.

موتورهای سنکرون:

❖ تیون چرخشی:

- ۱- مقدار پارامتر F00.07 را روی 0 (کنترل از روی کی پد) قرار دهید.
- ۲- پارامتر F10.10 را روی ۲ (تیون چرخشی) قرار داده و سپس کلید RUN را از روی کی پد فشار دهید.
- ۳- موتور از حالت سکون به تدریج و با سرعت کم شروع به حرکت میکند و پس از یک دور چرخش، متوقف میشود. در این زمان مقادیر پارامترهای F10.12، F10.14، F10.17، F11.02 بدست خواهند آمد.
- ۴- پس از پایان موفقیت آمیز تیون، مقدار پارامتر F00.07 را روی 1 قرار دهید.

دستورالعمل جامع ILIFT

توجه:

- برای تیون تابلو های پرو، بستن جعبه رویزیون الزامی است.
- برای انجام مرحله ۲ میبایست کنتاکتور BM را بصورت دستی وصل کنید.
- در زمان تیون و برای تکمیل مدار ایمنی میبایست کلیدهای RUN و UP پنل رویزیون را همزمان نگهداشته و یا موقتاً در زمان تیون ترمینالهای A18 و A18A را به یکدیگر پل کرد. دقت کنید بعد از پایان تیون این پل برداشته شود.
- در هنگام تیون، سیستم بصورت اتوماتیک کنتاکتور ستاره-مثلث را کنترل خواهد کرد. در غیر اینصورت با خطای اضافه جریان به دلیل اتصال کوتاه شدن خروجیها مواجه خواهید شد.
- در هنگام تیون چرخشی، جهت چرخش انکودر بصورت اتوماتیک تشخیص داده میشود.
- از اتصال صحیح و محکم خروجیهای انکودر به کارت، اطمینان حاصل کنید.
- پارامتر F10.12 قبل از انجام تیون می بایست صفر باشد.
- در انکودرهای SINCOS، عملیات تیون را ۳ مرتبه پشت سرهم انجام داده و برای هر مرحله مقدار پارامتر F10.12 را یادداشت نمایید.
- اگر مقدار بدست آمده برای فرمول زیر کوچکتر از ۵ درجه باشد، عملیات تیون موفقیت آمیز بوده است. در غیر اینصورت مراحل تیون را دوباره تکرار کنید.

(تعداد جفت قطب موتور/۳۶۰)*ضریب - (F10.12 (مرحله قبلی)-F10.12 (مرحله فعلی))

بعنوان مثال برای موتوری با ۱۲ جفت قطب، ۳ مرتبه تیون انجام داده ایم که نتیجه بدست آمده به ترتیب برابر $۲۴۱,۱^{\circ}$ و $۵۹,۸^{\circ}$ و $۱۲۰,۲^{\circ}$ بوده است:

$$۳۶۰^{\circ}/۱۲=۳۰^{\circ}$$

$$241.1^{\circ}-59.8^{\circ}=181.3^{\circ} \quad 181.3^{\circ}-(6*30^{\circ})=1.3^{\circ}$$

$$120.2^{\circ}-59.8^{\circ}=60.4^{\circ} \quad 60.4^{\circ}-(2*30^{\circ})=0.4^{\circ}$$

با این نتایج بدست آمده، تیون موفقیت آمیز بوده است.

- در انکودرهای A/B/Z/U/V/W مقدار پارامتر F10.12 اگر از ۳۰° کمتر باشد، تیون موفقیت آمیز بوده و در غیر اینصورت میبایست تکرار شود.
- در صورت بروز هرگونه وضعیت غیر عادی هنگام عملیات تیون، با فشردن کلید STOP تیون را متوقف کنید.
- در حین انجام تیون، اگر با خطای E0030 ویا E0031 مواجه شدید، مقادیر KP, KI در F08 را کاهش دهید.

❖ تیون ایستا

- ۱- مقدار پارامتر F10.12 را روی 0 قرار دهید.
- ۲- پارامتر F00.07 را روی ۱ قرار دهید. سپس F10.10 را روی ۱ (تیون ایستا) قرار دهید.
- ۳- سیستم را در مد رویزیون قرار داده و یکی از پوش باتن های جهت را فشار دهید. ابتدا صدایی از موتور بگوش خواهد رسید و سپس به آرامی حرکت کرده و پس از یک دور متوقف میشود. در این حالت مقادیر پارامترهای F10.12 و F10.14-F10.17 بدست خواهند آمد.
- ۴- بعد از اینکه برروی صفحه نمایش کی پد، خروج از وضعیت تیون را مشاهده کردید، فرمان جهت را بردارید.

توجه:

دستورالعمل جامع ILIFT

- در هنگام تیون، سیستم بصورت اتوماتیک کنتاکتور ستاره-مثلث را کنترل خواهد کرد. در غیر اینصورت با خطای اضافه جریان به دلیل اتصال کوتاه شدن خروجیها مواجه خواهید شد.
- اگر جهت حرکت موتور با جهت انتخابی متفاوت بود، مقدار پارامتر F00.10 را تغییر دهید.
- در هنگام تیون، اگر با خطای اضافه جریان و یا خطای جهت چرخش انکودر مواجه شدید، مقدار پارامتر F11.02 را تغییر داده و تیون را مجدداً تکرار کنید.
- مشابه تیون چرخشی برای انکودرهای SINCOS، تفاوت دو تیون متوالی میبایست از 5° کمتر باشد.
- مشابه تیون چرخشی برای انکودرهای A/B/Z/U/V/W، تفاوت دو تیون متوالی میبایست از 30° کمتر باشد.
- پیشنهاد میشود برای جلوگیری از حالت‌های کنترل نشده، عملیات تیون توسط ۲ نفر انجام شود. یک نفر از طریق پنل رویزیون تیون را انجام داده و نفر دیگر آماده فشردن کلید توقف اضطراری و یا قطع کلید تغذیه ورودی در هنگام بروز حالت‌های ناخواسته باشد.
- در حین انجام تیون، اگر با خطای E0030 و یا E0031 مواجه شدید، مقادیر KP, KI در F08 را کاهش دهید.
- مقدار F10.12 در صورت تیون موفق، مخالف صفر خواهد بود.

حرکت رویزیون:

قبل از حرکت در مد رویزیون، از موارد ذیل اطمینان حاصل کنید:

- پنل رویزیون تابلو فرمان در وضعیت "رویزیون" و پنل روی کابین در وضعیت "نرمال" قرار داشته باشد.
- مدار ایمنی چاه و درب ها در مدار قرار گرفته باشند. (هیچ قسمتی بای پس نشده باشد).
- بعد از روشن کردن تابلو فرمان، عبارت "Inspection" بر روی کی پد نمایش داده شده و چراغ INS روی برد اصلی روشن خواهد شد.
- سنسور لول بالا با SMQ و ورودی X1 بر روی درایو قابل مشاهده میباشد که در حرکت رو به بالا ابتدا این سنسور تحریک و LED مربوطه روشن میشود.
- سنسور لول پایین با XMQ و ورودی X3 بر روی درایو قابل مشاهده میباشد که در حرکت رو به پایین ابتدا این سنسور تحریک و LED مربوطه روشن میشود.

○ رویزیون از طریق پنل تابلو

- در وضعیت رویزیون روشن شدن چراغ INS بر روی برد MCB درایو بیانگر تغییر وضعیت از حالت نرمال به رویزیون می باشد.
- دقت کنید که سنسورهای تراز طبقه و محدوده درب (در صورت وجود) بدرستی و در محل خود قرار گرفته باشند. در صورت حرکت آرام از پائین به بالا به ترتیب میبایست سنسور تراز طبقه جهت بالا، محدوده درب و سنسور تراز طبقه جهت پائین دیده شده و در حرکت آرام بسوی پائین به ترتیب سنسور تراز طبقه جهت پائین، سنسور محدوده درب و سنسور تراز طبقه جهت بالا دیده شوند.

دستورالعمل جامع ILIFT

- رویزیون از طریق پنل روی کابین
- در صورتیکه برای اولین بار اقدام به رویزیون از روی کابین می کنید، سرعت رویزیون را مقداری کمتر از متعارف انتخاب نمائید.
- اطمینان حاصل کنید که در صورت فعال شدن رویزیون روی کابین، امکان فعال شدن رویزیون روی تابلو و پوش باتونهای جهت آن وجود ندارد.
- اطمینان حاصل کنید که جهت حرکت کابین، با پوش باتن فشرده شده جهت یکسان باشد.
- دقت کنید که در طول مسیر حرکت به سمت بالا و پائین هیچ مانعی وجود نداشته باشد.
- از عملکرد و موقعیت نصب حدهای بالا و پائین اطمینان حاصل نمائید.
- از نحوه و موقعیت نصب پلیت های همتراز سازی اطمینان حاصل فرمائید.
- در صورتیکه سوئیچ های دور انداز بالا و پائین نصب نشده باشند، میتوان با تغییر پارامتر F26.12 خطای بوجود آمده را رفع کرد.

تنظیمات پارامترهای رویزیون

پارامتر	مقدار	توضیحات
F26.12	Bit0 = 0	بدون درب بسته
	Bit0 = 1	درب بصورت اتوماتیک بسته شود
F26.12	Bit2 = 0	توقف در رویزیون بصورت آنی
	Bit2 = 1	توقف با شیب ملایم
F26.12	Bit9 = 1	قطع شدن حرکت پس از برخورد به سوئیچ دور انداز
F26.13	1	بستن اجباری درب

آمادگی برای راه اندازی نهایی

اتصالات

❖ پل های که قبلا برای تیون بسته شده بود برای راه اندازی و وضعیت نرمال می بایست باز شوند

۱. مدارات ایمنی

بین ترمینال های A04 و A10 بسته می شوند که طبق استاندارد در حالت رویزیون باید پل شوند که مربوط به حد بالا حد پایین و گاورنر می باشند

بین ترمینال های A10 و A15 بسته می شوند که طبق استاندارد در حالت رویزیون نباید پل شوند که مربوط به استپ کنار موتور درچه و چاه و ... می باشند

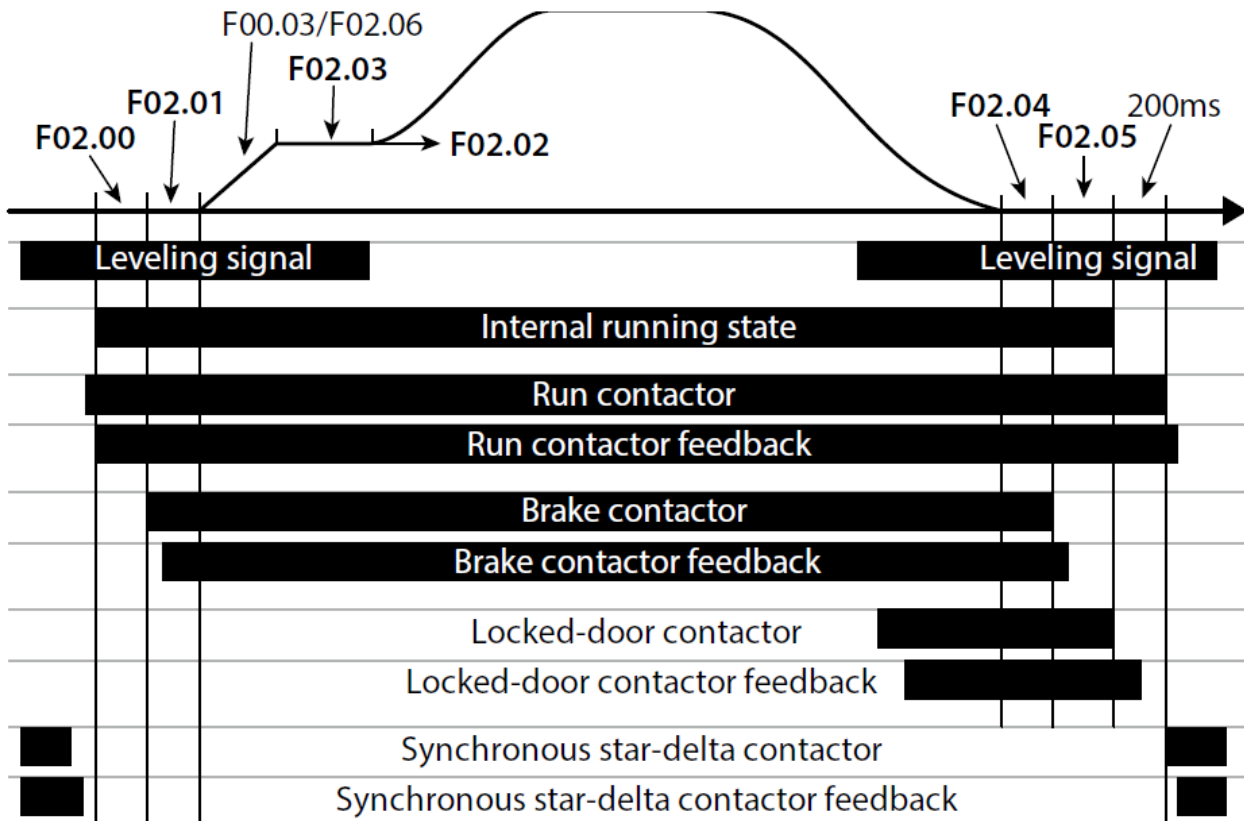
بین ترمینال A15 و A18 پنل رویزیون تابلو بسته خواهد شد

بین ترمینال های A18A و A19A درب طبقه بسته خواهد شد

❖ در شفت لرن به جای RUN برای کامل شدن سری ایمنی موقتا A18 و A18A پل می شوند.

دستورالعمل جامع ILIFT

تنظیم زمان بندی استارت و استپ

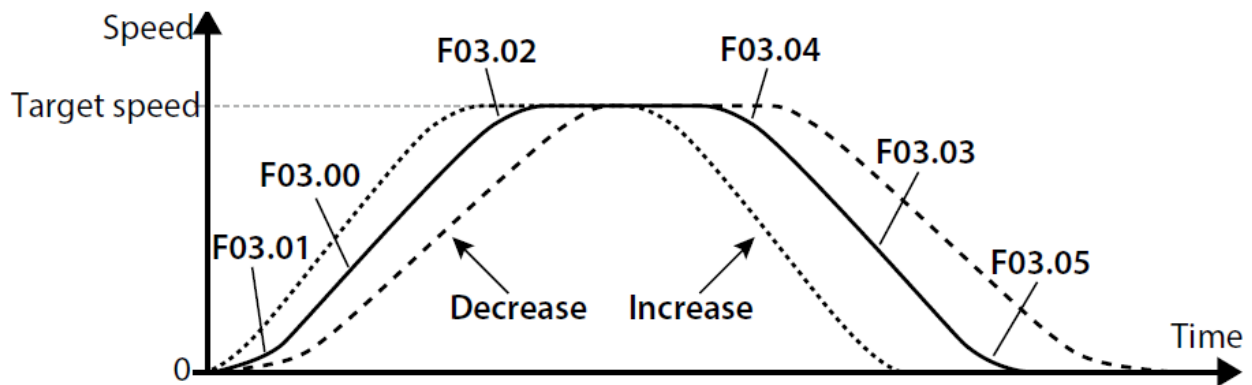


0-2(0.2s)	زمان نگهداشتن سرعت صفر هنگام استارت	F02.00
0-2(0.5s)	تاخیر زمانی برای شروع حرکت	F02.01
0-0.03 [0m/s]	سرعت استارت حرکت	F02.02
0-2 [0s]	زمان نگهداشتن سرعت استارت	F02.03
0-2 [0.2s]	تاخیر بسته شدن ترمز هنگام توقف	F02.04
0-2 [0.3s]	زمان نگهداشتن سرعت صفر هنگام توقف	F02.05
0-2 [0s]	زمان شیب استارت	F02.06

دستورالعمل جامع ILIFT

شیب حرکتی

0.02-2 [0.6m/s ²]	شتاب افزایشی	F03.00
0.02-2 [0.3m/s ³]	Jerk در شروع شتاب افزایشی	F03.01
0.02-2 [0.3m/s ³]	Jerk در پایان شتاب افزایشی	F03.02
0.02-2 [0.6m/s ²]	شتاب کاهششی	F03.03
0.02-2 [0.3m/s ³]	Jerk در شروع شتاب کاهششی	F03.04
0.02-2 [0.3m/s ³]	Jerk در پایان شتاب کاهششی	F03.05



0.02-2 [0.2m/s ²]	شتاب افزایشی در وضعیت رویزیون	F03.06
0.02-2 [0.4m/s ²]	شتاب کاهششی در وضعیت رویزیون	F03.07
0.02-2 [0.2m/s ²]	شتاب افزایشی در نجات اضطراری	F03.08
0.02-2 [1m/s ²]	شتاب کاهششی در نجات اضطراری	F03.09
0.02-2 [0.1m/s ²]	شتاب افزایشی در تیون موتور گیربکسی	F03.10
0.02-2 [0.1m/s ²]	شتاب کاهششی در تیون موتور گیربکسی	F03.11
0.5-2 [1m/s ²]	شتاب در زمان دوراندازی	F03.12
0.002-2 [0.23m/s ³]	Jerk توقف	F03.13

دستورالعمل جامع ILIFT

تنظیمات درب

❖ تنظیمات عمومی درب

توضیحات	مقدار	پارامتر
تعداد درب‌های کابین	1 2	F22-00
عملکرد درب اول در طبقات ۱-۱۶	1111 1111 1111 1111	F22-01
عملکرد درب اول در طبقات ۱۷-۳۲	1111 1111 1111 1111	F22-02
عملکرد درب اول در طبقات ۳۳-۴۸	1111 1111 1111 1111	F22-03
عملکرد درب دوم در طبقات ۱-۱۶	1111 1111 1111 1111	F22-04
عملکرد درب دوم در طبقات ۱۷-۳۲	1111 1111 1111 1111	F22-05
عملکرد درب دوم در طبقات ۳۳-۴۸	1111 1111 1111 1111	F22-06
زمان فرمان باز شدن درب	10s	F22-07
زمان فرمان بسته شدن درب	15s	F22-08
چنانچه پس از تعداد F22-09 بار تلاش برای باز و بسته شدن درب موفق نباشد خطای ۴۹ یا ۴۸ می‌دهد	.	F22-09
وضعیت فعال بودن درب هنگام باز و بسته شدن	۰- فرمان باز و بسته فعال نباشد ۱- فرمان باز شو فعال باشد ۲- فرمان بسته شو فعال باشد ۳- فرمان باز و بسته فعال باشد ۴- در طول حرکت فرمان C فعال باشد	F22-10
زمان نگهداشتن فرمان باز شدن درب با احضار بیرون	5s	F22-11
زمان نگهداشتن فرمان باز شدن درب با احضار داخل	5s	F22-12
وضعیت درب پارک برای اینکه بتوان گزینه ۲ را انتخاب کرد باید ابتدا بیت ۱۰ پارامتر F26-02 فعال شود	۰- درب بسته باشد ۱- در طبقه پارک درب باز باشد ۲- درب همیشه باز باشد	F22-13
زمان نگه داشتن درب در طبقه پارک	10S	F22-14
زمان پارک درب	30S	F22-15

دستورالعمل جامع ILIFT

❖ درب های نیمه اتوماتیک

پارامتر	مقدار	توضیحات
F12.25	1	تعریف ترمینال X25
F12.26	3	تعریف ترمینال X26
F12.27	2	تعریف ترمینال X27
F12-38		بیت ۱-۳: زمان تحریک کمان برقی ۰۰۰: یک ثانیه ۰۰۱: دو ثانیه ۱۱۱: هشت ثانیه
		نحوه صدور فرمان C درب نیمه اتوماتیک: (۰) نرمال (۱) پس از بسته شدن قفل
F13.03	0	5KT
F13.05	0	6KT
F22-00	1 2	تعداد درب های کابین
F26.16	Bit0=1	کنتاكتور ستاره-مثلث خروجی را کنترل کند
	Bit9=1	فعال کردن درب غیر اتوماتیک
	Bit9=0	غیر فعال کردن درب غیر اتوماتیک
F26.22	Bit0=1	با فشردن شستی داخل همان سمت درب باز می شود
	Bit1=0	بازر با احضار شاسی فعال می شود

❖ درب های تمام اتوماتیک

پارامتر	مقدار	توضیحات
F12.25	۱	تعریف ترمینال X25
F12.26	۲	تعریف ترمینال X26
F12.27	۳	تعریف ترمینال X27
F22-00	۱ ۲	تعداد درب های کابین
F22.17	۳	وضعیت عملکرد کابین دو درب
F26.21	۱	قابلیت دو درب بودن کابین
F26.22	Bit0=1	با فشردن شستی داخل همان سمت درب باز می شود
	Bit1=0	بازر با احضار شاسی فعال می شود
F27.29	Bit6=1	عملکرد فتوسل در دو درب انتخاب شاسی بصورت مجزا
F26.16	Bit0=1	کنتاكتور ستاره-مثلث خروجی را کنترل کند

دستورالعمل جامع ILIFT

❖ تنظیمات پروژه های دو درب:

<p>شستی های احضار طبقات مربوط به درب اول و دوم با یکدیگر بصورت موازی بسته شده اند. در این حالت درب اول و دوم همزمان باز و بسته خواهند شد. در این حالت سیستم قادر به پاسخگویی تا ۴۸ احضار طبقه میباشد.</p>	<p>F26.21=0 F22.17=X</p>	<p>وضعیت ۱</p>
<p>شستی های احضار طبقات کاملاً مجزا هستند. آدرس احضار طبقات برای درب اول ۱-۲۴ و آدرس احضار طبقات برای درب دوم ۲۵-۴۸ میباشد. در این حالت سیستم قادر به پاسخگویی تا ۲۴ احضار طبقه میباشد. در این حالت درب اول و دوم همزمان باز و بسته خواهند شد.</p>	<p>F26.21=1 F22.17=0</p>	<p>وضعیت ۲</p>
<p>شستی های احضار طبقات کاملاً مجزا هستند. آدرس احضار طبقات برای درب اول ۱-۲۴ و آدرس احضار طبقات برای درب دوم ۲۵-۴۸ میباشد. در این حالت سیستم قادر به پاسخگویی تا ۲۴ احضار طبقه میباشد. شستی احضار درب اول باعث باز شدن درب اول و شستی احضار درب دوم باعث باز شدن درب دوم خواهد شد. در هنگام توقف برای احضار کابین در یک طبقه، هر دو درب باز خواهند شد.</p>	<p>F26.21=1 F22.17=1</p>	<p>وضعیت ۳</p>
<p>شستی های احضار طبقات کاملاً مجزا هستند. آدرس احضار طبقات برای درب اول ۱-۲۴ و آدرس احضار طبقات برای درب دوم ۲۵-۴۸ میباشد. در این حالت سیستم قادر به پاسخگویی تا ۲۴ احضار طبقه میباشد. شستی احضار درب اول باعث باز شدن درب اول و شستی احضار درب دوم باعث باز شدن درب دوم خواهد شد. نحوه باز شدن درب کابین از طریق انتخاب به توسط سوئیچ داخل کابین میباشد که تعیین میکند کدام درب باز شود. سوئیچ مذکور را به یکی از ورودیهای برد کارکدک وصل کرده و عملکرد آنرا بررسی مقدار زیر تنظیم کنید: 22:Open Through front/Rear door switch NO input (GABS)</p>	<p>F26.21=1 F22.17=2</p>	<p>وضعیت ۴</p>
<p>شستی های احضار طبقات کاملاً مجزا هستند. آدرس احضار طبقات برای درب اول ۱-۲۴ و آدرس احضار طبقات برای درب دوم ۲۵-۴۸ میباشد. در این حالت سیستم قادر به پاسخگویی تا ۲۴ احضار طبقه میباشد. شستی احضار درب اول باعث باز شدن درب اول و شستی احضار درب دوم باعث باز شدن درب دوم خواهد شد. شستی احضار داخل کابین برای درب اول و دوم کاملاً مجزا هستند و هرکدام به CCB جداگانه ای وصل میشوند. در صورتیکه تعداد طبقات از ۱۶ توقف بیشتر باشد، برای هر درب ۱ عدد CCB دیگر استفاده میشود. شستی های DO,DC فقط به CCB شماره ۱ وصل میشوند. در صورت فشردن هر کدام از شستی های احضار داخل کابین، درب مربوط به همان طرف باز خواهد شد. در صورتیکه شستی هر دو طرف فعال باشد، هر دو درب کابین باز میشود.</p>	<p>F26.21=1 F22.17=3</p>	<p>وضعیت ۵</p>

دستورالعمل جامع ILIFT

تنظیمات مربوط به شستی:

توضیحات	مقدار	پارامتر
نحوه پاسخگویی به طبقات ۱ الی ۱۶	1111 1111 1111 1111	F21.07
نحوه پاسخگویی به طبقات ۱۷ الی ۳۲	1111 1111 1111 1111	F21.08
وضعیت پاسخگویی به احضار طبقه	۰- فول کلکتیو ۱- up collective ۲- down collective	F24-00
کنسلینگ شاسی داخل	۰- غیر فعال ۱- دابل کلیک ۲- با نگهداشتن	F26-11
بیت صفر اگر ۱ باشد با فشردن شستی داخل همان سمت، درب باز می شود بیت ۱ اگر برابر صفر باشد بازر با احضار شاسی فعال می شود (۰۰)	F26.22
(بیت دهم) در زمان load full شستی باعث reopen نشود (۰)	F26.23
هنگام رسیدن به طبقه احضار کابین بصورت چشمک زن میشود	Bit ۰- غیر فعال ۱- فعال	F27.26
غیر فعال شدن شستی های احضار پس از برخورد به دورانداز بالا و پایین	Bit 15=1	F26.16

تنظیمات فن و روشنایی

توضیحات	مقدار	پارامتر
زمان تاخیر برای خاموش کردن روشنایی و فن	30s	F23.01
وضعیت کنترل فن درایو	۰ ۱ ۲ ۳	F16.01

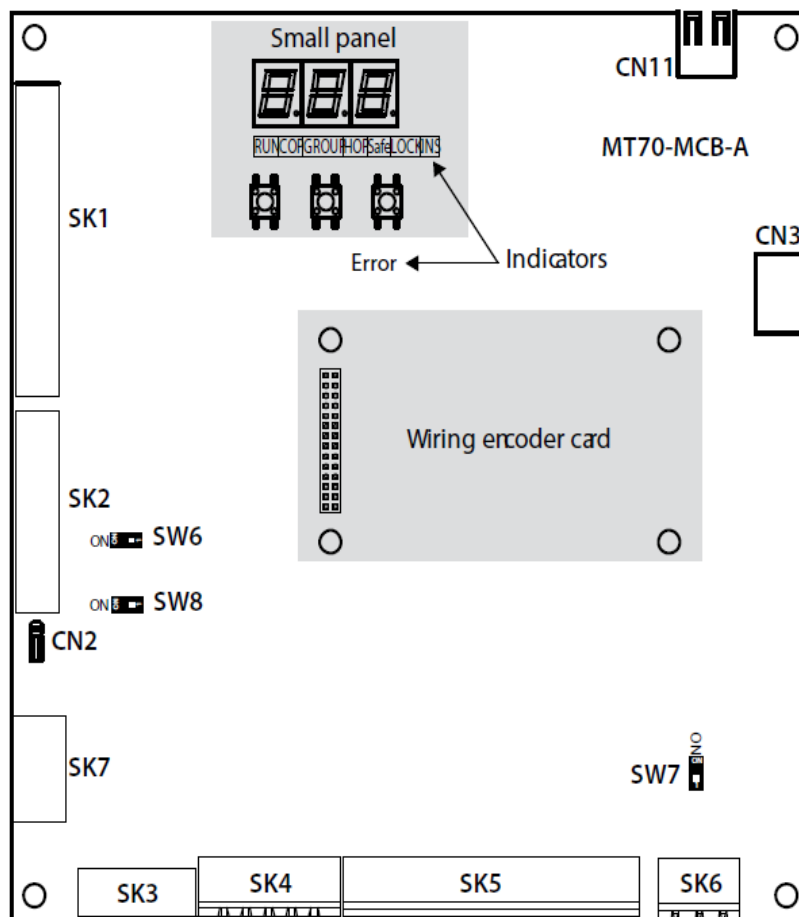
❖ تعریف خروجی L6 بر روی هر رله ای قرار گرفت باید ۷ شود

دستورالعمل جامع ILIFT

تنظیمات سرعت

توضیحات	مقدار	پارامتر
سرعت حرکت رویزون	0.3m/s	F04.00
سرعت حرکت نجات اضطراری	0.1m/s	F04.01
سرعت در زمان لرن	0.3m/s	F04.03
سرعت بازگشت به تراز طبقه اگر بین راه متوقف شده باشد	0.2m/s	F04.13

تنظیمات دوبلکسی:



❖ جهت دوبلکس کردن سیستم وصل کردن پورت SK6 و سیمکشی نظیر به نظیر الزامی می باشد. (CAN2+, CAN2-, GND)

CAN2+ CAN2- GND

دستورالعمل جامع ILIFT

راه اندازی در حالت دوبلکس:

توضیحات	آسانسور B (فرعی)	آسانسور A (اصلی)	مقادیر قابل قبول	کارکرد	پارامتر
				تعداد طبقات	F19.00
برای هر دو آسانسور تنظیم شود	۰	۰	۴۸-۰	تعیین مقدار افست	F21.04
	۲	۲	۱: سیمپلکس ۲: دوبلکس ۳: کنترل گروهی	وضعیت کنترل گروهی	F21.05
	۲	۱	۱-۸	شماره آسانسور در گروه	F21.06
			۰-۶۵۵۳۵	نحوه سرویس دهی طبقات ۱ الی ۱۶	F21.07
			۰-۶۵۵۳۵	نحوه سرویس دهی طبقات ۱۷ الی ۳۲	F21.08
			۰-۶۵۵۳۵	نحوه سرویس دهی طبقات ۳۳ الی ۴۸	F21.09
	۱	۱	0-F19.00	طبقه پارک	F21.00
	فقط برای آسانسور اصلی تنظیم شود	۰	۰	۰: بصورت پراکنده ۱: بصورت متمرکز	نحوه انتظار آسانسورها در حالت دوبلکس
۰		۰		وضعیت آسانسور بدون احضار	F27.28 بیت ۸
۰۰		۰۰	۰۰: هر کدام کمتر استارت داشته اند پاسخ دهد ۰۱: آسانسور اصلی ۱۰ و ۱۱: آسانسور فرعی	نحوه پاسخگویی به احضار زمانیکه هر دو آسانسور در یک طبقه هستند	F27.29 بیت ۰ و ۱
۰		۰	۰: بازگشت به طبقه پارک هر کدام ۱: بازگشت به نزدیکترین طبقه پارک	وضعیت بازگشت به طبقه پارک در همه آسانسورهای در حال انتظار	F27.29 بیت ۲
		۶۰	10-9999	زمان پارک اتوماتیک برای سیستمهای دوبلکس	F25.05

نکته: زمان پارک اتوماتیک برای سیستم های دوبلکس با پارامتر { 10-9999 } F25.05 تعریف میگردد.

دستورالعمل جامع ILIFT

اشتراک گذاری احضارها در کنترل گروهی

توضیحات	مقدار	پارامتر
شروع اشتراک گذاری احضارها در کنترل گروهی	Bit3=0 Bait3=1	F26.22
زمان شروع اشتراک زمانی گروه ۱	00:00-23:59 [00:00]	F21.10
زمان پایان اشتراک زمانی گروه ۱	00:00-23:59 [00:00]	F21.11
اشتراک زمانی طبقات ۱-۱۶ در گروه ۱	0-65535 [65535]	F21.12
اشتراک زمانی طبقات ۱۷-۳۲ در گروه ۱	0-65535 [65535]	F21.13
اشتراک زمانی طبقات ۳۳-۴۸ در گروه ۱	0-65535 [65535]	F21.14
زمان شروع اشتراک زمانی گروه ۲	00:00-23:59 [00:00]	F21.15
زمان پایان اشتراک زمانی گروه ۲	00:00-23:59 [00:00]	F21.16
اشتراک زمانی طبقات ۱-۱۶ در گروه ۲	0-65535 [65535]	F21.17
اشتراک زمانی طبقات ۱۷-۳۲ در گروه ۲	0-65535 [65535]	F21.18
اشتراک زمانی طبقات ۳۳-۴۸ در گروه ۲	0-65535 [65535]	F21.19

❖ اگر زمان شروع و پایان اشتراک زمانی گروه ۱ با زمان شروع و پایان اشتراک زمانی گروه ۲ برابر باشد، فقط اشتراک زمانی گروه ۱ معتبر خواهد بود.

❖ اگر زمان شروع و پایان اشتراک زمانی یک گروه برابر باشد، سرویس غیر فعال خواهد بود.

توضیحات	مقدار	پارامتر
زمان شروع اوج کاری ۱	00:00-23:59 [00:00]	F21.20
زمان پایان اوج کاری ۱	00:00-23:59 [00:00]	F21.21
طبقه اوج کاری ۱	1-F19.00 [1]	F21.22
زمان شروع اوج کاری ۲	00:00-23:59 [00:00]	F21.23
زمان پایان اوج کاری ۲	00:00-23:59 [00:00]	F21.24
طبقه اوج کاری ۲	1-F19.00 [1]	F21.25

در زمان اوج کاری، اگر تعداد احضارهای داخل کابین طبقه اوج کاری از ۳ بیشتر باشد، وارد این وضعیت خواهیم شد. در این حالت این احضارها حفظ شده و آسانسور پس از پاسخگویی به تمام احضارهای موجود به طبقه اوج کاری تعریف شده، باز میگردد. برای فعال شدن وضعیت اوج کاری $F26.10=1$ قرار داده شود.

توضیحات	مقدار	پارامتر
---------	-------	---------

دستورالعمل جامع ILIFT

00:00-23:59 [00:00]	زمان شروع انتخابی جهت پائین ۱	F21.26
00:00-23:59 [00:00]	زمان پایان انتخابی جهت پائین ۱	F21.27
00:00-23:59 [00:00]	زمان شروع انتخابی جهت پائین ۲	F21.28
00:00-23:59 [00:00]	زمان پایان انتخابی جهت پائین ۲	F21.29

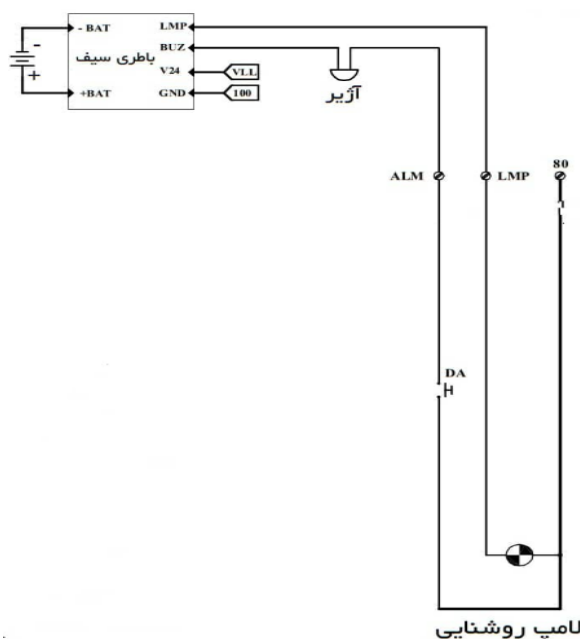
در طول زمانهای مشخص شده، آسانسور فقط به احضارهای جهت پائین پاسخ خواهد داد.

توضیحات	مقدار	پارامتر
00:00-23:59 [00:00]	زمان شروع انتخابی جهت بالا ۱	F21.30
00:00-23:59 [00:00]	زمان پایان انتخابی جهت بالا ۱	F21.31
00:00-23:59 [00:00]	زمان شروع انتخابی جهت بالا ۲	F21.32
00:00-23:59 [00:00]	زمان پایان انتخابی جهت بالا ۲	F21.33

در طول زمانهای مشخص شده، آسانسور فقط به احضارهای جهت بالا پاسخ خواهد داد.

تنظیمات تراول تایم

توضیحات	مقدار	پارامتر
45s	تراول تایم	F23.02
Bit14=1	کنسل کردن	F26.16
	اضافه کردن ۱۵ ثانیه به زمان تراول	F27.29



سیمکشی مربوط به آلام و چراغ اضطراری

دستورالعمل جامع ILIFT

تنظیمات ویژه :

پارامتر	مقدار	توضیحات
F01.00	00000 - 65535	پسورد
F17-03	3S	زمان تشخیص اضافه جریان خروجی
F17-04	۱۰۰٪ (۰.۷۵٪)	اضافه بار موتور (کنترل بار)
F19.00		تعداد طبقات
F21-00		طبقه پارک
F21-01		طبقه آتشنشانی
F21-03		طبقه VIP
F23-00	۰ - به پارک نرود	زمان رفتن به طبقه پارک
F25-04	Bit4=1	تست اتوماتیک شستی ها
F26-00		احضار گرفتن از طریق کی پد که پایین ترین طبقه ۱ می باشد.
F26-02	Bit0=1	تنظیمات وضعیت لیفت
F26-03		عملکرد آتش نشانی
F26-05		عملکرد برد ADO
F26-06		عملکرد VIP

نحوه احضار گرفتن:

پارامتر	مقدار	توضیحات
F26-00		احضار از طریق کی پد
F01		احضار از روی درایو (توضیح در بخش زیر میباشد)

عملکرد	دکمه های روی درایو
وارد پارامترهای تنظیمات می شود	PRG
تغییر پارامترها	UP
انتخاب گزینه	SET

✓ با زدن دکمه ی مشکی رنگ PRG و زدن دکمه UP هنگامی که F01 را مشاهده کردید با زدن دکمه SET و انتخاب شماره طبقه با زدن چند مرتبه دکمه UP و در انتها فشردن کلید SET درایو به آن طبقه احضار می شود.

(فراخوان احضار شستی طبقه مورد نظر) Call command => SET => (تعداد طبقات) UP => F01 => UP => PRG

دستورالعمل جامع ILIFT

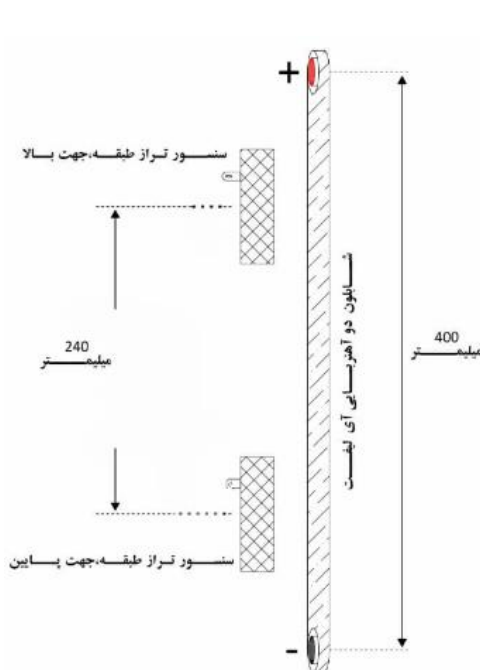
سنسور لول

در تابلوهای ILIFT از دو سنسور U و کلمورگنی استفاده می‌شود. در صورتیکه سنسور مورد استفاده U باشد سیم قهوه‌ای تغذیه ۲۴ ولت، سیم آبی تغذیه صفر ولت، و سیم مشکی مربوط به پالس می‌باشد که برای سنسور بالا به ترمینال SMQ و برای سنسور پایین به XMQ متصل میگردد و سیم سفید رنگ قابل استفاده نمی‌باشد

اگر سنسور مورد استفاده کلمورگنی هست به یکی از سوکت‌های سنسور ۲۴ ولت و یا ۳۰۱ داده و سوکت دیگر سنسور مطابق تعریف بالا به ترمینال مربوطه متصل می‌شود

در حالت استفاده از سنسور U (مطابق شکل زیر) به تعداد طبقات پلیت وجود دارد که در هر طبقه یک پلیت به گونه‌ای نصب می‌شود که از مرکز پلیت به هر طرف تا سنسور ۳ سانتیمتر فاصله داشته باشد. حداکثر مقدار لول گیری ۳ سانتیمتر به هر دو طرف می‌باشد لذا در نصب پلیت‌ها دقت شود

در حالتی که از سنسور کلمورگنی استفاده می‌شود فاصله دو سنسور از هم ۲۴ سانتیمتر باشد و ۲۰ سانتیمتر از مرکز پایه سنسور به طرفین یک عدد آهنربای گرد قرار میدهیم.



اگر سنسور U باشد باید X1 و X3 در سر طبقه خاموش باشد و تعریف ورودی مطابق زیر باشد :

F12-01(SMQ)	101
F12-03(XMQ)	102

✓ اگر سنسور کلمورگنی باشد باید X1 و X3 در سر طبقه روشن باشد و تعریف ورودی مطابق زیر باشد :

F12-01(SMQ)	1
F12-03(XMQ)	2

- سنسور لول بالا یا SMQ و ورودی X1 بر روی درایو قابل مشاهده میباشد که در حرکت رو به بالا ابتدا این سنسور تحریک و ال ای دی مربوطه روشن میشود.
- سنسور لول پایین یا XMQ و ورودی X3 بر روی درایو قابل مشاهده میباشد که در حرکت رو به پایین ابتدا این سنسور تحریک و LED مربوطه روشن میشود.

دستورالعمل جامع ILIFT

حرکت یادگیری شفت:

تعداد طبقات:

تعداد طبقات در پارامتر F19.00 وارد شود.

آسانسور در وضعیت رویزیون باشد.

- سویچ های (CAN)SDZ1 و (CA1) xdz1 می بایست متصل باشند.
- در صورت عدم وجود سوئیچ های XLP و SLP پارامتر F12.12 و F12.13 برابر صفر قرار بگیرد و بیت دهم F26.16=1 باشد.
- جهت شفت لرن با در پارامتر F26.01 مقادیر ۱ و ۲ دقت کنید کابین در پائین ترین طبقه بوده، شمارنده طبقه ۱ را نمایش داده و سوئیچ دور انداز اجباری جهت پائین قطع باشد. و در صورت اتوشفت لرن در پارامتر F26.01 مقادیر ۳ و ۴ کاربرد خواهند داشت.
- برای آسانسور ۲ طبقه دقت کنید که سنسور تراز طبقه جهت پائین در زیر پلیت باشد. برای طبقات بالاتر از ۲ اگر فقط یکی از سنسورهای تراز طبقه، پلیت را ببیند، کفایت میکند.
- سرعت یادگیری شفت از طریق پارامتر F04.03 تعیین میشود.
- پس از رسیدن به حد بالا و در صورت عدم بروز خطا، کابین متوقف شده و عملیات خاتمه می یابد.
- در صورتیکه لرن بصورت اتوماتیک نباشد (۳ و ۴) پس از رسیدن به بالاترین طبقه و خارج کردن از وضعیت رویزیون با ریلول کردن در

طبقه متوقف خواهد شد

توجه :

- برای اطمینان از صحت عملیات، مقادیر پارامترهای F19.12-F19.17 که موقعیت نصب دوراندازهای اجباری را مشخص میکنند، کنترل کنید.
- همچنین مقادیر D04.02, D04.03, D06.06, D06.07, D06.08 را با مقدار واقعی مقایسه کنید.
- اگر مقدار پارامتر F00.10 تغییر داده شود، نیاز به انجام مجدد یادگیری شفت میباشد.
- بعد از تنظیم مجدد پلیت و یا جابجایی سوئیچهای دورانداز، نیاز به انجام مجدد یادگیری شفت میباشد.
- چنانچه در طول مدت یادگیری شفت، وضعیت رویزیون به نرمال تغییر یابد و یا خطایی در حرکت بوجود آید، یادگیری شفت متوقف خواهد شد.

دستورالعمل جامع ILIFT

تنظیمات پارامترها :

توضیحات	مقدار	پارامتر
شفث لرن	۱- مقادیر قبل حفظ شود ۲- مقادیر قبل پاک شود ۳- بازگشت خودکار به پایین ترین طبقه و حفظ مقادیر قبلی ۴- بازگشت خودکار به پایین ترین طبقه و عدم حفظ مقادیر قبلی	F26-01

لول گیری طبقات

برای لول گیری باید وارد پارامتر F27 شد.

ابتدا پارامتر F27-01 برابر ۱ قرار بگیرد سپس از پارامتر F27-02 به بعد مربوط به لول گیری هر طبقه می باشد که شامل یک عدد پنج رقمی می باشد . دو رقم سمت راست مربوط به لول در جهت پایین و دو رقم سمت چپ مربوط به لول در جهت بالا می باشد عدد صفر وسط حکم جدا کننده دو لول از هم را دارد.

کابین اگر پایین تر از لول بود به عدد همان جهت باید اضافه و اگر بالاتر از لول بود از عدد همان جهت کم کرد.
برای تنظیم بهتر لول ها، کنترل لول کابین یا طبقه و چیدن آهنربا و یا محدوده سنسور لول ها الزامی می باشد.
دقت تنظیم لول در هر طرف رو به بالا و پایین ۳۰ میلی متر میباشد.

تنظیم نمراتور طبقات:

- برای تنظیم نمایشگر طبقات باید از پارامتر F24 استفاده کرد . هر کدام از پارامترهای فوق یک عدد چهار رقمی هستند که دو رقم سمت چپ سگمنت چپ و دو رقم سمت راست سگمنت راست نمایشگر بیرون و کابین را تعیین میکند . در جدول زیر تناظر بین کد و کاراکتر نمایش داده شده برای هر سگمنت مشخص شده است به عنوان مثال چنانچه بخواهیم "GF" را برای نمایش طبقه همکف انتخاب کنیم کافی است تا عدد سمت راست را ۲۶ و عدد سمت چپ را ۱۲ انتخاب کنیم.

تنظیمات	مقدار	پارامتر
0000-1999	نمراتور طبقه ۱	F24.01
0000-1999	نمراتور طبقه ۲	F24.02
...
0000-1999	نمراتور طبقه ۴۷	F24.47
0000-1999	نمراتور طبقه ۴۸	F24.48

دستورالعمل جامع ILIFT

کد	کاراکتر نظیر	کد	کاراکتر نظیر	کد	کاراکتر نظیر	کد	کاراکتر نظیر
۰۰	۰	۱۰	A	21	13	32	Q
۰۱	۱	۱۱	B	22	23	33	S
۰۲	۲	۱۲	G	23	C	34	T
۰۳	۳	۱۳	H	24	D	35	U
۰۴	۴	۱۴	L	25	E	36	V
۰۵	۵	۱۵	M	26	F	37	W
۰۶	۶	۱۶	P	27	I	38	X
۰۷	۷	۱۷	R	28	J	39	Y
۰۸	۸	۱۸	-	29	K	40	Z
۰۹	۹	۱۹	-	30	N	41	LB
		۲۰	12	31	O	42	½

کد	کاراکتر نظیر	کد	کاراکتر نظیر	کد	کاراکتر نظیر	کد	کاراکتر نظیر
1953	G	1801	-1	1906	6	0106	16
1916	P	1802	-2	1907	7	0107	17
1950	B	1803	-3	1908	8	0108	18
1601	P1	1804	-4	1909	9	0109	19
1602	P2	1954	L	0100	10	0202	20
1603	P3	1901	1	0101	11		
1604	P4	1902	2	0102	12		
1605	P5	1903	3	0103	13		
5001	B1	1904	4	0104	14		
5002	B2	1905	5	0105	15		

حرکت در وضعیت نرمال:

قبل از شروع بکار در وضعیت نرمال با سرعت نامی، لازم است برخی اقدامات صورت گیرد:

- از اتصال ترمینالهای CAN1+, CAN1- به ترمینالهای همنام بر روی جعبه رویزیون کارکدک اطمینان حاصل کنید.
- از اتصال ترمینالهای MOD+, MOD- به ترمینالهای همنام بر روی نمایشگرهای طبقات اطمینان حاصل کنید.
- در حالت خاموش بودن تابلو فرمان، امپدانس بین ترمینالهای CAN1+, CAN1- باید ۶۰ اهم باشد. در غیر این صورت اتصال بین کابلها و وضعیت دیپ سوئیچ امپدانس تطبیق بر روی بردها را بررسی کنید.
- اطمینان حاصل کنید که وضعیت نمایشگرهای HOP و COP بر روی برد اصلی، نشان دهنده ارتباط صحیح بین برد اصلی، کارکدک و پنل های طبقات باشد.

دستورالعمل جامع ILIFT

- برای اطمینان از صحت آدرس هر نمایشگر مقدار پارامتر F26.31 را روی ۱ قرار دهید. در این حالت هر نمایشگر آدرس تعیین شده برای خود را نمایش میدهد. پس از کنترل مقدار این پارامتر را مجدداً روی ۰ قرار دهید.
- نحوه تعیین آدرس نمایشگر برد کابین مشابه پنل طبقات میباشد با این تفاوت که مقدار آدرس را روی ۰ قرار دهید.
- فرمانهای باز و بسته شدن درب را بر روی برد کارکدک تعریف و به ورودیهای درب متصل نمائید.
- برای تست فرمان باز و بسته شدن درب یکی از کلیدهای احضار جهت بالا یا پائین طبقه را فشار دهید. درب شروع به بسته شدن خواهد کرد. در همین هنگام همان کلید را دوباره فشار دهید. درب متوقف و شروع به باز شدن خواهد نمود. برای کنترل اینکار از روی کی پد کافی است با فشردن ممتد کلید RUN فرمان باز شدن درب و با فشردن ممتد کلید STOP فرمان بسته شدن درب را صادر کنید.
- چنانچه درب/دربها سیگنال 5kt,6kt را ندارند، مقدار بیت ۹ پارامتر F26.16 را ۱ قرار دهید. وضعیت سیگنالهای 5kt,6kt و فرمانهای باز و بسته شدن درب را میتوانید از طریق D05.00 و D05.01 مشاهده کنید. توجه کنید در وضعیت روزیزون سیگنال فتوسل فقط نمایش داده میشود و عمل نخواهد کرد.
- عملکرد فتوسل درب را کنترل نمائید.
- دربها بسته و قفل آن در مدار باشد.
- هیچ خطایی با سطح ۲ و ۳ فعال نشده باشد.
- سیگنال اضافه بار فعال نشده باشد.
- پارامتر F10.12 برابر ۰ نباشد.
- عملیات یادگیری شفت با موفقیت انجام شده باشد و مقادیر بدست آمده با واقعیت، منطبق باشد.
- پارامتر F23.02 را بر اساس تعداد طبقات و سرعت حرکت کابین تنظیم کنید.
- پس از کنترل موارد فوق، کلید وضعیت را روی نرمال قرار دهید. سپس از طریق کی پد و پارامتر F26.00 احضار کابین را برای حرکت، شبیه سازی کنید. بهتر است ابتدا حرکت بین دو طبقه متوالی، سپس حرکت بین طبقات میانی و در نهایت حرکت در کل مسیر، به ترتیب چک شوند. موارد ذیل را به ترتیب چک کنید:
- **در حالت توقف کابین و قطع بودن مدار ایمنی، خطای E41 نمایش داده میشود.** در حین حرکت کابین، چنانچه مدار ایمنی قطع شود، کابین بلافاصله متوقف شده و خطای E41 صادر میشود. بعد از تکمیل مدار ایمنی خطا بصورت اتوماتیک ریست خواهد شد.
- در حالت توقف کابین و قطع بودن مدار قفل درب، حرکتی انجام نخواهد شد. در حین حرکت کابین، چنانچه قفل درب باز شود، کابین بلافاصله متوقف شده و خطای E42 صادر میشود. با بسته شدن قفل درب خطا بصورت اتوماتیک ریست خواهد شد.
- این سیستم جذب دائم کنتاکتورهای حرکت، ترمز، ستاره-مثلت در موتورهای سنکرون و قفل درب را تشخیص میدهد.
- کابین را در وضعیت رویزیون به بین طبقات -خارج از محدوده پلنت- هدایت کنید. سیگنالهای ICF را از تابلو جدا کنید. کلید وضعیت را به نرمال تغییر دهید. کابین با سرعت کم به سمت تراز طبقه حرکت خواهد کرد. چنانچه زمان حرکت از زمان تعیین شده در پارامتر F23.02 (travel time) تجاوز کند، کابین بلافاصله متوقف شده و خطای E40 صادر میشود.
- وضعیت اضافه بار کابین و عملکرد سیستم در این حالت را چک کنید.
- مقادیر پارامترهای گروه F8 بر دقت توقف تاثیر بسزایی دارند. بررسی شود که مقادیر نامناسبی برای آنها تنظیم نشده باشد. توجه داشته باشید که تنظیم دقت توقف در وضعیت نرمال سیستم صورت خواهد گرفت.
- مقدار پارامتر F19.06 در نحوه تنظیم دقت توقف موثر میباشد.

دستورالعمل جامع ILIFT

- این سیستم امکان تعیین دقت توقف برای هر طبقه بصورت مجزا و در صورت لزوم بصورت جداگانه برای جهت بالا و پائین را نیز دارا میباشد.
- F27.01=0: در این حالت امکان تعیین دقت توقف تا ۴۸ طبقه فراهم میباشد. بعنوان مثال در پارامتر F27.02 دو رقم سمت چپ مربوط به دقت توقف طبقه ۱ و دو رقم سمت راست مربوط به دقت توقف طبقه ۲ میباشد. چنانچه نیازی به تغییر نباشد، مقدار آن بر روی ۳۰ تنظیم میشود. اگر توقف پائین تر از تراز باشد، مقدار آن را افزایش و اگر توقف بالاتر از تراز باشد، مقدار آنرا کاهش دهید.
- F27.01=1: در این حالت امکان تعیین دقت توقف تا ۲۴ طبقه فراهم میباشد. بعنوان مثال در پارامتر F27.02 دو رقم سمت چپ مربوط به دقت توقف طبقه ۱ و جهت بالا و دو رقم سمت راست مربوط به دقت توقف طبقه ۱ و جهت پائین میباشد. چنانچه نیازی به تغییر نباشد، مقدار آن بر روی ۳۰ تنظیم میشود. اگر توقف پائین تر از تراز باشد، مقدار آن را افزایش و اگر توقف بالاتر از تراز باشد، مقدار آنرا کاهش دهید.

تنظیم PID

0 - 9999 [3000]	ضریب جریان بی باری	F05.16
1 - 9999 [1000]	KP حلقه سرعت بی باری	F05.17
1 - 9999 [1000]	KI حلقه سرعت بی باری	F05.18
1-9999 [500]	ASR KP سرعت کند	F08.00
1-9999 [500]	ASR KI سرعت کند	F08.01
1-9999 [500]	ASR KP سرعت تند	F08.02
1-9999 [500]	ASR KI سرعت تند	F08.03
0-50 [10 Hz]	ASR PI فرکانس سوئیچینگ ۱	F08.04
0-50 [15 Hz]	ASR PI فرکانس سوئیچینگ ۲	F08.05

نجات اضطراری:

حرکت در مد نجات اضطراری از ۲ طریق میسر میباشد:

- ۱- ترمینالهای U, V, W - خروجیهای موتور- از طریق کنتاکتور ستاره-مثلث به یکدیگر متصل شده و پس از باز شدن ترمز، کابین به آرامی به سمت تراز طبقه حرکت خواهد کرد. در این حالت سرعت کابین بصورت مستمر میبایست تحت نظارت قرار گیرد. پس از رسیدن به تراز طبقه درپها باز شده و سیستم متوقف خواهد شد.

دستورالعمل جامع ILIFT

پارامتر	عملکرد	مقدار	توضیحات
F12.18	ورودی X18 برد اصلی	30	فیدبک کنتاکتور ستاره مثلث
F12.20	ورودی X20 برد اصلی	28	فیدبک کنتاکتور ایزوله تغذیه ورودی
F12.30	خروجی رله Y3	4	فرمان کنتاکتور ستاره-مثلث
F12.33	خروجی رله y6	12	حرکت نجات اضطراری فعال شده است
F26.19	تنظیمات کنتاکتور ستاره-مثلث	Bit0=1	کنتاکتور ستاره-مثلث خروجی را کنترل کند
		Bit1=0	وضعیت کنتاکتور ستاره-مثلث NC
F26.15	تنظیمات وضعیت نجات اضطراری	Bit0=0	فعال شدن زمان حفاظتی حرکت در وضعیت نجات اضطراری
		Bit1=1	قابلیت نجات اضطراری حالت ۱ انتخاب شده است

۲- حرکت به کمک منبع تغذیه اضطراری، که در این روش کابین با سرعت F04.01 و در جهت بار سبک تر تا رسیدن به تراز طبقه حرکت کرده و پس از رسیدن و باز کردن درب ها، سیستم متوقف خواهد شد.

پارامتر	عملکرد	مقدار	توضیحات
F12.18	ورودی X18 برد اصلی	30	فیدبک کنتاکتور ستاره مثلث
F12.24	ورودی X24 برد اصلی	28	ورودی عملکرد نجات
F12.33	خروجی رله y6	12	حرکت نجات اضطراری فعال شده است
F26.15	تنظیمات وضعیت نجات اضطراری	Bit0=0	فعال شدن زمان حفاظتی حرکت در وضعیت نجات اضطراری
		Bit1=1	قابلیت نجات اضطراری حالت ۱ انتخاب شده است
		Bit13=0	ولتاژ وضعیت نجات اضطراری از طریق UPSC باشد.

توجه داشته باشید که برای موتورهای گیرلس هر کدام از روشهای ۱ یا ۲ قابل انتخاب میباشد. در حالیکه برای موتورهای گیربکس دار فقط روش ۲ قابل انتخاب میباشد.

جزئیات حرکت اضطراری :

در حالت عادی که ولتاژ تغذیه ورودی از طریق کنتاکتور ایزوله ورودی -MC- وصل میشود، کنتاکتور UPSC قطع میباشد. با قطع ولتاژ ورودی، ولتاژ DC BUS کاهش می یابد. در این لحظه خروجی رله Y6 فعال شده و باعث وصل شدن کنتاکتور UPSC میشود. فیدبک کنتاکتور UPSC از طریق ورودی X20 به برد اصلی رسیده و تشخیص ورود به وضعیت نجات اضطراری داده میشود. خروجی Y3 باعث تحریک کنتاکتور ستاره-مثلث شده و ترمزها باز میشوند و کابین شروع به حرکت میکند. تا رسیدن به تراز طبقه سرعت موتور را تحت نظارت داشته باشید.

در این نوع حرکت اضطراری، درایو حرکت موتور را کنترل نمیکند و نیروی مورد نیاز برای حرکت از طریق موتور سنکرون فراهم میشود. چنانچه در طول حرکت سرعت موتور از $\frac{1}{2}$ سرعت نامی افزایش یابد، خطای E0032 صادر میشود. این نوع حرکت مختص موتورهای سنکرون بوده و هیچگاه نباید برای موتورهای گیربکس دار استفاده شوند.

دستورالعمل جامع ILIFT

توجه داشته باشید که این حرکت نیازمند مقداری اختلاف وزن بین کابین و وزنه تعادل میباشد. در غیر اینصورت سرعت حرکت بسیار کم خواهد بود.

- ✓ تنها تغذیه کابین، سنسور پرده ای ، یک عدد روشنایی اضطراری داخل کابین و رله فن از پایه ترمینال های 200,201 مربوط به فاز و نول مصرفی UPS استفاده می گردد
- ✓ پرز جعبه رویزیون ، رووشنایی کابین و فن ، صرفا از پایه های 400,401 فاز و نول مصرفی استفاده می گردد.
- ✓ تعداد باتری های مورد استفاده صرفا متناسب با پروژه و کیلووات مصرفی موتور ۳ عدد باتری ۱۲ ولت ۱۲ آمپر استفاده می باشد. در صورتی که UPS مورد استفاده 3KW باشد از ۴ باتری ۱۲ ولت ۱۲ آمپر استفاده می گردد

*در وضعیت آتش نشانی، رویزیون و بازگشت مجدد به تراز طبقه -Self-rescue back to leveling run- درب اول و دوم بصورت همزمان عمل خواهند کرد.

*اگر فقط بعضی از طبقات نیاز به درب دوم و شستی احضار جداگانه دارند، کافی است HCB مربوط به آن طبقه را به Mod-bus وصل کرده و آدرس آنرا ۲۴+شماره طبقه تنظیم کنید. سپس $F26.21=1$ قرار داده و $F22.17$ را مطابق نیاز و بر اساس جدول بالا تعیین کنید. برای تعیین اینکه در هر طبقه کدام درب باز شود، پارامترهای $F22.01-F22.06$ را مقدار دهید.

*در مواردیکه داخل کابین ۲ سری شستی احضار وجود دارد، چنانچه کابین تک درب باشد، احضارها را با یکدیگر موازی کرده و با تنظیم پارامترها تعیین کنید که کدام درب باز شود. در صورتیکه کابین دو درب است، از بردهای CCB مجزا برای هر درب استفاده کنید.

LOAD DEFAULT

در صورت نیاز به Load Default باید پارامتر $F01-02=1$ قرار بگیرد .

لازم به ذکر است پس از انجام Load Default بعضی از پارامترها به مقدار پیش فرض اولیه برنمی گردد و لازم است تا مجددا تنظیم شود که عبارتند از:

$F12-04=131$

$F12-18=30$

$F12-24=28$

$F12-32=4$

دستورالعمل جامع ILIFT

خطاهای سیستم:

سطح بندی خطاهای سیستم:

کد آخرین خطا در پارامتر F27-30 قابل رویت است

شرایط کاری سیستم تحت تاثیر قرار نمیگیرد	نمایش کد خطا عملکرد رله Fault	سطح ۱
بد از توقف خروجیها قطع و ترمز فعال میشود.	نمایش کد خطا عملکرد رله Fault توقف در نزدیکترین طبقه مسیر حرکت در وضعیت Distance control توقف آنی در وضعیت Keypad control	سطح ۲
استارت مجدد امکان پذیر نمی باشد	نمایش کد خطا عملکرد رله Fault توقف آنی	سطح 3
حرکت با سرعت تند امکان پذیر نمیباشد	نمایش کد خطا عملکرد رله Fault غیر فعال شدن سرعت تند امکان حرکت با سرعت کند	سطح 4

*گروهی از خطاها بعد از برطرف شده بصورت خودکار ریست میشوند. مانند:

E9, E20, E41, E42, E51, E52, E55, E59, E6, E70, E71, E73

گروه دیگری از خطاها بعد از برطرف شدن خطا با تاخیر ریست میشوند مانند: E1, E2, E3, E8, E17, E30, E31

گروه دیگری از خطاها بعد از برطرف شدن و با تغییر وضعیت کلید نرمال/روزیون ریست میشوند، مانند: E48, E49, E55

سایر خطاها یا از طریق کی پد ریست میشوند و یا برای ریست شدن نیاز به خاموش و روشن شدن مجدد دارند.

<ul style="list-style-type: none"> - بعد از روشن شدن کامل سیستم خطا برطرف میشود. - ولتاژ تغذیه ورودی را چک کنید. - سیم بندی ورودی را کنترل کنید. - مدل دستگاه را از روی پارامتر Y00.01 کنترل کنید. 	سطح ۳	LU: سطح ولتاژ DC-bus پائین است
		<ul style="list-style-type: none"> - سیستم در مرحله روشن شدن و یا خاموش شدن قرار دارد. - ولتاژ ورودی پائین است. - سیم بندی نادرست ورودی باعث افت ولتاژ شده است. - مدل دستگاه بدرستی انتخاب نشده است.
<ul style="list-style-type: none"> -سیم بندی خروجی را از نظر اتصال به زمین یا به یکدیگر بررسی کنید. -سیم بندی قدرت را کنترل کنید. -سربندی موتور را از نظر اتصال به زمین یا یکدیگر بررسی کنید. -کنتاکتور حرکت TC را بررسی کنید. -کنتاکتور ستاره-مثلث در موتورهای سنکرون خروجی را اتصال کوتاه کرده است. -پارامترهای موتور را مجدداً کنترل کنید. -اتو تیون موتور را مجدداً انجام دهید. 	سطح ۳	E01: اضافه جریان خروجی در شتاب افزایشی وجود دارد
		E02: اضافه جریان خروجی در شتاب کاهشی وجود دارد
		E03: اضافه جریان خروجی در سرعت ثابت وجود دارد
		<ul style="list-style-type: none"> -خروجی اتصال زمین شده است. -سیم بندی خروجی اتصال کوتاه شده است. -اتو تیون موتور بصورت کامل صورت نگرفته است. -بار موتور بسیار سنگین است. -اتصالات انکودر نادرست است و یا سیگنال انکودر تداخل دارد. -شیب افزایشی بسیار تند تنظیم شده است.

دستورالعمل جامع ILIFT

<p>-وضعیت ترمز مکانیکی را بررسی کنید. -مطمئن شوید که گیر مکانیکی برای حرکت عادی کابین وجود نداشته باشد. -بالانس سیستم را چک کنید. -اتصالات انکودر را بررسی کنید. -پارامترهای انکودر را دوباره وارد کنید. -نصب مکانیکی انکودر را کنترل کنید. -اتصالات انکودر را بررسی کنید و مطمئن شوید شیلد آن از یکطرف زمین شده باشد. -مقدار پارامتر F03 برای تنظیم شیب حرکتی را کنترل کنید.</p>		
<p>-ولتاژ ورودی را اندازه گیری کنید. مقدار ولتاژ DC-bus را از روی پارامتر D01.06 کنترل کنید. -وضعیت بالانس کابین را چک کنید. -مقدار رزیستور ترمز را با جدول تطبیق دهید. -بخش کنترل ترمز و Regenerative را چک کنید.</p>	سطح ۳	E04: افزایش ولتاژ DC-bus در شتاب افزایشی وجود دارد
		E05: افزایش ولتاژ DC-bus در شتاب کاهشی وجود دارد
		E06: افزایش ولتاژ DC-bus در سرعت ثابت وجود دارد
<p>-ولتاژ ورودی خیلی بالا است. -شیب افزایشی بسیار تند تنظیم شده است. -مقدار رزیستور ترمز خیلی زیاد میباشد. -ولتاژ Regenerative نادرست میباشد. -بخش کنترل ترمز بدرستی عمل نمیکند.</p>		
<p>-عناصری که ممکن است در حالت توقف از خروجی جریان بکشند را کنترل کنید. -مقدار F09.05 را چک کنید تا روی مقدار کم تنظیم نشده باشد. -با تنظیم $F09.05=0$ کنترل جریان ایستا غیر فعال خواهد شد.</p>	سطح ۳	E07: جریان حالت ایستا بسیار زیاد میباشد.
		جریان اندازه گیری شده در حالت توقف سیستم از مقدار تعیین شده در پارامتر F09.05 بیشتر میباشد.
<p>-سیم بندی خروجی را چک کنید. -فیلتر ویا چوک نصب کنید. -وضعیت تهویه محل نصب را چک کنید. -اگر موتور فن دارد، وضعیت آنرا بررسی کنید. -درایو را تعویض کنید.</p>	سطح ۳	E08: خطای ماژول قدرت
		-اتصال کوتاه بین فازهای خروجی ویا اتصال به زمین -طول کابلهای اتصال موتور بسیار طولانی است. -دمای محیط محل نصب بسیار زیاد است. -ماژول قدرت آسیب دیده است.
<p>-توان درایو را افزایش دهید. -تهویه محل نصب را اصلاح کنید. -فن درایو را تعویض کنید. -درایو را تعویض کنید.</p>	سطح ۳	E09: افزایش دمای هیت سینک
<p>درایو را تعویض کنید.</p>	سطح ۳	E10: خطای بخش کنترل ترمز

دستورالعمل جامع ILIFT

<p>-اتصالات موتور را چک کنید. -پارامترهای موتور را مجدداً وارد کنید. -اتوتیون را مجدداً تکرار کنید. -اتوتیون چرخشی موتور سنکرون را در وضعیت Keypad control انجام دهید.</p>	سطح ۳	<p>E12: پارامترهای اتوتیون بدرستی وارد نشده است</p> <p>۱۲۰۱: اتوتیون چرخشی موتور سنکرون در حالت Distance control</p> <p>۱۲۰۲: جریان اندازه گیری شده در حالت ایستا بسیار کم است.</p> <p>۱۲۰۳: پروسه اتوتیون بسیار طولانی شده است.</p> <p>۱۲۰۴: امپدانس استاتور اندازه گیری شده، بسیار زیاد است.</p> <p>۱۲۰۵: پروسه اندازه گیری امپدانس استاتور بسیار طولانی شده است.</p> <p>۱۲۰۶: پروسه اندازه گیری امپدانس روتور بسیار طولانی شده است.</p> <p>۱۲۰۷: جریان بی باری اندازه گیری شده بسیار کم است.</p> <p>۱۲۰۸: در طی پروسه اتوتیون، سوئیچهای حد بالا و پائین عمل کرده است.</p> <p>۱۲۰۹: در طی پروسه اتوتیون، سوئیچ حد بالا عمل کرده است.</p> <p>۱۲۱۰: در طی پروسه اتوتیون، سوئیچ حد پائین عمل کرده است.</p>
<p>-کنتاکتور حرکتی را تعویض کنید. -درایو را تعویض کنید.</p>	سطح ۳	<p>E13: خطای استارت نرم</p> <p>-خرابی کنتاکتور -خرابی برد کنترل</p>
<p>-ترمز مکانیکی و مدار آنرا کنترل کنید. -درایو را تعویض کنید.</p>	سطح ۳	<p>E14: جریان تشخیص داده شده نادرست است</p> <p>-مدار تشخیص جریان خراب شده است. -موتور سنکرون خارج از کنترل میباشد. -سیگنالهای انکودر اتصال کوتاه شده اند.</p>
<p>-سه فاز ورودی را چک کنید. -مقادیر پارامترهای F17.00, F17.01 را بررسی کنید.</p>	سطح ۳	<p>E15: ولتاژ ورودی قطع است</p> <p>-در درایوهای سه فاز ولتاژ ورودی قطع است.</p>
<p>-اتصال بین موتور و درایو را چک کنید. -موتور را بررسی کنید. -مقادیر F17.02, F17.03 را بررسی کنید.</p>	سطح ۳	<p>E16: قطع ولتاژ خروجی</p> <p>۱۶۰۰: در حین کار ولتاژ خروجی قطع شده است. ۱۶۰۱: در زمان استارت جریان خروجی دیده نشده است. ۱۶۰۲: در حین استارت ۱ فاز خروجی قطع شده است. ۱۶۰۳: در حین استارت ۱ فاز خروجی قطع شده است. -قطع یک یا تمام فازهای خروجی -در درایوهای ۳ فاز عدم تقارن زیادی بر روی فازهای خروجی وجود دارد.</p>
<p>-مدار ترمز را چک کنید. -بار را کم کنید. -سیگنالهای انکودر را چک کنید. -پارامترهای موتور را دوباره وارد کرده و مجدداً اتوتیون کنید. -مسیر قدرت ورودی را چک کنید.</p>	سطح ۳	<p>E17: خطای افزایش بار</p> <p>-عملکرد نادرست مدار ترمز -بار بیش از حد بزرگ است. -سیگنالهای انکودر نادرست است.</p>
<p>-کنتاکتورهای ترمز و حرکت را چک کنید. -تعداد پالسهای انکودر را با مقدار پارامتر F11.01 مطابقت دهید. -مقادیر پارامترهای F04.00, F04.12 را بصورت صحیح وارد کنید. -از درایو با بالاتر استفاده کنید.</p>	سطح ۳	<p>E18: انحراف سرعت بیش از حد مجاز</p> <p>-خطای کنتاکتور ترمز و یا کنتاکتور حرکتی -تعداد پالسهای انکودر اشتباه است. -گشتاور خروجی کافی نیست. -مقادیر تعیین شده برای مقدار و زمان تعیین انحراف سرعت مناسب تعیین</p>

دستورالعمل جامع ILIFT

<p>- پارامترهای F08 را مجدداً کنترل کنید. - انکودر و اتصالات آنرا بررسی کنید. - پارامترهای موتور را کنترل کنید. - اتوتیون را دوباره انجام دهید.</p>	<p>نشده است. - مقدار PI سرعت مناسب نیست. - خطای سیگنال انکودر - خطای پارامترهای موتور - مقدار پارامتر F10.12 نادرست است. - جهت چرخش انکودر اشتباه است.</p>
<p>- مدار ترمز را بررسی کنید. - پارامتر F17.04 را چک کنید. - بار را کم کنید.</p>	<p>E19: اضافه بار موتور - عملکرد ترمز نادرست است. - پارامتر F17.04 بدرستی وارد نشده است. - بار بیش از حد سنگین است.</p>
<p>- بار موتور را کم کنید. - از درستی فعال شدن ورودی گرم شدن بیش از حد موتور، اطمینان حاصل کنید. - پارامترهای موتور را مجدداً وارد کنید.</p>	<p>E20: موتور بیش از حد گرم شده است - موتور بیش از حد گرم شده است. - ورودی بیش از حد گرم شدن موتور، فعال شده است. - پارامترهای موتور بدرستی وارد نشده است.</p>
<p>درایو را تعویض کنید.</p>	<p>E21: خطای خواندن و نوشتن حافظه برد اصلی</p>
<p>- کی پد را تعویض کنید. - با قطع و وصل مجدد کابل کی پد، از آن فقط برای مشاهده و تنظیم پارامترها استفاده کنید.</p>	<p>E22: خطای خواندن و نوشتن حافظه کی پد</p>
<p>- اتوتیون موتورهای گیربکس در وضعیت Keypad control باشد. F00.07=0 - در موتورهای سنکرون، برای تیون چرخشی F00.07=0 و برای تیون ایستا F00.07=1 باشد. - در موتورهای سنکرون، نوع کارت انکودر -F11.00- ۲ و یا ۳ انتخاب شود. - مقادیر پارامترهای F07.02, F10.03 را مجدداً کنترل کنید. - جریان بی باری موتورهای سنکرون F07.77 را بررسی کنید. - F04.02 را دوباره وارد کنید. - F21.07-F21.09 را کنترل کنید. - F22.01-F22.06 را چک کنید.</p>	<p>E23: خطای تنظیم پارامترها</p> <p>۲۳۰۱: ۲۳۰۲: ۲۳۰۳: F04.02 > F19.07 ۲۳۰۴: F04.02 > F19.08 ۲۳۰۵: F04.02 > F19.09 ۲۳۰۶: F04.02 > F19.10 ۲۳۰۷: F04.02 > F19.11 ۲۳۰۸: F19.07 < 0.100m/s ۲۳۰۹: F19.08 < 0.100m/s ۲۳۱۰: F19.09 < 0.100m/s ۲۳۱۱: F19.10 < 0.100m/s ۲۳۱۲: F19.11 < 0.100m/s ۲۳۱۳: طبقه آتش نشانی به طبقه غیر قابل سرویس دهی اختصاص داده شده ۲۳۱۴: طبقه دوم آتش نشانی به دربی اختصاص داده شده که در آن طبقه باز نمیشود. ۲۳۱۵: طبقه پارک به طبقه ای اختصاص داده شده که قابل سرویس دهی</p>

دستورالعمل جامع ILIFT

		<p>نمیباشد.</p> <p>۲۳۱۶: طبقه Lock به طبقه ای اختصاص داده شده که قابل سرویس دهی نمیباشد.</p> <p>۲۳۱۷: برای موتور سنکرون $F11.01=1$ انتخاب شده است.</p> <p>۲۳۱۸: جریان نامی موتور ۰ وارد شده است.</p> <p>۲۳۱۹: $F07.11 > F07.02$</p> <p>۲۳۲۰: $F08.04 > F08.05$</p> <p>۲۳۲۱:</p> <p>۲۳۲۲:</p> <p>۲۳۲۳:</p> <p>۲۳۲۴:</p> <p>۲۳۲۵:</p> <p>۲۳۲۶:</p> <p>۲۳۲۷:</p> <p>۲۳۲۸:</p>
	سطح ۱	<p>E24: خطای تشخیص ولتاژ ورودی</p> <p>-ولتاژ DC-bus نرمال است ولی مدار تشخیص ولتاژ ورودی بدرستی کار نمیکنند.</p>
	سطح ۳	<p>E30: خطای جهت چرخش انکودر</p> <p>-جهت حرکت تنظیم شده با جهت حرکت واقعی، تفاوت دارد.</p> <p>-بار بسیار سنگین است.</p> <p>-گشتاور خروجی به اندازه کافی نیست.</p> <p>-مدار ترمز ایراد دارد.</p> <p>-کنتاکتور حرکت ایراد دارد.</p>
	سطح ۳	<p>E31: قطع سیگنال انکودر</p> <p>۳۱۰۱: سیگنال A,B انکودر قطع است.</p> <p>۳۱۰۲: در تیون انکودر SINCOS سیگنال C+,C- قطع است.</p> <p>۳۱۰۳: در تیون انکودر SINCOS سیگنال D+,D- قطع است.</p> <p>۳۱۰۴: در تیون انکودر SINCOS سیگنال C+,C-,D+,D- قطع است.</p> <p>۳۱۰۵: سیگنال C+,C- در انکودر SINCOS قطع است.</p> <p>۳۱۰۶: سیگنال D+,D- در انکودر SINCOS قطع است.</p> <p>۳۱۰۷: سیگنال C+,C-,D+,D- در انکودر SINCOS قطع است.</p> <p>۳۱۰۸: ارتباط با انکودر ۱۳۱۳ قطع است.</p> <p>۳۱۰۹: ارتباط با انکودر ۱۳۱۳ قطع است.</p> <p>۳۱۱۰: در تیون ایستا انکودر UVW سیگنال انکودر قطع است.</p> <p>۳۱۱۱: در تیون ایستا انکودر SINCOS سیگنال انکودر قطع است.</p>
	سطح ۳	<p>E32: سرعت بیش از حد موتور</p> <p>-مقدار F11.01 را کنترل کنید.</p>

دستورالعمل جامع ILIFT

<p>-درایو با توان بالاتر انتخاب کنید. -پارامترهای F08 را مرور کنید. -نصب انکودر و اتصالات را چک کنید. -اتو تیون را دوباره انجام دهید. -پارامترهای موتور را مجدداً کنترل کنید.</p>	<p>-تعداد پالس انکودر اشتباه است. -گشتاور خروجی به اندازه کافی نیست. -PI مربوط به سرعت درست تنظیم نشده است. -سیگنال انکودر اشتباه است. -F10.12 نادرست است. -پارامترهای موتور اشتباه است.</p>
<p>-اتصالات انکودر را بررسی کنید.</p>	<p>E33 : سیگنال Z انکودر ABZ دریافت نمیشود. سطح ۳ -خطای سیم بندی -تداخل سیگنال انکودر</p>
<p>-اتصالات انکودر را بررسی کنید.</p>	<p>E34 : سیگنال انکودر UVW اشتباه است. سطح ۳</p>
<p>-نصب و اتصالات انکودر را بررسی کنید.</p>	<p>E35 : ترتیب سیگنال C, D انکودر SINCOS جابجاست. سطح ۳ ۳۵۰۰: سطح ولتاژ سیگنالهای C,D خیلی کم است. ۳۵۰۱: نسبت سطح ولتاژ سیگنالهای C,D خیلی زیاد است. ۳۵۰۲: ۳۵۰۳: سطح ولتاژ سیگنالهای C نادرست است. ۳۵۰۴: سطح ولتاژ سیگنالهای D نادرست است. ۳۵۰۵: افست سیگنال C نادرست است. ۳۵۰۶: افست سیگنال D نادرست است.</p>
<p>-پارامترهای F19.07-F19.11 را کنترل کنید. - پارامترهای F03.00-F03.05 را کنترل کنید.</p>	<p>E36: کوتاه ترین فاصله خیلی بلند است سطح ۳ ۳۶۰۰: کوتاهترین طبقه در پیش رو خیلی بلند است. ۳۶۰۱: طبقه فعلی بسیار کوتاه است. -منحنی حرکت بدرستی تنظیم نشده است. -مقادیر Acc/Dec بدرستی تنظیم نشده است.</p>
<p>-درایو را تعویض کنید.</p>	<p>E37 : منطق عملکرد برد اصلی نادرست است. سطح ۳</p>
<p>-سوئیچ دورانداز را چک کنید. -حرکت یادگیری شفت را دوباره انجام دهید. -سیگنال تراز طبقه را چک کنید.</p>	<p>E38 : دور انداز سرعت جهت بالا قطع شده است. سطح ۳ آسانسور در بالاترین طبقه است ولی دورانداز جهت بالا دیده نشده است.</p>
<p>-سوئیچ دورانداز را چک کنید. -حرکت یادگیری شفت را دوباره انجام دهید. -سیگنال تراز طبقه را چک کنید.</p>	<p>E39 : دور انداز سرعت جهت پائین قطع شده است. سطح ۳ آسانسور در پائین ترین طبقه است ولی دورانداز جهت پائین دیده نشده است.</p>
<p>-سرعت حرکت کابین خیلی کم است و یا ارتفاع طبقه خیلی زیاد است. -سیگنال تراز طبقه را چک کنید. -ممکن است کابین مانعی برای حرکت داشته باشد.</p>	<p>E40 : زمان حرکت آسانسور طولانی شده است. سطح ۳ در طول زمان حرکت تنظیم شده در پارامتر F23.02، هیچ تغییری بر روی سیگنال تراز طبقه دیده نشده است.</p>
<p>-وضعیت سوئیچهای روی مدار ایمنی را چک کنید.</p>	<p>E41 : مدار ایمنی قطع شده است. سطح ۳</p>

دستورالعمل جامع ILIFT

-ولتاژ مدار ایمنی را چک کنید.		
-کنتاکت دربهای بیرون و درب کابین را بررسی کنید. -عملکرد کنتاکتور قفل درب را بررسی کنید. -منطق NO/NC فیدبک کنتاکتور را بررسی کنید. -تغذیه کنتاکتور قفل درب را چک کنید. -اگر از برد ADO استفاده شده، عملکرد آنرا چک کنید.	سطح ۳	E42 : قفل درب بهنگام حرکت قطع شده است. ۴۲۰۰: در حین حرکت قفل درب قطع شده است. ۴۲۰۱: در حین بسته شدن درب قفل درب قطع شده است. ۴۲۰۲: قفل درب بر اثر اضافه جریان قطع شده است. ۴۲۰۳: قفل درب در حین اتو تیون قطع شده است. ۴۲۰۴: قفل درب در حین عملیات نجات اضطراری قطع شده است. ۴۲۰۵: بهنگام شروع یادگیری شفت قطع شده است. در هنگام شروع و یا حین حرکت، قفل درب ویا فیدبک کنتاکتور قفل درب قطع شده است.
-سنسور و کنتاکت حد بالا را بررسی کنید. -منطق NO/NC حد بالا را چک کنید. -ممکن است موقعیت سنسور نامناسب است به نحوی که در حین حرکت عادی عمل میکند. -نصب و اتصالات انکودر را بررسی کنید.	سطح ۳	E43 : سیگنال حد بالا هنگام حرکت قطع شده است. -سیگنال حد بالا هنگام حرکت قطع شده است. -سیگنال انکودر موقعیت کابین را نادرست نشان میدهد.
-سنسور و کنتاکت حد پائین را بررسی کنید. -منطق NO/NC حد پائین را چک کنید. -ممکن است موقعیت سنسور نامناسب است به نحوی که در حین حرکت عادی عمل میکند. -نصب و اتصالات انکودر را بررسی کنید.	سطح ۳	E44 : سیگنال حد پائین هنگام حرکت قطع شده است. -سیگنال حد پائین هنگام حرکت قطع شده است. -سیگنال انکودر موقعیت کابین را نادرست نشان میدهد.
-سوئیچها را بازبینی کنید. -منطق NO/NC سوئیچها را کنترل کنید. -اگر در وضعیت رویزیون قرار دارید، بصورت موقت بیت چهارم F26.12 را ۱ کنید.	سطح ۳	E45 : سوئیچهای دورانداز بالا و پائین قطع شده اند. سوئیچهای دورانداز بالا و پائینبطور همزمان قطع شده اند.
-سیگنال انکودر را چک کنید. -سیگنال همتراز سازی را چک کنید. -برد ADO را کنترل کنید.	سطح ۳	E46: خطای همتراز سازی مجدد ۴۶۰۰: سیگنال تراز طبقه دیده نشده و سرعت بیش از ۰,۲ متر بر ثانیه است. ۴۶۰۱: سیگنال تراز طبقه دیده نمیشود. ۴۶۰۲: سرعت بیش از ۰,۲ متر بر ثانیه است.
-منطق NO/NC فیدبک چک شود. -عملکرد کنتاکتور قفل درب چک شود. -سیگنال فیدبک کنتاکتور چک شود. -برد ADO چک شود.	سطح ۳	E47: جذب دائم کنتاکتور قفل درب ۴۷۰۰: فیدبک کنتاکتور دیده نمیشود. ۴۷۰۱: فیدبک کنتاکتور دائم دیده میشود.
-عملکرد درب کابین را چک کنید. -عملکرد برد کارکدک -CTB- را چک کنید. -وضعیت فعال شدن سیگنال 5kt را بررسی کنید.	سطح ۳	E48: خطای 5kt بعد از F22.09 بار تلاش برای باز کردن درب، هنوز سیگنال 5kt دیده نشده است.
-عملکرد درب کابین را چک کنید.	سطح ۳	E49: خطای 6kt

دستورالعمل جامع ILIFT

<p>- عملکرد برد کارکدک -CTB- را چک کنید. - وضعیت فعال شدن سیگنال 6kt را بررسی کنید.</p>	<p>بعد از F22.09 بار تلاش برای بستن درب، هنوز سیگنال 6kt دیده نشده است.</p>	
<p>- سیگنالهای دورانداز بالا و پائین را چک کنید. - طبقه فعلی با طبقه نمایش داده شده در F19.01 مطابقت دارد یا نه؟ - تیون موتور سنکرون انجام شده است یا نه؟ - جهت حرکت واقعی موتور با جهت حرکت تنظیم شده مطابقت دارد یا نه؟ - پلیت تراز طبقه مناسب نصب شده است؟ - منطق NO/NC سنسورهای تراز طبقه بالا و پائین چک شود. - سیگنال حدهای بالا و پائین چک شود.</p>	<p>سطح ۳</p>	<p>E50: خطای حرکت یادگیری شفت</p> <p>۵۰۰۱: حد بالا فعال شده در حالیکه طبقه فعلی بالاترین طبقه نیست. ۵۰۰۲: فرمان داخلی برای حرکت یادگیری شفت صادر نشده است. ۵۰۰۳: جهت حرکت یادگیری شفت به سمت پائین است. ۵۰۰۴: یادگیری شفت کنسل شده است. ۵۰۰۵: طبقه فعلی پائین ترین طبقه نمیباشد. ۵۰۰۶: مود کنترلی Closed Loop Vector نیست. ۵۰۰۷: در بالاترین طبقه یادگیری شفت کنسل شده است. ۵۰۰۸: ارتفاع دورانداز اول ۰ است. ۵۰۰۹: ارتفاع دورانداز اول ۰ است. ۵۰۱۰: ارتفاع دورانداز دوم ۰ است. ۵۰۱۱: ارتفاع دورانداز دوم ۰ است. ۵۰۱۲: ارتفاع دورانداز سوم ۰ است. ۵۰۱۳: ارتفاع دورانداز سوم ۰ است. ۵۰۱۴: دورانداز دوم پائین تر از دورانداز اول پائین قرار دارد. ۵۰۱۵: دورانداز دوم بالاتر از دورانداز اول بالا قرار دارد. ۵۰۱۶: دورانداز سوم پائین تر از دورانداز دوم پائین قرار دارد. ۵۰۱۷: دورانداز سوم بالاتر از دورانداز دوم بالا قرار دارد. ۵۰۱۸: زمانیکه دورانداز اول بالا فعال شده، طبقه فعلی بالاترین طبقه نیست. ۵۰۱۹: ۵۰۲۰: خطای سرریز داده ۵۰۲۱: خطای سرریز داده ۵۰۲۲: ارتفاع یادگیری شفت کمتر از ۵۰ سانت است. ۵۰۲۳: ۵۰۲۴: ۵۰۲۵: ۵۰۲۶: در زمان شروع حرکت یادگیری شفت، حد بالا فعال است. ۵۰۲۷: در زمان شروع حرکت یادگیری شفت، دورانداز بالا فعال است. ۵۰۲۸: فاصله دورانداز پائین از فاصله دورانداز بالا بیشتر است. ۵۰۲۹: سیگنال دورانداز دائم است. ۵۰۳۰: سیگنال تراز طبقه جهت بالا دائم است. ۵۰۳۱: سیگنال تراز طبقه جهت پائین دائم است. ۵۰۳۲: در حالتیکه تعداد طبقات از ۲ بیشتر است، در زمان شروع حرکت وضعیت سیگنالهای تراز طبقه بالا و پائین نادرست است. ۵۰۳۳: سیگنالهای تراز طبقه جهت بالا و پائین برعکس هستند.</p>

دستورالعمل جامع ILIFT

	<p>۵۰۳۴: سیگنال غیر معمول در محدوده باز شدن دربها دریافت شده است. در شروع حرکت یادگیری شفت اگر یکی از موارد ذیل دیده شود، خطا صادر خواهد شد:</p> <ul style="list-style-type: none"> - طبقه فعلی پائین ترین طبقه نباشد. - جهت حرکت یادگیری شفت به سمت بالا نباشد. - سیگنال دورانداز جهت پائین دیده نشده باشد. - زاویه اولیه موتور سنکرون صفر باشد. - سیگنال حد بالا دیده شود. - در آسانسور ۲ طبقه، سیگنال تراز طبقه جهت پائین در خارج از پلنت نباشد. - پس از حرکت به طبقه دوم اگر شرایط ذیل محقق شود، خطا صادر میشود: - ارتفاع اندازه گیری شده از ۵۰ سانت کمتر باشد. - در بالاترین طبقه، هرکدام از شرایط زیر تحقق یابد، خطا صادر میشود: - سوئیچ دورانداز جهت بالا دیده شود ولی طبقه فعلی بالاترین طبقه نباشد. - کابین با بالاترین طبقه رسیده ولی دورانداز جهت بالا را ندیده است. - ارتفاع کلی طبقات از ۵۰ سانت کمتر باشد. - موقعیت دوراندازهای بالا و پائین صفر باشد. - اگر دوراندازهای ۲ و ۳ تعریف شده باشند: - موقعیت آنها پس از یادگیری شفت، صفر باشد. - DFD1<DFD2<DFD3 نباشد. - UFD1>UFD2>UFD3 نباشد. <p>پیغام خطا صادر میشود.</p>	
<ul style="list-style-type: none"> - کابل ارتباط سریال را بررسی کنید. - تغذیه برد کارکدک را بررسی کنید. - ولتاژ ۲۴ را چک کنید. - کیفیت سیگنال سریال کارکدک D04.18 را چک کنید. - امپدانس تطبیق خط سریال را چک کنید. 	سطح ۳	<p>E51: خطای ارتباط سریال CAN درگاه سریال داده صحیح دریافت نمیکند.</p>
<ul style="list-style-type: none"> - کابل ارتباط سریال را بررسی کنید. - تغذیه برد کارکدک را بررسی کنید. - تداخل آدرس پنل های طبقات را بررسی کنید. - کیفیت سیگنال سریال Mod bus را از طریق پارامتر D04.17 چک کنید. 	سطح ۳	<p>E52: خطای ارتباط با پنل طبقات ۵۲۰۰: خطای ارتباط با پنل طبقات (HCB) ۵۲۰۱: خطای ارتباط با IOB</p>
<ul style="list-style-type: none"> - عملکرد قفل درب را چک کنید. - فیدبک کنتاکتور قفل درب را چک کنید. - سیگنال 5kt را چک کنید. - در وضعیت رویزیون بصورت موقت بیت ۳ پارامتر F26.12 را ۱ کنید. 	سطح ۳	<p>E53: خطای بای پس شدن قفل درب در این حالت سیگنال 5kt و بسته بودن قفل درب همزمان فعال هستند.</p>
<ul style="list-style-type: none"> - منطق NO/NC فیدبک کنتاکتور را چک کنید. 	سطح ۳	<p>E54: فیدبک کنتاکتور ستاره - مثلث نادرست است.</p>

دستورالعمل جامع ILIFT

<p>- عملکرد خروجی برد اصلی و کنتاکتور ستاره - مثلث را چک کنید. - ورودی فیدبک به برد اصلی را چک کنید. - از سالم بودن کنتاکتور اطمینان حاصل کنید.</p>	<p>۵۴۰۱: فیدبک کنتاکتور دیده نمیشود. ۵۴۰۲: فیدبک کنتاکتور دائم است.</p>
<p>- سیگنال 5kt را تعریف کنید. - عملکرد درب را چک کنید. - در صورتیکه درب سیگنال 5kt ندارد، گزینه Manual Door را فعال کنید. (بیت ۹ پارامتر F26.16 را ۱ کنید)</p>	<p>E55 : طبقه مقصد تغییر کرده است. سطح ۳ در حالت عادی کار آسانسور و توقف در طبقه، سیگنال 5kt دریافت نمیشود.</p>
<p>- منطق NO/NC فیدبک کنتاکتور را چک کنید. - عملکرد خروجی برد اصلی و کنتاکتور حرکت (RUN) را چک کنید. - ورودی فیدبک به برد اصلی را چک کنید. - از سالم بودن کنتاکتور اطمینان حاصل کنید. - مقدار پارامتر F26.17 را ۱ کنید تا بصورت اتوماتیک خطا ریست شود. - بیت ۶ پارامتر F26.10 را ۱ کنید تا در هنگام قطع سیگنال قفل درب هنگام جذب بودن کنتاکتور حرکت، این خطا صادر نشود.</p>	<p>E56: خطای فیدبک کنتاکتور حرکت (RUN) سطح ۳ ۵۶۰۱: فیدبک کنتاکتور دیده نمیشود. ۵۶۰۲: فیدبک کنتاکتور دائم است.</p>
<p>- منطق NO/NC فیدبک کنتاکتور را چک کنید. - عملکرد خروجی برد اصلی و کنتاکتور ترمز را چک کنید. - ورودی فیدبک به برد اصلی را چک کنید. - از سالم بودن کنتاکتور اطمینان حاصل کنید. - مقدار پارامتر F26.17 را ۱ کنید تا بصورت اتوماتیک خطا ریست شود.</p>	<p>E57: خطای فیدبک کنتاکتور ترمز سطح ۳ ۵۷۰۱: فیدبک کنتاکتور دیده نمیشود. ۵۷۰۲: فیدبک کنتاکتور دائم است.</p>
<p>- اطمینان حاصل کنید که در محدوده پلیت/آهن ربا، سیگنال 1CF جهت بالا، سیگنال ADO و 1CF جهت پائین بدرستی عمل می کنند. - فاصله بین پلیت/آهن ربا با سنسور را چک کنید. - ورودیهای نظیر بر روی برد اصلی را چک کنید.</p>	<p>E58: خطای سیگنال تراز طبقه (1CF) سطح ۳ ۵۸۰۱: سیگنال ADO دائم است. ۵۸۰۲: سیگنال ADO قطع است. ۵۸۰۳: سیگنال 1CF جهت بالا دائم است. ۵۸۰۴: سیگنال 1CF جهت بالا قطع است. ۵۸۰۵: سیگنال 1CF جهت پائین دائم است. ۵۸۰۶: سیگنال 1CF جهت پائین قطع است.</p>
<p>- عملکرد درب کابین را چک کنید. - منطق NO/NC سیگنال 5kt و 6kt را چک کنید. - در حالت رویزیون با ۱ کردن بیت ۵ پارامتر F26.12 این خطا را موقتاً کنسل کنید.</p>	<p>E59 : سیگنالهای 5kt و 6kt بصورت همزمان دریافت میشوند. سطح ۳ ۵۹۰۱: سیگنالهای درب اول همزمان دیده می شوند. ۵۹۰۲: سیگنالهای درب دوم همزمان دیده می شوند.</p>

دستورالعمل جامع ILIFT

<p>-موقعیت نصب سوئیچهای دورانداز را چک کنید. -سرعت F03.12 را چک کنید.</p>	سطح ۳	E60 : فاصله دور انداز بسیار کوتاه است.
		۶۰۰۱: فاصله دورانداز بالا و پائین بسیار کم است. ۶۰۰۲: فاصله دورانداز پائین بسیار کم است. ۶۰۰۳: فاصله دورانداز بالا بسیار کم است.
<p>-کابل ارتباطی را چک کنید. -پارامترهای دوبلکس را چک کنید. -کیفیت ارتباط سریال را از پارامتر D04.19 کنترل کنید.</p>	سطح ۳	E61: خطای ارتباط در دوبلکس
<p>-بار موتور را کاهش دهید. -موقتاً با صفر کردن بیت ۱ پارامتر F26.12، کنترل جریان را کنسل کنید. -در موتورهای سنکرون، تیون موتور را دوباره انجام دهید. -وضعیت انکدر را چک کنید. -وضعیت ترمز را کنترل کنید.</p>	سطح ۳	E62: خطای افزایش جریان در وضعیت رویزیون جریان در این حالت از ۱۱۰٪ جریان نامی موتور بیشتر است.
<p>-سیگنال انکدر را چک کنید. -سیگنال ICF را چک کنید. -عملکرد ADO را چک کنید.</p>	سطح ۳	E63: خطای عملکرد ADO -سرعت در محدوده باز شدن درب از سرعت تعیین شده بیشتر است. -عملکرد ADO در خارج از محدوده باز شدن درب است.
<p>-ترمز را چک کنید. -انکدر را چک کنید. -وضعیت بالانس سیستم را چک کنید. -بار موتور را چک کنید. -موقتاً با صفر کردن بیت ۱۵ پارامتر F27.28 تشخیص لغزش را غیر فعال کنید.</p>	سطح ۳	E64: خطای لغزش کابین ۶۴۰۰: خطای حرکت ناخواسته کابین ۶۴۰۱: در زمان توقف کابین roll back وجود دارد. در حالت توقف کابین؛ جابجایی بیشتر از ۵ سانتیمتر دیده شده است.
	سطح ۳	E65: خطای UCMP
<p>خطای مربوط به نیروی قدرت ترمز روش غیرفعال کردن: F03.18=0 F16.05/Bit10=1 پس از تنظیم پارامترهای فوق سیستم را خاموش کنید و پس از دشارژ شدن درایو سیستم را روشن نمایید.</p>	سطح ۳	E66: خطای کنترل اتوماتیک نیروی ترمز ۶۶۰۰: در زمان تست ترمز، تعداد زیادی پالس، ناشی از سرعت دریافت می شود. تعداد پالسهای دریافت شده از مقدار پارامتر F04.16 بیشتر است و یا سرعت اندازه گیری شده از ۰.۵ متر بر ثانیه بیشتر است. ۶۶۰۱: در انکدرهای SINCOS پالسهای C,D جابجایی بزرگی را نشان میدهند.
	سطح ۳	E67:
	سطح ۳	E68: خطای ارتباطی برد CIC-B (GPRS) ۶۸۰۱: ارتباط برد CIC-B با برد اصلی غیرعادی می باشد ۶۸۰۲: برد CIC-B معیوب است

دستورالعمل جامع ILIFT

خطای نرم افزار	E69:	سطح ۲	به تنظیمات کارخانه برگردانده شود
خطای فعال شدن سویچ فلوتر چاه	E70:	سطح ۲	بر اثر ورود آب به چاه سویچ مربوطه فعال شده است
خطای سوئیچ اضافه جریان	E71:	سطح ۱	در زمان شروع حرکت از سرعت صفر، جریان اندازه گیری شده از مقدار تعیین شده در پارامتر F02.07 بیشتر است.
حرکت غیر مجاز کابین	E72:	سطح ۳	وضعیت ترمز را چک کنید.
			در زمان توقف، حرکت ناخواسته دیده شده است.
	E73:	سطح ۴	
خطای داخلی	E74:	سطح ۳	درایو را تعویض کنید.
	E75:	سطح ۳	
خطای فیدبک UPS	E76:	سطح ۴	ورودی UPS فعال شده است. ورودی مربوط به فیدبک خطای UPS بر روی برد اصلی را چک کنید. عملکرد UPS را چک کنید.
خطای ارتباط با ماژول EIO	E77:	سطح ۳	مسیر ارتباط با ماژول EIO را چک کنید.
خطای ساعت داخلی	E78:	سطح ۳	ساعت را مجدداً تنظیم کنید. درایو را تعویض کنید.
خطای سیگنال خارجی زمین لرزه	E79:	سطح ۴	ورودی سیگنال زمین لرزه فعال شده است