

## راه اندازی اولیه

در سیستم تابلو فرمان کاسپین بدلیل ارتباط سریال بین قسمت های مختلف حتی در هنگام راه اندازی ، برای حرکت دادن از روی کابین نیز نیاز به ارتباط با سیستم کارکدک (برد داخل جعبه رویزیون) دارد، در این مرحله که هنوز سیستم کارکدک سیم کشی نشده است برای حرکت دادن کابین سیستم تابلو فرمان می بایست در حالت FORCE MODE قرار بگیرد .

مراحل زیر را برای وارد شدن به حالت FORCE MODE به ترتیب انجام دهید :

- 1- تابلو فرمان را خاموش نمائید.
- 2- تابلو را در حالت رویزیون قرار دهید.
- 3- روی برد اصلی کلید های جهت UP و DOWN را به صورت همزمان فشار داده نگه دارید و تابلو فرمان را روشن نمائید.
- 4- با ظاهر شدن عبارت FORCE MODE کلیدها را رها نمائید.

5- حال می توانید کابین را از مقابل تابلو، بصورت رویزیون حرکت دهید.  
توجه : در صورتیکه تابلو فرمان یک بار خاموش و روشن شود و یا یک بار در حالت نرمال قرار بگیرد، از حالت FORCE MODE خارج می شود و برای وارد شدن مجدد به این حالت می بایست مراحل بالا را تکرار نمائید.

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 انجام شود:

ترمینال های مربوط به دوراندازه های اجباری یعنی CA1 و CAN موجود بر روی

برد اصلی 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.

در صورتی که هنوز این ترمینال ها را سیم کشی نکرده اید آنها را مطابق شکل 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 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 پل کنید. در غیر اینصورت با خطای Reopen the door! مواجه خواهید شد.

➤ توجه: ورودی مربوط به سنسور فتوسل و شستی DO را به صورت نرم افزاری هم میتوان غیر فعال نمود.

برای انجام این کار، کفایت مقدار پارامتر P39 را روی عدد 0 تنظیم نمایید. برای اطلاعات بیشتر به بخش

تنظیم پارامترها مراجعه نمایید.

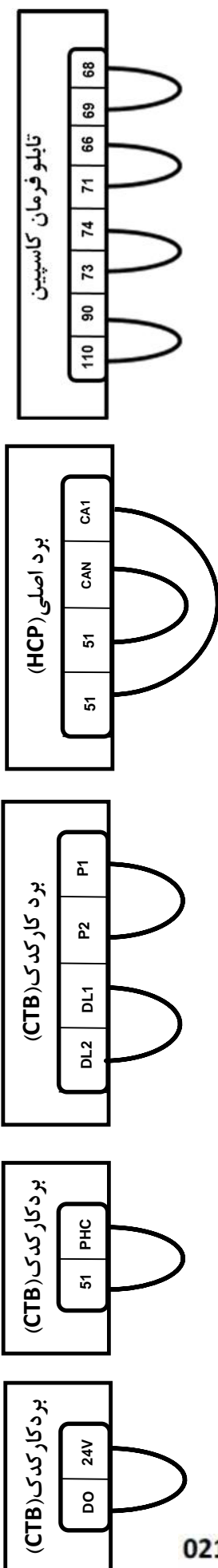
➤ توجه: با پل کردن هر یک از این سنسورها و یا کنتاکت ها برخی از حفاظت ها و ایمنی های سیستم آسانسور از مدار

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 آن را

در مدار قرار داده و پل مربوطه را حذف نمایید.



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

## نحوه چینش آهنرباها و سنسورهای حرکتی

نحوه چینش آهنرباهای توقف (1CF) و پرچم های دورانداز (CF3)

در شکل مقابل نمایش داده شده است.

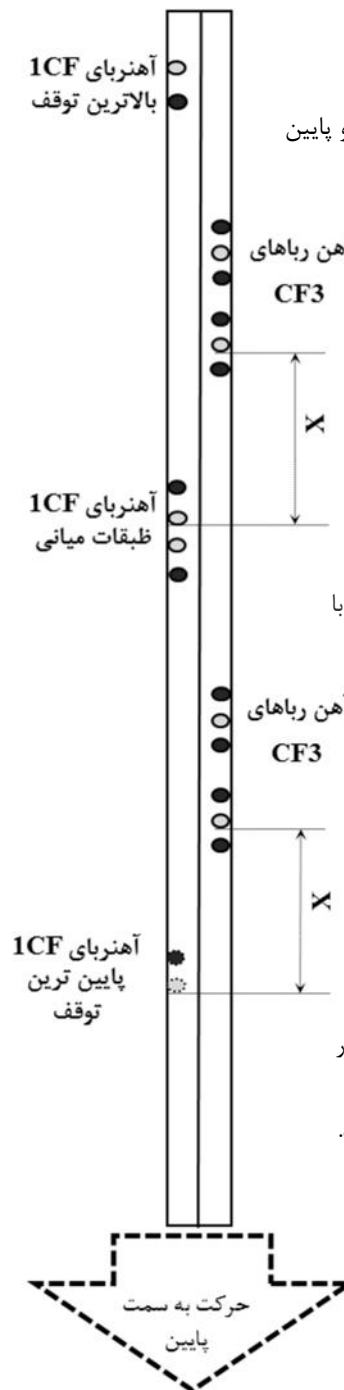
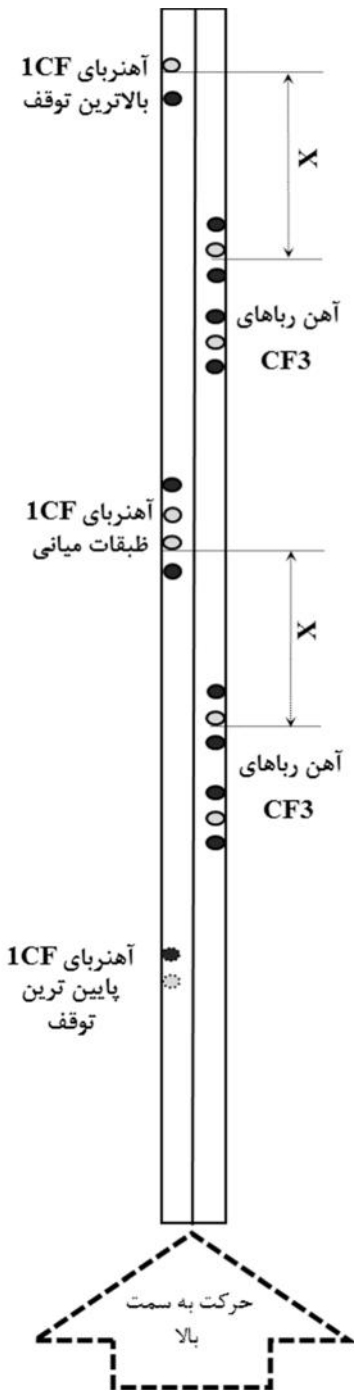
همانگونه که مشاهده می کنید، آهنرباهای CF3 بصورت سه تایی و آهنرباهای 1CF در طبقات میانی بصورت چهار تایی و در بالاترین و پایین ترین طبقه به صورت دوتایی روی ریل قرار می گیرند.

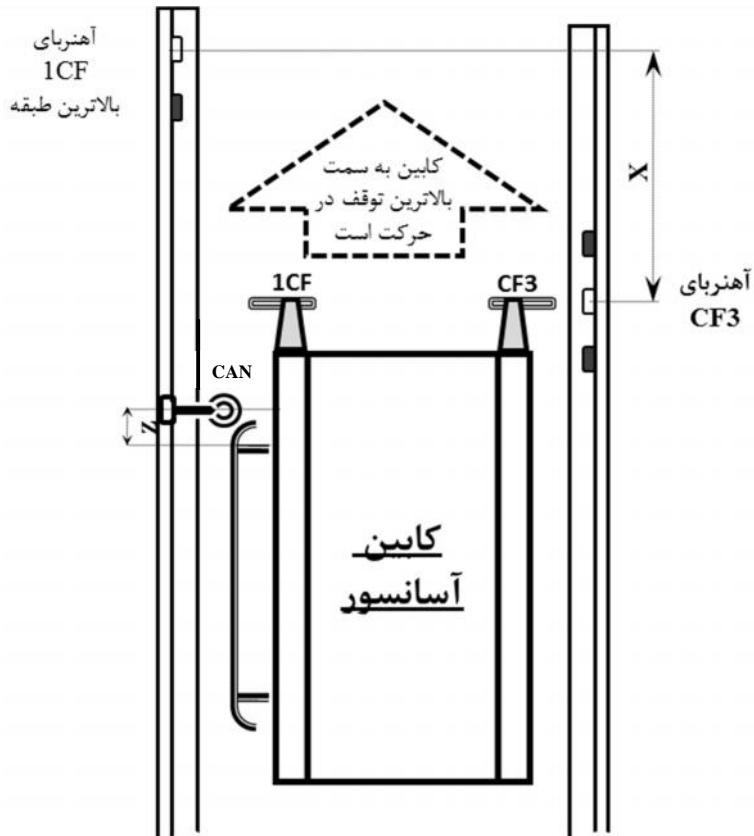
در فاصله طبقات نرمال، بین هر دو سری آهنربای 1CF می بایست دو سری آهنربای CF3 قرار داده شود.

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 و همچنین در قسمت سمت راست نمایشگر LCD برد اصلی قرار دارد.



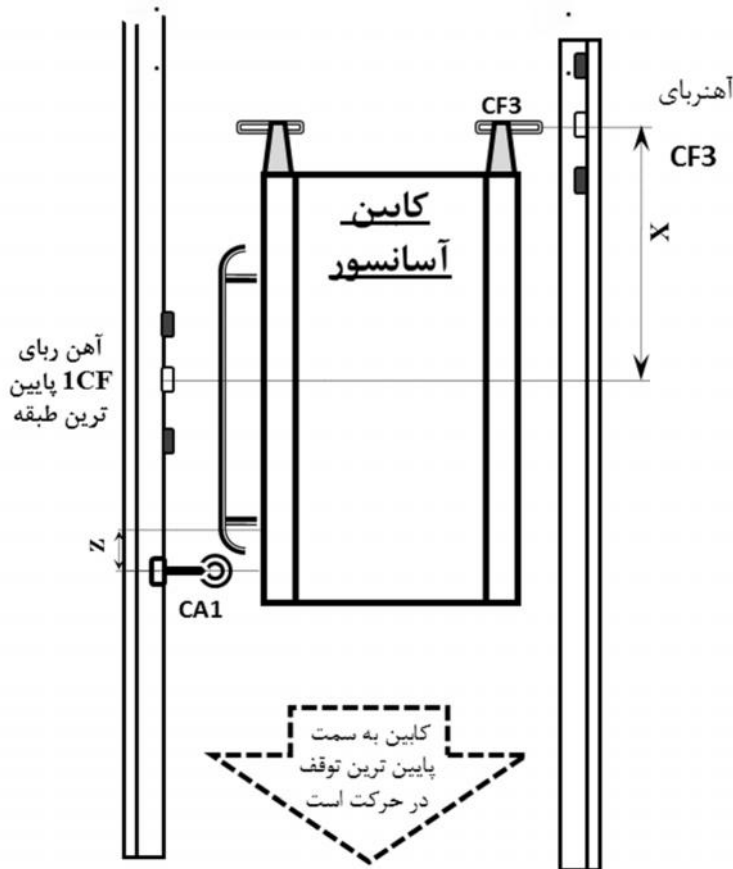


در شکل مقابل ترتیب عملکرد سنسورهای حرکتی زمانیکه کابین به سمت بالاترین و پایین ترین طبقه در حرکت است نمایش داده شده است. نکته نمایش داده شده در این شکل اولویت عملکرد سنسور CF3 به CA1 و CAN می باشد.

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.

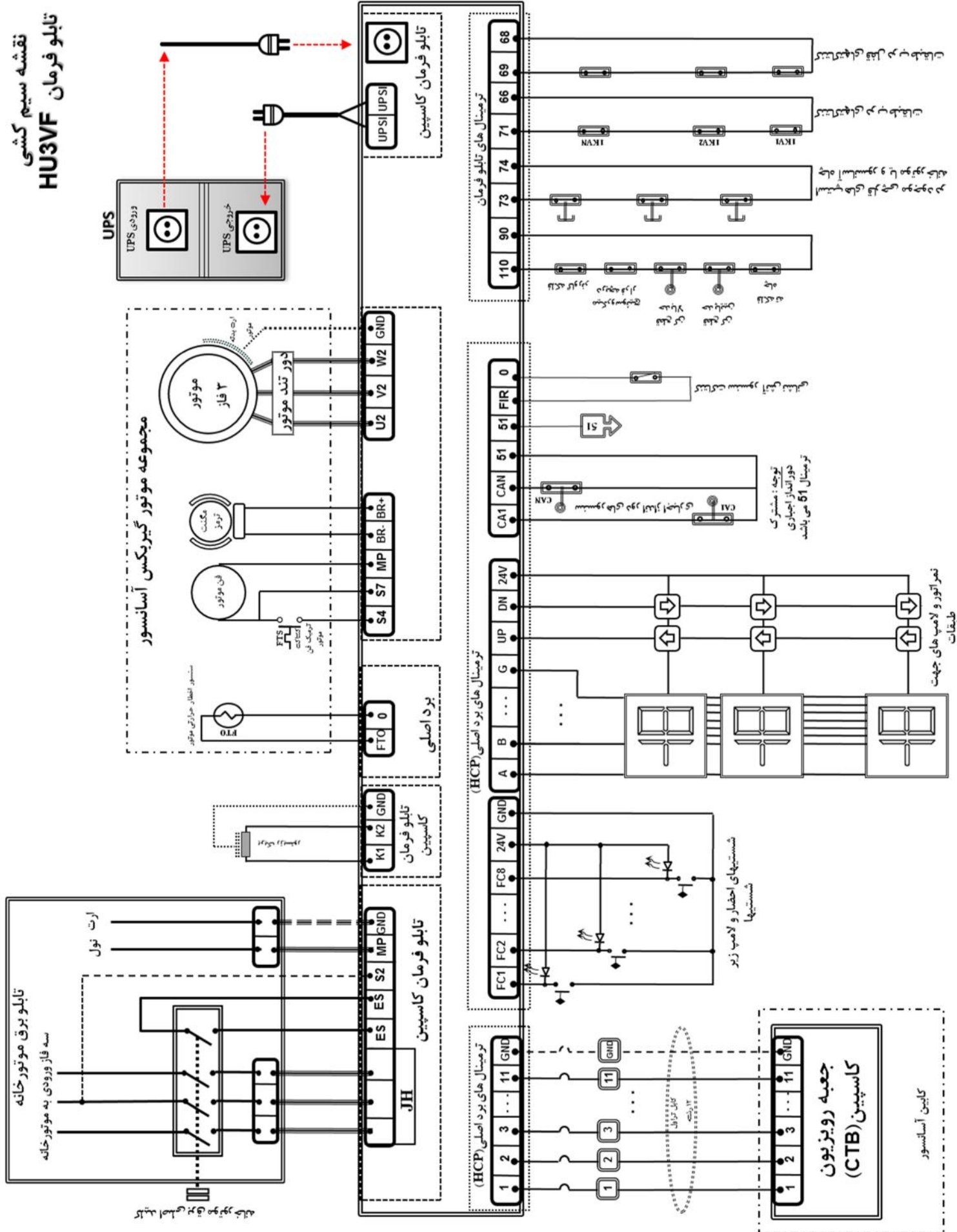
در شکل های مورد بحث، بعضی از فاصله ها نامگذاری شده اند که بصورت زیر می باشند :

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



نوع آسانسور	X	Z
کششی	۱ متر	۵ سانتیمتر

# نقشه سیم کشی تابلو فرمان HU3VF



ورودی UPS

خروجی UPS

مجموعه موتور گیربکس آسانسور

ترمینال های تابلو فرمان

ترمینال های برد اصلی (HCP)

کابین آسانسور

جعبه رویزیون کاسپین (CTB)

شستیهای احتضار و لامپ زیر شستیها

نمبراتور و لامپ های جهت طبقات

نوعه: مشترک  
دوره انداز اجباری  
ترمینال 51 می باشد

فشاری آسانسور

موتور  
فن  
موتور  
میکروسوئیچ  
پروژه قرار  
گیر  
کابل  
کابل  
کابل

کنترل موتور و یا آسانسور  
کنترل موتور  
کنترل موتور

کنترل موتور

کنترل موتور

کنترل موتور

کنترل موتور

کنترل موتور

کنترل موتور

کنترل موتور

کنترل موتور

کنترل موتور

کنترل موتور

کنترل موتور

کنترل موتور

کنترل موتور

کنترل موتور

کنترل موتور

کنترل موتور

کنترل موتور

کنترل موتور

کنترل موتور

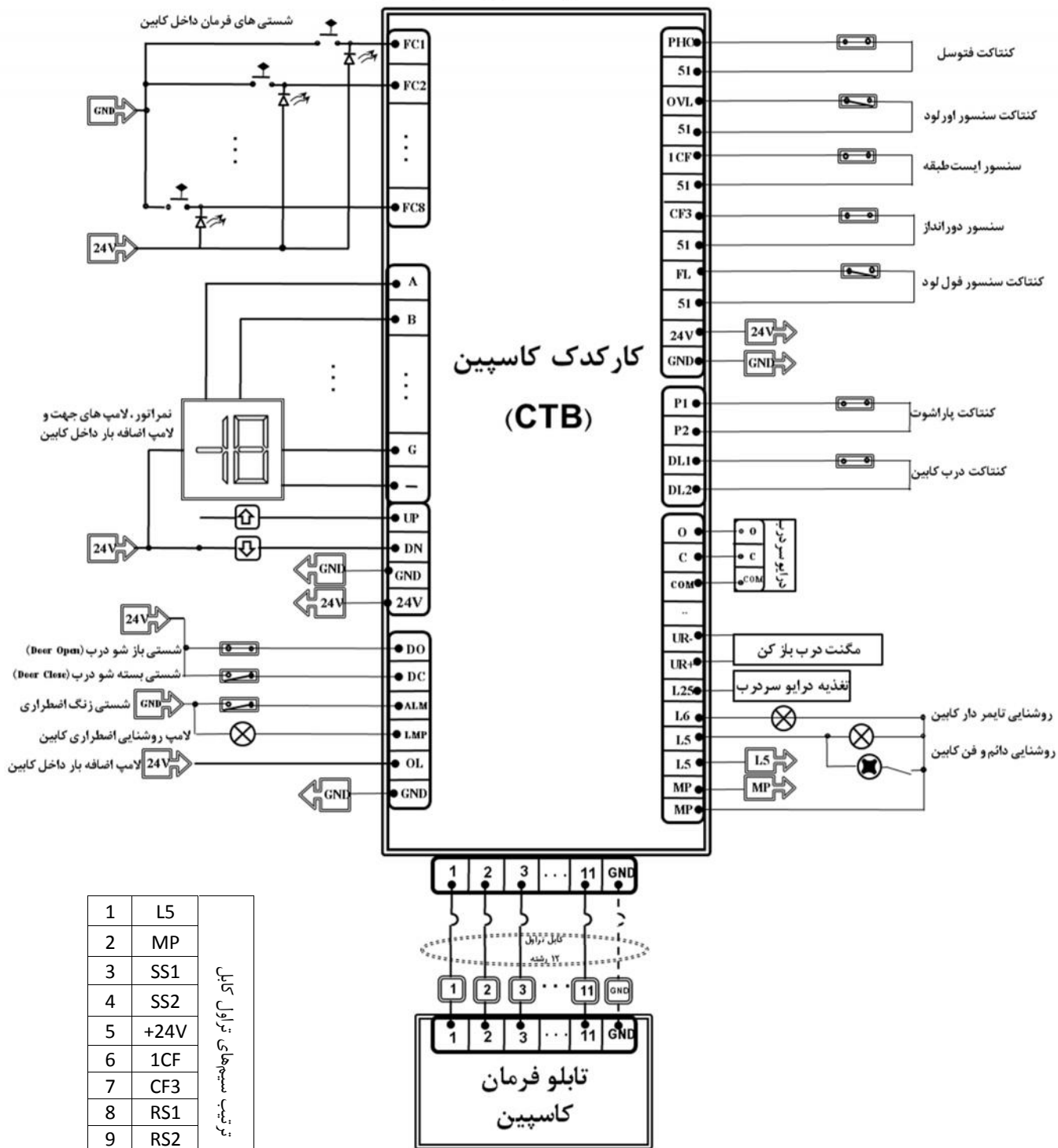
کنترل موتور

کنترل موتور

کنترل موتور

کنترل موتور

## نقشه سیم کشی کارکدک



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

آدرس وب سایت: [www.caspianasanbar.com](http://www.caspianasanbar.com)