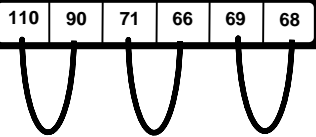


راه اندازی اولیه

تابلو فرمان کاسپین



شکل شماره 7

در تابلوهای فرمان کاسپین به دلیل وجود ارتباط سریال بین کابین و تابلو فرمان، حتی در زمان راه اندازی اولیه نیاز به اتصال تراول کابل می باشد. بنابراین میبایست ترمینالهای مربوط به تراول کابل روی برد اصلی (HCP) که از 1 تا 12 شماره گذاری شده اند (شکل شماره 1) را نظیر به نظیر به ترمینالهای همانم روی برد کارکدک (شکل شماره 2) متصل نمایید. در راه اندازی اولیه برای حرکت دادن کابین جهت نصب کنتاکتهای ایمنی و حفاظتی و سنسورها، نیاز به پل کردن برخی از ترمینالهای مربوط به آنها می باشد. پل کردن مدار ایمنی میبایست مطابق با شکل های مقابل (شکل های شماره 7 تا 12) انجام شود:

ترمینال های مربوط به دوراندازه های اجباری یعنی CA1 و CAN موجود بر روی برد اصلی (شکل شماره 1) را به ترمینال 51 پل کنید.
*مشترک سنسورهای CA1 و CAN ترمینال 51 می باشد.

ترمینال های مربوط به کنتاکت درب کابین (DL1 و DL2) و همچنین ترمینال های مربوط به کنتاکت پاراشوت (P1 و P2) می باشند که بر روی برد کارکدک (CTB) قرار دارند (شکل شماره 2). در صورتی که هنوز این ترمینال ها را سیم کشی نکرده اید آنها را مطابق شکل شماره 9 پل دهید.

ترمینال PHC جهت اتصال سنسور فتوسل بوده و مشترک آن ترمینال 51 (24 ولت) می باشد. همچنین جهت اتصال شستی DO از ترمینال DO بر روی برد کارکدک (شکل شماره 2) استفاده نمایید که مشترک آن 24 ولت می باشد. در صورتی که سنسور فتوسل و DO را سیم کشی نکرده اید، میبایست آنها را مطابق شکل های روبرو (شکل های 10 و 11) پل کنید. در غیر اینصورت با خطای Reopen the door! مواجه خواهید شد.

ترمینال های مربوط به شیرهای الکتریکی پاور یونیت را مانند شکل مقابل به ترمینال های مربوطه بر روی پاور یونیت متصل نمایید. (شکل شماره 12)

➤ توجه: در هنگام سفارش تابلو اعلام ولتاژ کاری، جریان و نوع شیرها از ضروریات می باشد، تا بر آن اساس تابلو آماده شود. برای اطمینان بیشتر، قبل از سیم کشی با بررسی لیبل های نصب شده روی کارتن و یا روی سینی داخل تابلو اطمینان حاصل نمایید که ولتاژ کاری شیرها با ولتاژ مهیا شده توسط تابلو مطابقت داشته باشد.

➤ توجه: با پل کردن هر یک از این سنسورها و یا کنتاکت ها برخی از حفاظت ها و ایمنی های سیستم آسانسور از مدار خارج می شوند و این کار بسیار خطرناک می باشد. بنابراین تا حد امکان از پل کردن آنها خودداری کرده و فقط در صورت اجبار با احتیاط کامل و رعایت اصول ایمنی بصورت موقت این ورودی ها را با سیم های بلند و با رنگ متفاوت (به جهت جلب توجه و جلوگیری از فراموش شدن) پل نموده و به محض نصب سنسور و یا کنتاکت آنها در مدار قرار داده و پل مربوطه را حذف نمایید.

شیر دور کند رو به بالا

شیر دور تند رو به بالا

شیر دور کند رو به پایین

شیر دور تند رو به پایین

شیر اضطراری

شکل شماره 8

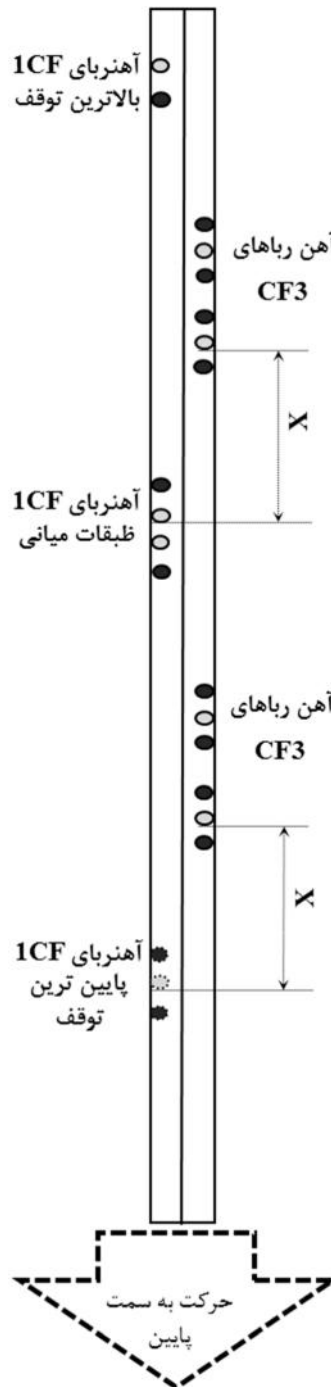
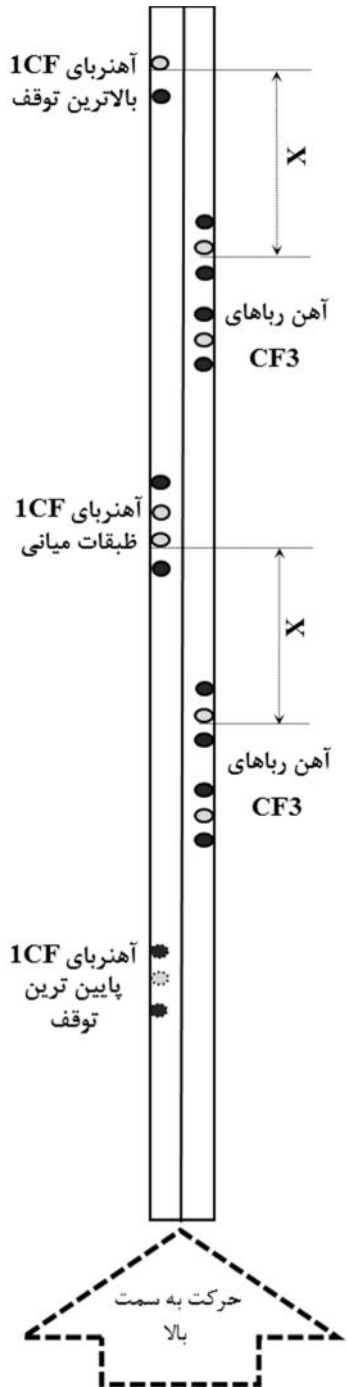
شکل شماره 9

شکل شماره 10

شکل شماره 11

شکل شماره 12

نحوه چینش آهنرباها و سنسورهای حرکتی



نحوه چینش آهنرباهای توقف (1CF) و پرچم های دورانداز (CF3) در شکل مقابل نمایش داده شده است.

همانگونه که مشاهده می کنید، آهنرباهای CF3 بصورت سه تایی و آهنرباهای 1CF بصورت چهارتایی روی ریل قرار می گیرند. توجه داشته باشید که آهنرباهای 1CF باید در بالاترین طبقه به صورت دوتایی و در پایین ترین طبقه به صورت سه تایی قرار گیرند. (آهنربای سوم در پایین ترین طبقه برای استفاده از خاصیت ریلولینگ می باشد)

در فاصله طبقات نرمال بین هر دو سری آهنربای 1CF می بایست دو سری آهنربای CF3 قرار داده شود. در صورتیکه فاصله طبقات کم و غیر نرمال باشد، امکان تغییر نرم افزاری به یک سری آهنربای دورانداز نیز وجود دارد. (با استفاده از پارامترهای P46 و P47)

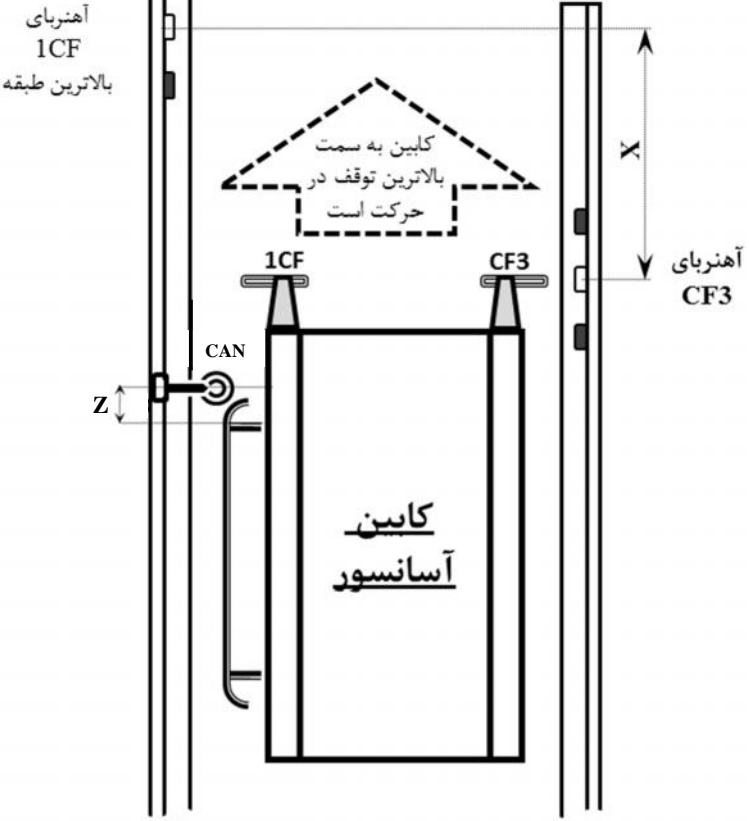
توجه: در تابلو فرمان کاسپین امکان تنظیم دور اندازی در هر طبقه با پرچم اول، دوم و تک پرچم بطور کاملاً مستقل وجود دارد.

توجه: نمایشگر LED مربوط به سنسور ایست (1CF) میبایست در بین طبقات روشن و در راستای لول طبقات خاموش

شود. همچنین نمایشگر LED مربوط به سنسور دورانداز اجباری (CF3) هنگامی که این سنسور در برابر آهن ربای موثر خود قرار میگیرد، میبایست خاموش شده و در غیر اینصورت روشن باشد. توجه داشته باشید نمایشگر مربوط به هر یک از این سنسورها در کنار ترمینال مربوط به سنسور مربوطه روی برد کارکدک (شکل شماره 2) و همچنین در قسمت سمت راست نمایشگر LCD برد اصلی (شکل شماره 15) قرار دارد.

شماره های تماس دفتر فروش و خدمات پس از فروش تهران: 021-46089277

آدرس وب سایت: www.caspianasanbar.com



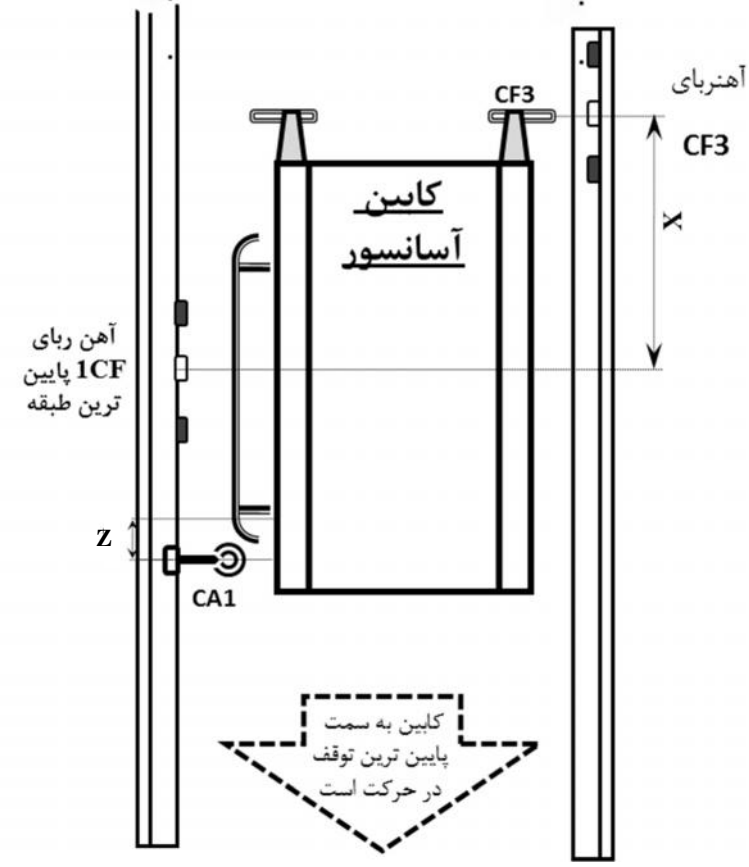
در شکل مقابل ترتیب عملکرد سنسورهای حرکتی زمانیکه کابین به سمت بالاترین و پایین ترین طبقه در حرکت است نمایش داده شده است. نکته نمایش داده شده در این شکل اولویت عملکرد سنسور CF3 به CA1 و CAN می باشد.

همانطور که در شکل مشاهده می شود در حرکت به سمت بالا یا پایین، ابتدا سنسور CF3 عمل می کند و با 5 سانتی متر جابجایی، کابین در حرکت به سمت بالا به CAN و به سمت پایین به CA1 برخورد می کند.

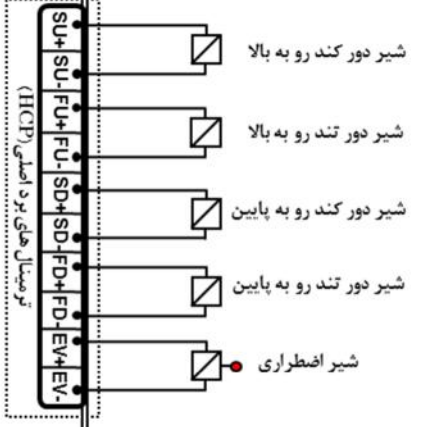
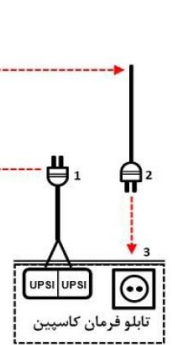
در شکل های مورد بحث، بعضی از فاصله ها نامگذاری شده اند که بصورت زیر می باشند :

X : فاصله آهنربای موثر دور انداز (CF3) از آهنربای موثر ایست (1CF)
 Z : زمانیکه سنسور دور انداز در مقابل آهنربای موثر CF3 قرار می گیرد فاصله کمان از میکروسوئیچ دور انداز اجباری به این میزان می باشد.
 در مورد سیستم های هیدرولیک، این فواصل میبایست مطابق با جدول زیر تنظیم شوند

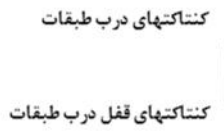
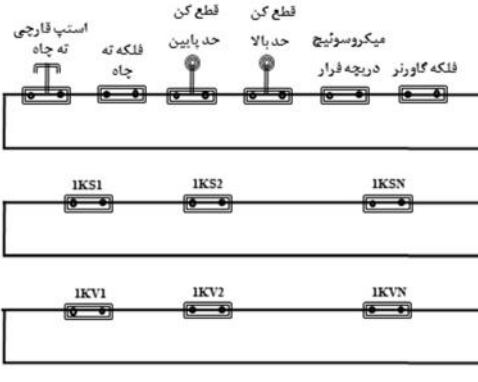
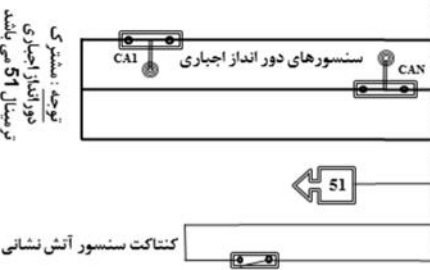
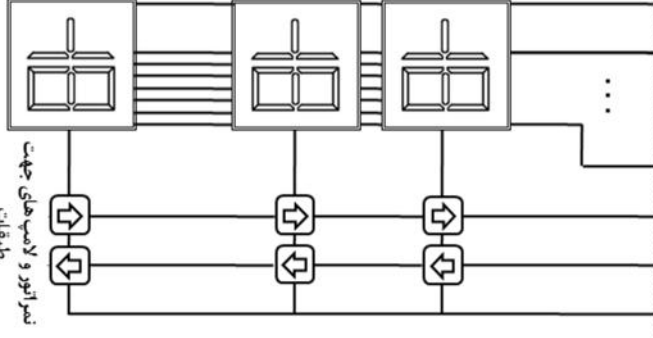
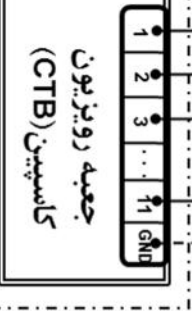
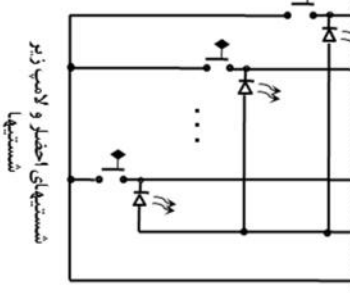
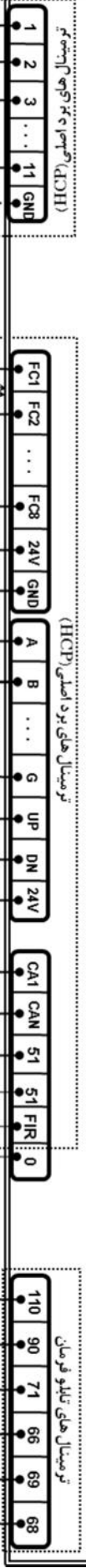
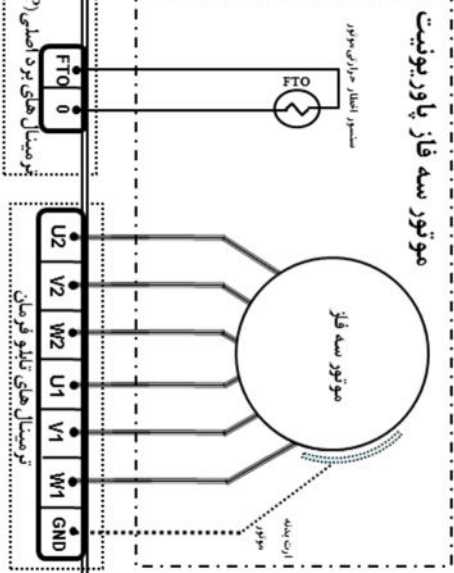
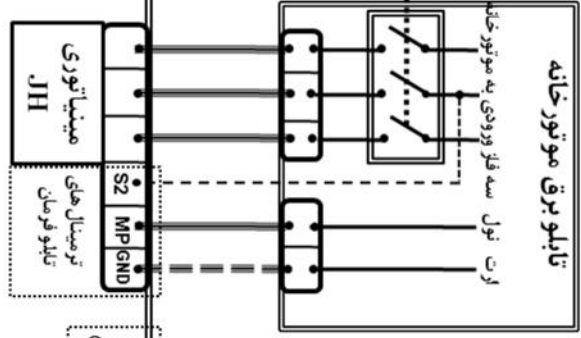
نوع آسانسور	X	Z
هیدرولیک	۱ متر	۵ سانتیمتر



نحوه اتصال UPS



کلید اصلی برق موتورخانه

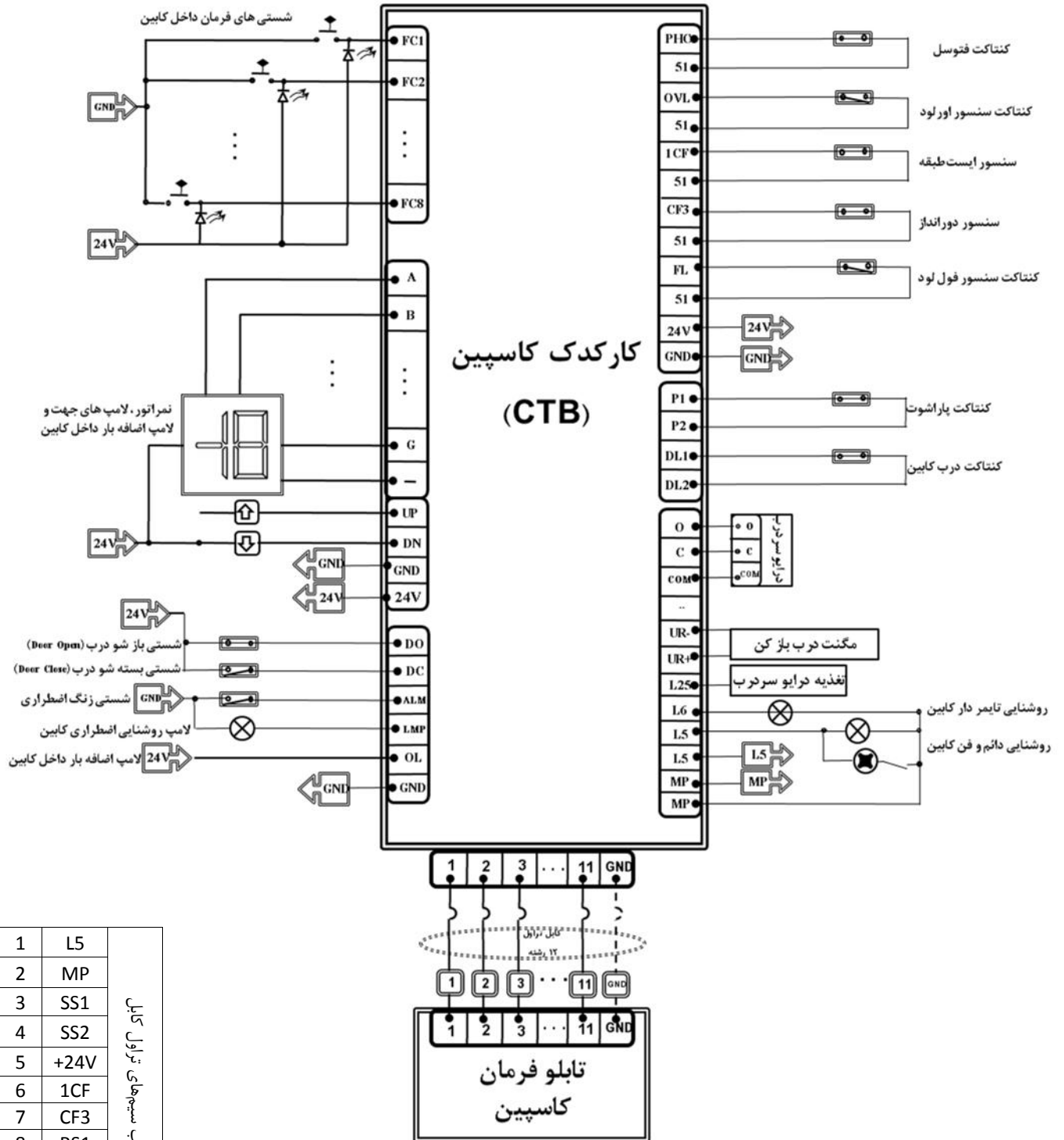


شماره های تماس دفتر فروش و خدمات پس از فروش تهران: 021-46089277

آدرس وب سایت: www.caspianasanbar.com

کابین آسانسور

نقشه سیم کشی کارکدک



شماره های تماس دفتر فروش و خدمات پس از فروش تهران: 021-46089277

آدرس وب سایت: www.caspianasanbar.com