



ARCODE

Интегрированный Лифт контроллер для
трэкшн Лифты



Инструкция по установке

Издатель

ARKEL Elektrik Elektronik Ticaret Ltd. Şti.

Şerifali Mah. Türker cad. No:59 Umraniye Istanbul TURKIYE

TEL : (+90 216) 540 67 24-25

Fax : (+90 216) 540 67 26

E-mail : info@arkel.com.tr

www.arkel.com.tr

Дата выдачи

2013

Версия документа

V1.0

Шаг 1: Механическая установка

Установите корпус управления ARCODE, тормозной резистор, аккумуляторный блок и UPS в случае необходимости на свои места.

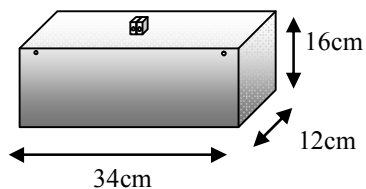
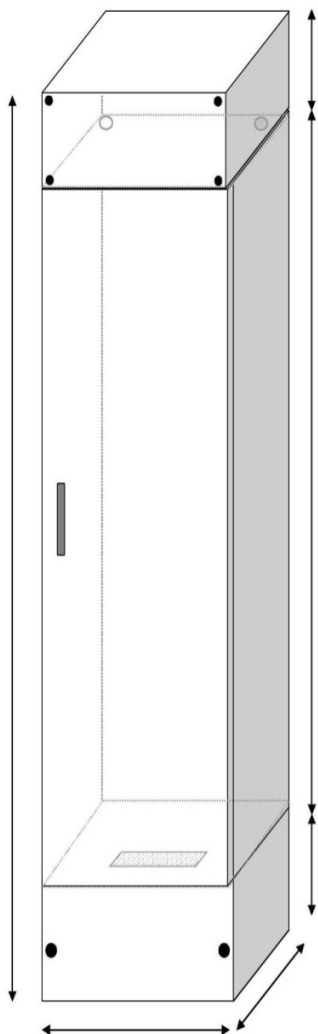


Рисунок-1: Размеры аккумулятора (требуется только тогда, когда инвертор поставляется с батареей во время экстренной эвакуации) (он не используется для отпускания тормоза при экстренной эвакуации)

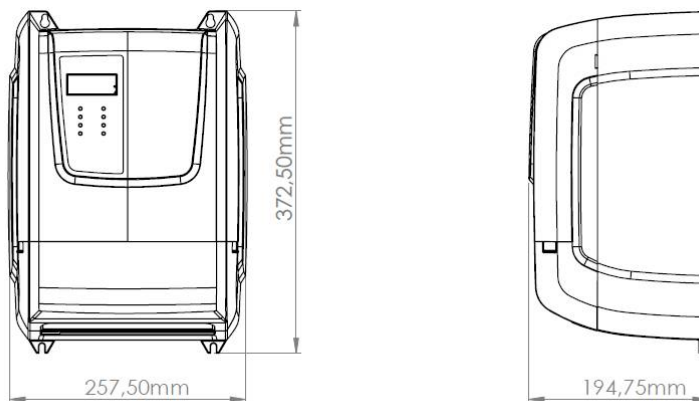


Рисунок-2b: ARCODE

Рисунок-2а: Панель управления ARCODE (размеры панели управления и тип могут меняться в зависимости от типа установки).

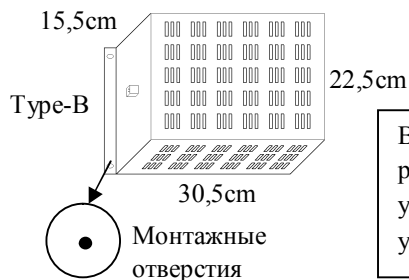
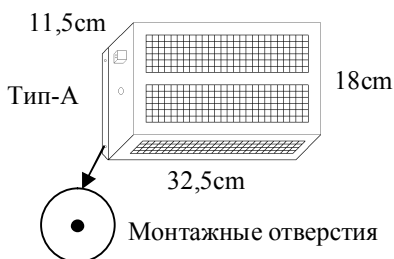
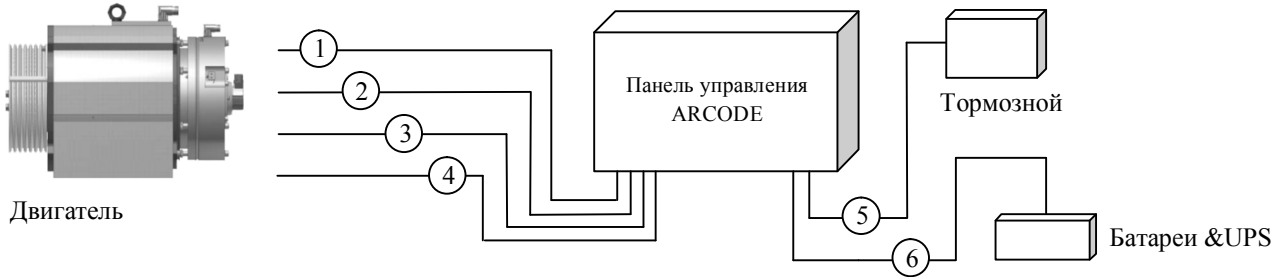


Рисунок-3: Тип-А и Type-B размеры тормозных резисторов

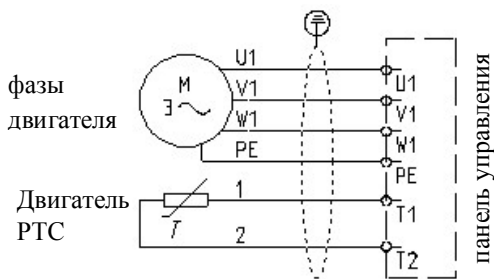
Внимание: Установите тормозной резистор горизонтально! Не устанавливайте его на панели управления.

Шаг-2: Соединения двигателя

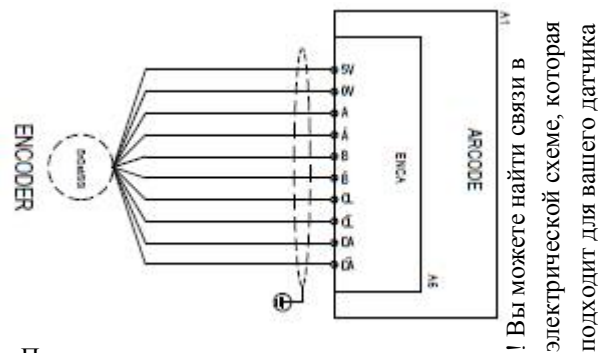
Выполните соединения моторных фаз и двигателя РТС, тормозов и выпуска тормозных контактов, двигателя вентилятора, кодировщик, тормозного резистора и аккумулятора с UPS (при необходимости) ..



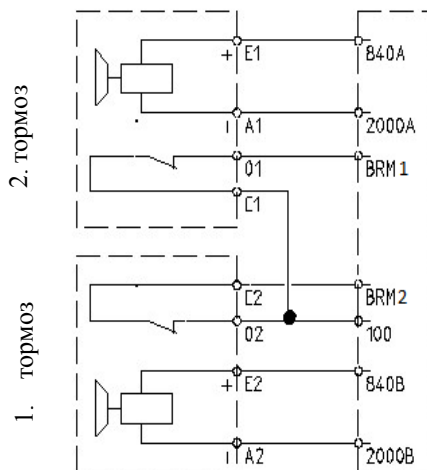
① : Моторные фазы и моторные РТС



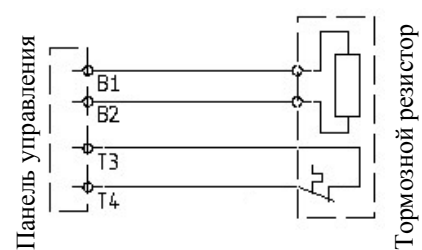
④ : Датчик Подключения



② Подключение тормозов и Тормозных квитирующих микропереключателей

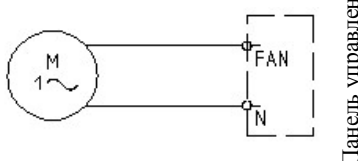


⑤ : Подключение тормозного резистора



*** Если тормозной резистор не имеет РТС необходимо сделать мост между T3 и T4

③ : Подключения двигателя вентилятора



⑥ : Подключение батареи (при необходимости)

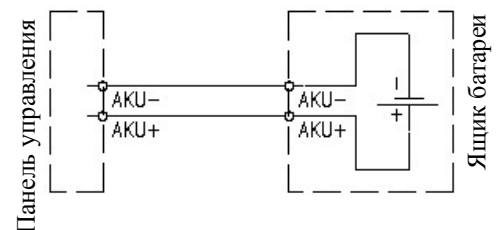


Рисунок-4: подключение двигателя, тормозов, вентилятора, датчика, тормозного резистора и аккумуляторов



Рисунок-5 подключение UPS

*** Если внутри панели управления есть UPS марки SERVOSAN, эти соединения не используются.

*** Если у вас нет UPS необходимо мост разъемы U-LI с U-LO и U-Ni с U-NO, используя подходящие кабели. В противном случае вы не можете запустить панель управления.

Шаг 3: Подготовка к автонастройке

Автонастройка должна быть выполнена по ARCODE до первоначальной настройки лифта. Таким образом ARCODE узнает характеристику двигателя. Во время автоматической настройки лифт должен эксплуатироваться вручную, поэтому команда обратного вызова должна быть обеспечена. Для обеспечения обратного вызова надо сделать следующие соединения

- Подключите сетевое питание контрольной панели (L1, L2, L3, N, PE)
- Сделайте мост между контура безопасности и клеммами в панели управления, как показано ниже.

- Клеммы панели управления

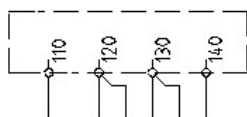


Рисунок-6: перемычки для обеспечения цепи безопасности

Сделайте мост между сигналов верхней и нижней концевых выключателей (817 и 818) в терминале 100 на КВК-10 & 11 соединительных плат, представленным ниже ..

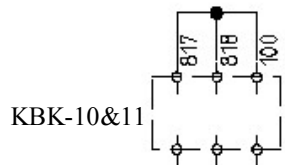


Рисунок-7а: перемычки между верхних и нижних концевых выключателей

Мост в верхней части инспекционного сигнала (869) на клемму 100 на КВК-10 & 11 плата подключения, как показано на рисунке ниже.

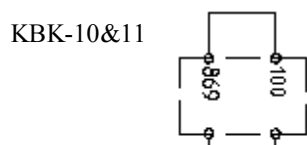


Рисунок-7б: перемычки из инспекционного сигнала



Рисунок-8а: KBK10 & 11 Соединительная плата

- KBK10 & 11 Соединительная плата используется для всех необходимых соединений для шахты. Это плата включает поставку и входы всей цепочке безопасности, CanBus ввода / вывода, а также соединений кабины. Если вы предпочитаете предварительно проводные соединения все разъемы подключения подписать с метками на гибких кабелей.

ПАНЕЛЬ УПРАВЛЕНИЯ ДЛЯ ARKODE



Рисунок-8б: панель управления AREM



Рисунок-8в KXCBA CANBus терминал

- AREM ручной терминал может быть подключен к CanBus линии, которая находится в шахте, LOP, KOP или панели управления. Это не возможно сделать любые изменения в параметр без AREM.
- AREM будет запускаться автоматически при подключении к CANBus линию. Он может подключаться к KXCBA плата или любой точки доступа CANBus. Для первой установки программное обеспечение ARCODE должно быть обновленным AREM.
(См. Приложение-1 обновление программного обеспечения)

Включите режим ручного управления, повернув переключатель „обратный вызов“ на ручном терминале для обратного вызова в положение "REV". В этом случае двигатель может перемещаться по отзыву кнопок с панели управления.

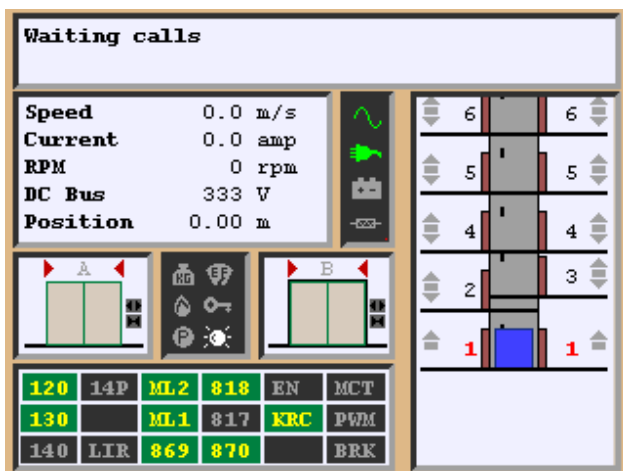


Рисунок-9а Основной экран АРЕМ



Переключатель активации обратного вызова

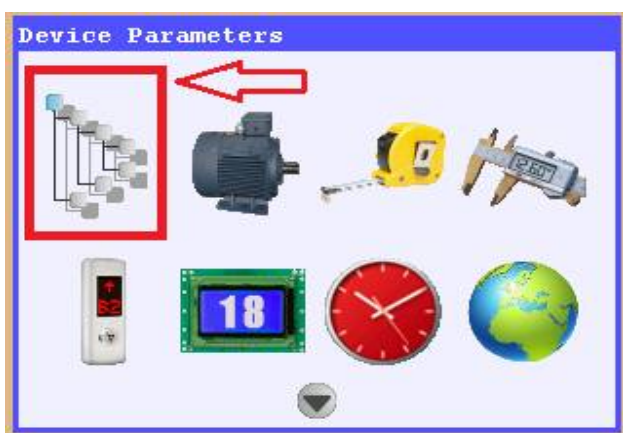
Рисунок-8d: Ручной терминал для обратного вызова

- Включите SMP главного выключателя после открытия всех выключателей (предохранители)
- Рисунок 9а появляется на экране АРЕМ, когда он подключен к CanBus линии.



Рисунок-9b: Уровни доступа

- Для ввода меню, нажмите кнопку " Tools " на АРЕМ
- При нажатии первый раз кнопку " Tools ", вы увидите рисунок 9b. АРЕМ имеет 3 различных уровня доступа пользователя. Как "Установщик", "Сопровождающий" и "Гость", который имеет уровень доступа к системе. И " Установщик " имеет верхний уровень доступа в систему. Для первой установки его код доступа "000000" для всех уровня доступа. Чтобы войти в меню нажмите кнопку Enter.



- Рисунок-9с: "Параметры устройства" -настройки

- При входе в меню, чтобы выбрать "Параметры устройства" используйте стрелки направления и нажмите кнопку Enter, чтобы войти в "Параметры устройства".

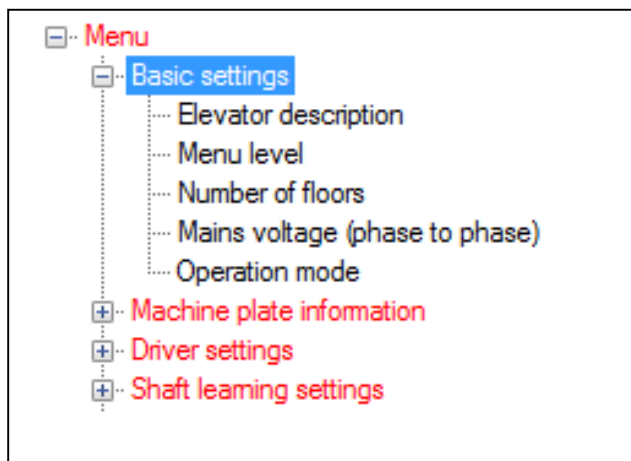


Рисунок-10а: экран «рабочих настроек»

- Выберите "Menu level"(уровень меню) как "Advanced", который находится в разделе "Basic settings" (Основные настройки)
- Проверьте параметры, "Number of floors" (Количество этажей), "Mains voltage" (напряжение сети) в указанном порядке.
- "Operation mode"(режим работы) должны быть выбраны параметры "Only inspection-mode"(только осмотр-режим).
"Machine plate information" (Информационная пластина машины) должна быть установлена в соответствии с моторной пластины.

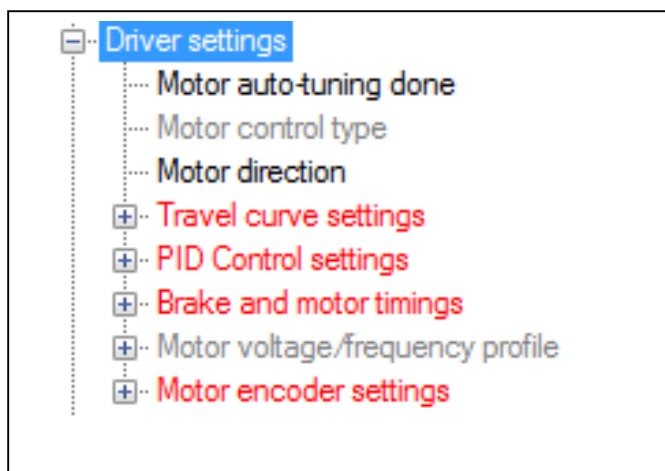


Рисунок-10b: "Настройки характеристики путешествия "

- "Maximum travel speed"(Максимальная скорость движения) and "inspection mode-speed"(режим осмотра –скорости) который расположен в "Travel curve settings" (настройки характеристики путешествия) должны быть установленными в зависимости от скорости двигателя.
- Номинальная скорость, которая написана на табличке двигателя должна быть использована для параметра "Maximum travel speed"(Максимальная скорость движения).

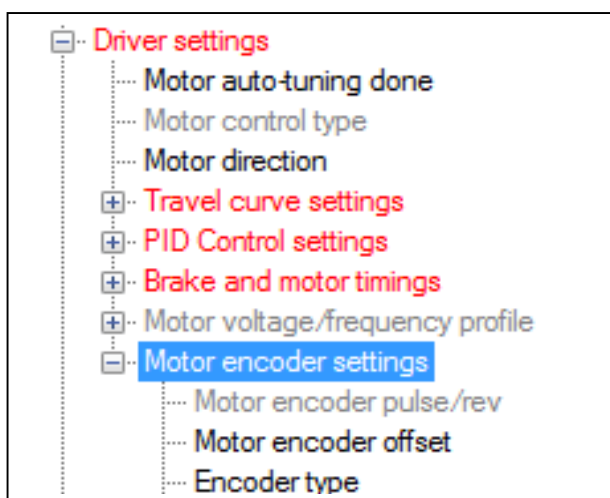


Рисунок-10с: "Настройки датчика двигателя"

- Параметр "Encoder type"(тип датчика) который расположен под "Motor encoder Settings"(настройки датчика двигателя) должны быть выбраны в соответствии с типом датчика двигателя.

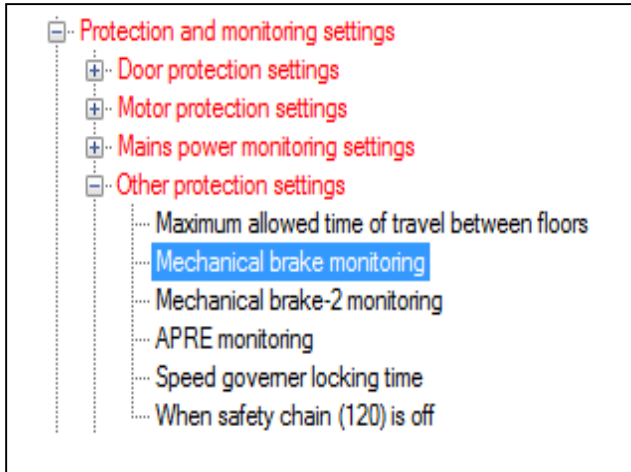


Рисунок-10d: "Контроль механических тормозов"

- Если двигатель не имеет тормоз (а), микропереключатели или имеет, но они не подключены, **“Mechanical brake monitoring”** (контроль механических тормоз) и **“Mechanical brake-2 monitoring”** (контроль механических тормоз-2) должен быть выбран **“Off”** (Выкл) который расположен **“Protection and monitoring settings”**(Параметры для защиты и контроля) в параметре **“Other Protection Settings”**(Другие настройки защиты).

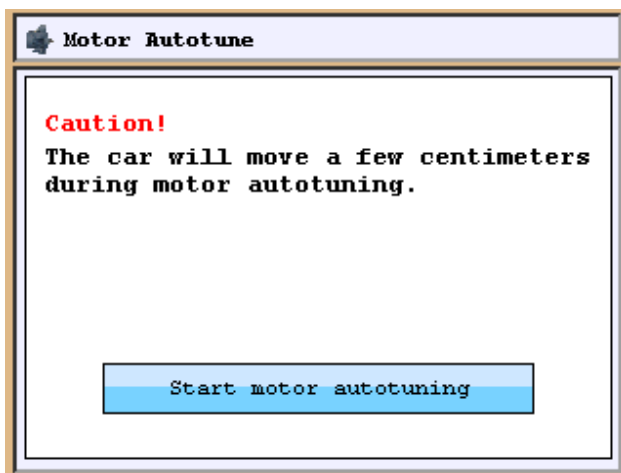
Шаг 4: автонастройка

- Нажмите кнопку ESC для возвращения в главное меню после завершения шагов объясненные чуть выше. При нажатии кнопки ESC вы увидите предупреждение **“Changes will be saved Confirm?”** ("Изменения будут сохранены Подтвердить?"). Выберите "Yes" для возвращения в главное меню.



Рисунок-11а Экран автонастройки

- ARCODE может сделать автонастройку и с веревками и без веревок. Чтобы запустить его курсор должен быть выровнен с икону "Auto-Tune" и потом нажмите кнопку Enter.



направлении, необходимо изменить **“motor direction”** параметром **“driver settings”**.

Рисунок-11b Начальный экран автонастройки

- При нажатии кнопку Enter на экране появляеться Рисунок-11b . При нажатии кнопку Enter еще раз, вы увидите **“Turn the recall switch to INSPECTION position”** (Поверните переключатель повторного вызова в положение - инспекция")
- Установите переключатель повторного вызова, который раположен в панели управления в положение Инспекции. Нажмите кнопку вверх или вниз, пока не увидите надпись: **“Auto-tune was completed”** Если вы отпустите кнопку до авершения автонастройки, будет необходимо запустить снова.
- После завершения автонастройки, нажмите кнопку вверх или вниз, чтобы вети двигатель.
- При нажатии кнопки вверх или вниз, если двигатель вращается в противоположном

Чтобы исправить направление вращения двигателя, если “**motor direction**” был выбран “**clockwise**” you must select “**Anti-clock wise**”. If “**motor direction**” had been selected “**Anti-clockwise**” Вы должны выбрать “**clock wise**” .

- Если двигатель работает правильно в режиме проверки, вы можете пропустить остальные шаги ниже.
- Удалите перемычки, сделанные для безопасности цепи терминалов 110-140 (см. рис-6).
- Удалите перемычки, сделаны для коррекции переключателей 817 и 818 (см. Рисунок-7а)

Шаги-5: Подготовка к нормальной эксплуатации

- Сделайте все остальные механические установки ситемы лифтов и сделайте осмотр коробки электропроводки и ящика.
- Проводка и проводки цепи безопасности.
- Сделайте утановку круглых магнитов для выключателя нижнего предела SKSR1 (нижний датчик исправления). Кабели магнитного выключателя SKSR1 должны быть связаны терминалов 100 и 817 в IBC борту. Круглые магниты выключателя нижнего предела должны быть помещены как показано на рисунке 12. Необходимое ратояние для магнитов показывается на экране AREM при выборе параметра“**Shaft Learning**” .

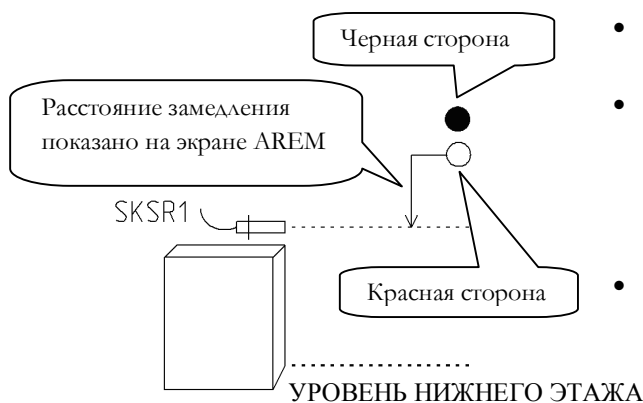


Рисунок-12: Установка магнитов для нижнего датчика исправления SKSR1

- Двиньте кабину к нижнему этажу. Кабина должна находиться точно на уровне пола.
- Установите круглый магнит со стороны красного цвета над магнитного выключателя SKSR1 как расстояние торможения. Это означает, что он должен быть включен, когда вниз сигнал замедления для нижнем этаже активируется.
- Установите круглый магнит со стороны черного цвета немного выше магнита красного цвета. Это означает, что он должен быть выключен, когда кабина находится вне зону нижнего предела. Расстояние между магнитным выключателем и магнитов должно быть 1-2 см.

- Делайте установку круглых магнитов для выключателя нижнего предела SKSR2 (верхний датчик исправления). Кабели магнитного переключателя SKSR2 должны быть соединены с терминалов 100 и 818 в IBC борту. Круглые магниты выключателя верхнего предела должны быть помещены как показано в рис.-13 .

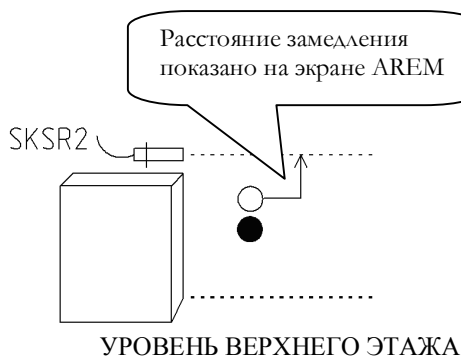
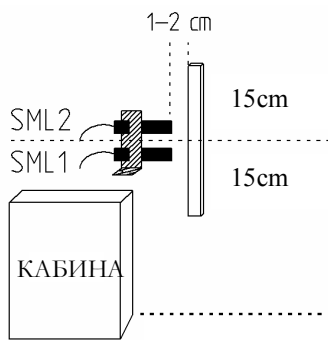


Рисунок-13: Установка магнитов для верхнего датчика исправления SKSR2

- Двиньте кабину к верхнему этажу. Кабина должна находиться точно на уровне пола.
- Установите круглый магнит с красной стороны под магнитного выключателя SKSR2 как расстояние замедления. Это означает, что оно должно быть включено, когда сигнал замедления для верхнего этажа активирован.
- Установите круглый магнит со стороны черного цвета немного ниже магнита красного цвета. Это означает, что он должен быть выключен, когда кабина находится вне зону верхнего предела. Расстояние между магнитным выключателем и магнитов должно быть 1-2 см.

- Сделайте установку стержневых магнитов для выключателей зоны дверей SML1 & SML2. Кабели магнитных выключателей должны быть подключены поотдельно к клеммы ML1-M0-1000 и ML2-M0-1000 на IBC плата .



УРОВЕНЬ ЭТАЖА

- Двиньте кабину к нижнему этажу
- Порог кабины должен быть точно на уровне пола.
- Установите стержневого магнита напротив магнитной зоны переключателей. Середина ленты магнита должна быть на одном уровне с середины магнитных переключателей.
- Расстояние между магнитных выключателей и магнита должно быть 1-2 см.
- **30 см стержневые магниты должны быть установлены с помощью винта или клея**
- Повторите эту операцию установки на всех этажах.

Рисунок-14: Установка магнитов для датчиков зоны дверей SML1-SML2

- Если двигатель имеет тормозные микро переключения подключить его к BRM и BRM2 входы. (см. рисунок 4-2) и выберите „на“ “Mechanical brake monitoring” и “Mechanical brake-2 monitoring”
- Также "**Режим работы**" (Operation mode) должен быть выбран «**нормальная работа**» (Normal Operation), который расположен в разделе "**Основные настройки**" (Basic settings).

Шаг 6: ИЗУЧЕНИЕ ШАХТЫ & ПРОБНОЕ ИСПЫТАНИЕ

ARCODE интегрированная система лифта должен сделать специальный пробег изучения шахты, прежде чем войти в нормальный режим работы. Это должно быть сделано только один раз. Перед выполнением пробега изучения шахты, пожалуйста, проверьте ваши магниты и магнитные выключатели, которые необходимы для системы позиционирования датчика, а затем выполните действия, описанные ниже:

- Выберите икону „**Shaft learning**” в меню и нажмите кнопку Enter. Вы можете запустить процедуру изучения шахты, нажав кнопку "F2".



Рисунок-15а Экран изучения шахты

- Для запуска процедуры изучения шахты, лифт не должен быть в инспекции или режим вызова и цепи безопасности должны быть закрыты. Если лифт ждет в режиме контроля, когда запускается изучение шахты, на экране появляется предупреждающее сообщение.
- Положение кабины не важно во время изучения шахты. Она будет двигаться вниз с половиной из максимальной скорости. Он начинает учить все этажи после достижения нижнего этажа и изучение шахты завершается после достижения верхнего этажа.
- Если вам нужно прервать изучение шахты по любой причине, нажмите кнопку "**Аварийная остановка**" (Emergency Stop) или возьмите лифт в режим ручного управления, повернув выключатель повторного вызова.

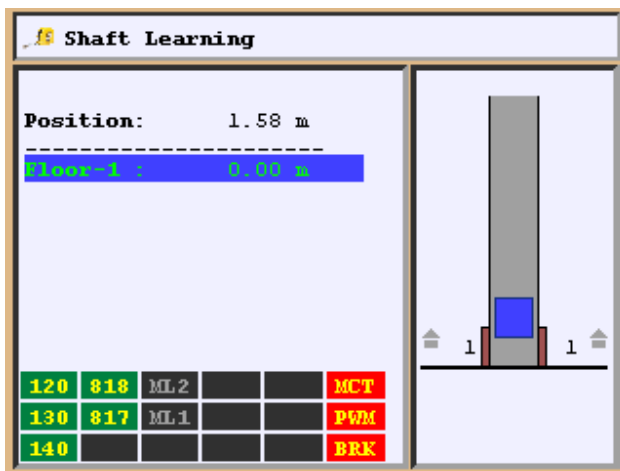


Рисунок-15b Этапы изучение шахты

- В зависимости от длины шахты, процедура по изучения шахты может занять некоторое время. Вы можете следить за этап изучения шахты на экране АРЕМ.
- Когда пробный проезд по шахты завершен, сообщение " Shaft learned" будет отображаться. Вернитесь назад к главному меню и сохраните расстояние, которое опознали.

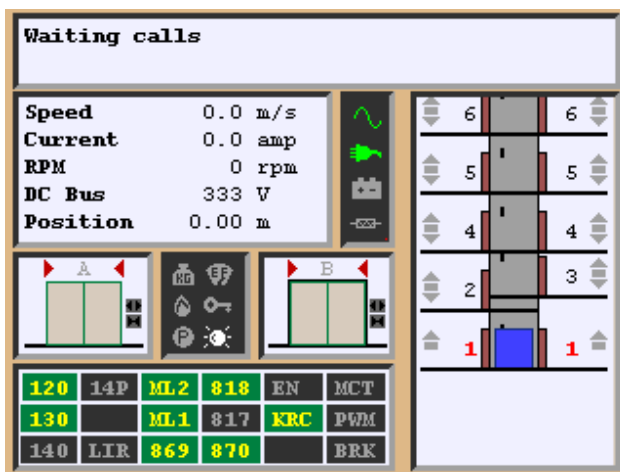


Рисунок-16 Сброс этажей

- Лифт будет двигаться к нижнему этажу после завершения изучения шахты для восстановления номеров этажей. Кабина появится на экране, как показано на рис-16, когда достигнет нижнего этажа. Кабина едет на нижний этаж, чтобы восстановить номеров этажей каждый раз, когда ARCODE в первый раз под напряжением.
- Лифт должен быть проверен данным вызовом, достигает ли он этажа предназначения или нет. Есть два метода вызвать лифта через АРЕМ. Нажмите кнопку вверх или вниз после нажатия кнопки "F2". Если вы нажмете кнопку один раз, кабина продвигается 1 этаж вверх или вниз. Данное количество вызовов определяется нажатием кнопок со стрелками.



Figure-17 Сделайте вызов через икону "COP and LOP calls"

- Второй способ, это нажать кнопку "Информация", когда АРЕМ показывает главный экран (рис. 16).
- Выберите икону "COP and LOP calls" и нажмите бугон Enter.
- Используйте стрелки направления для вызова. Нажмите кнопку Enter. Кабина переместится на заданном этаже.
-

Шаг 7: Посадка и настройки вызова кабины

Вызов кабины:

- Плата CPC (Контроллер панель кабины) используется, чтобы дать вызов кабины. Эта плата подключается к IBC (Инспекционный контроллер ящика) последовательной передачей. Если настройки DIP-переключателей были сделаны как показаны в Приложение-1, Вам не придется делать никаких дополнительных настроек.

Вызовы посадки:

- ARCODE может принять внешние вызовы как последовательная связь (CANBus) так и Параллельная связь. Если внешние вызовы находятся в розыске для использования в качестве Параллель должен быть использован SP-16. (См. Приложение-1 для получения дополнительной информации) (Последовательное соединение должно использоваться для вызовов кабины ARCODE)
- Если CANBus требуется использовать для посадочных вызовов, положение кнопок внешних вызовов должно быть определено..



Figure-18a изучение LOP (панель управления посадки).

- Во-первых, ручной терминал АРЕМ должен быть подключен к разъему CanBus на плате CPC, чтобы определить место посадочных кнопок.
- Сделайте вызов к нижнему этажу через COP (CAR OPERATING PANEL)(панель управления кабины).
- Нажмите кнопку “Tools” выберите икону “Loop Learning” и нажмите кнопку Enter.

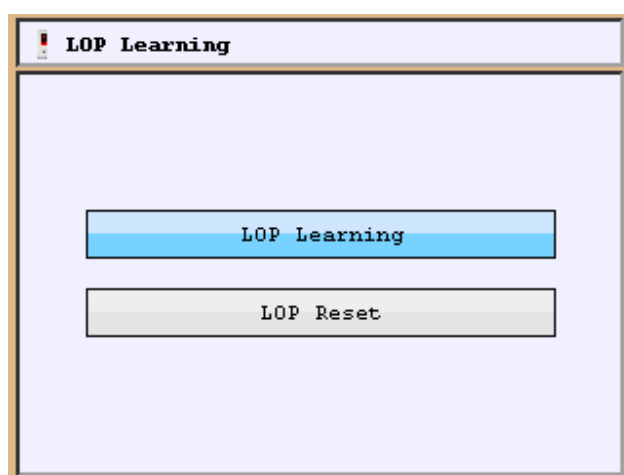




Рисунок-18b Выбор LOP обучения

- “LOP learning” должен быть выбран, чтобы начать учиться позиции кнопки посадки.
- “LOP position reset” используется для сброса LOP позиций, которые сохранились в памяти.
- При выборе “LOP learning” на экране АРЕМ появляется рис. 18с. Если нет никаких сохраненных позиций, вы увидите знак  в правую сторону номера этажа. В этой ситуации, если ваш LOP имеет дисплей, вы увидите “??” на дисплее. Если позиция была сохранена заранее, вы увидите знак  в правую сторону номера этажа

В этой ситуации вы увидите “А” “+” и определенное количество номеров этажей на экране LOP в указанном порядке .

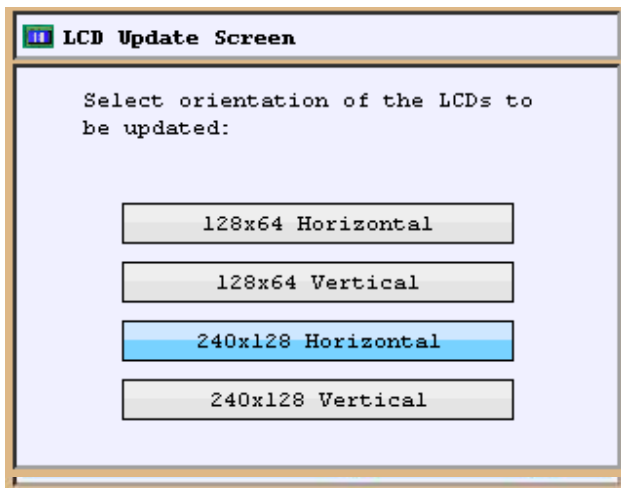






Рисунок-18с экран изучения положения LOP

- “А” показывает определенный этаж. Для двери В этот знак будет “В”. “+” означает, что дисплей используется для кнопки вызова посадки. Если на экране LOP появляется “.” это означает, что дисплей используется только как дисплей.
- **Изучение LOP:**
- Если кабина находится на нижнем этаже и дисплей LOP показывает “??” или неправильный этаж, надо удерживать кнопку вызова LOP нажатой, пока на экране LOP не появится правильный номер этажа. Для двери первого этажа А вы должны увидеть “А” “+” и “1” в указанном порядке. Если ваша система имеет дверь В вы должны скользить прокрутки в окне направо и удерживать кнопку вызова LOP, пока не появится

“В” “+” и “1” в указанном порядке. В то время фигура  изменится в фигуру . После завершения определения первого этажа, сделайте вызов из COP на второй этаж. Все LOP должны быть определены для всех этажах в соответствии с разъяснением выше.

- Если LOP не имеет экран, вам нужно удерживать кнопку вызова LOP нажатой, пока знак  не изменится в знак  на экране AREM. В то время, когда позиция посадки будет сохранена, световой диод LOP блеснет в течение секунды.
- Если LOP используются только для отображения, вы не должны делать эти настройки. Дисплей покажет номер этажа, когда лифт начнет нормальную работу.

Шаг 8: Другие настройки

Настройки фото памяти из LCD

Програмное обеспечение должно быть обновлено, как было объяснено в Приложение-1, когда в первый раз LCD подключен к CANBus линию. Обновление программного обеспечения должно быть сделано после того, как все LCD дисплеи подключены к CANBus линию. Фото память пуста, когда LCD подключен к CANBus линию в первый раз.

- AREM должен быть подключен к LCD, который расположен в ту же CANBus линию. Если вы хотите обновить LCD COPa, AREM должен быть подключен к COP. Если хотите обновить LCD дисплеев из посадок, на этот раз AREM должен быть подключен к шахтовую CANBus линию. В противном случае ARCODE не может найти правильные LCD.



- Для обновления фото памяти LCD, выберите “LCD update screen” и нажмите кнопку Enter.

Рисунок-19а Обновление экрана LCD

- Обновленный LCD выбран и кнопка Enter нажата.

- Чтобы выбрать сообщение используются стрелки вправо / влево. Для выбора изображения для сообщения используются стрелки вверх / вниз.
- Все сделанные изменения сохраняются в памяти LCD.

Рисунок-19b выбор типа LCD

Расстояние торможения

Agcode не нуждается никаких дополнительных настроек для определения расстояния торможения из-за его функцию прямого захода на посадку.

- Чтобы выполнить настройки комфорта, выберите “**Travel curve settings**”, который расположен в разделе “**Driver Settings**”. Выберите параметр “**comfort setting**” и нажмите кнопку Enter.
- Начальные утановки из “**comfort settings**” как **comfort:3/Performance:3** утановлены. По этой ситуации как комфорт, так и выполнение устанавливается как номинала.
- Если вы хотите, что лифт останавливался быстрее, вы должны снизить значения комфорта. Эффективность будет увеличиваться, когда комфорт снижается.
- Если вы хотите больше комфорта, следует увеличить параметр комфорта. На этот раз, эффективность снизится.

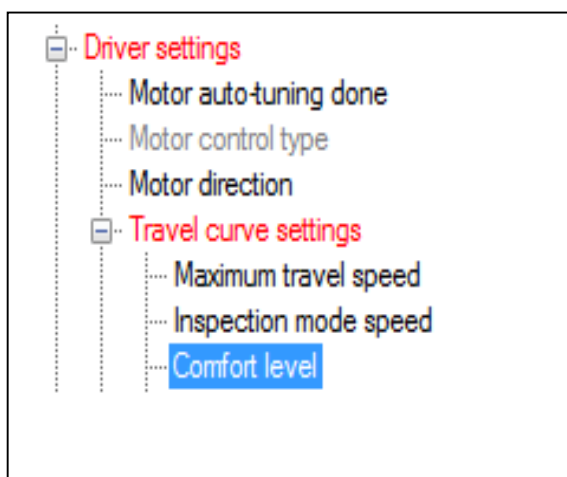


Рисунок-20 Уровень комфорта

Приложение 1

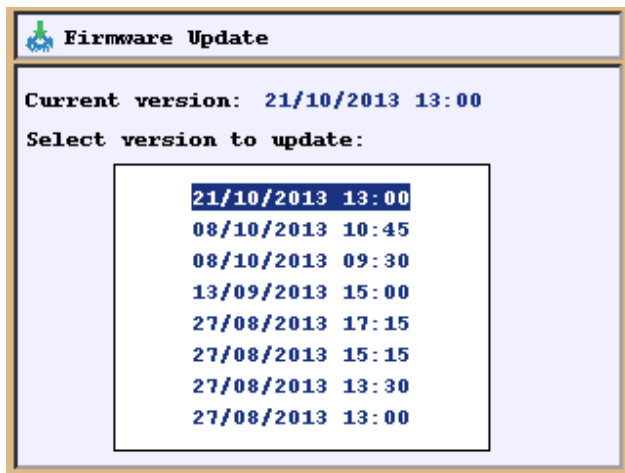
ОБНОВЛЕНИЕ ПРОГРАММНОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ

При первом подключении АРЕМ к CanBus линии, если SD-карта АРЕМ не имеет программного обеспечения, обнаруженного в ARCODE, АРЕМ будет информировать, что требуется обновление. Запустите обновление нажатием кнопки F1. Система будет перезапущена, когда обновление будет завершено. Все внешние устройства ARCODE являются обновляемыми. По этой причине, при каждого внешнего устройства, добавленного к лифту, программное обеспечение должно быть обновлено.



- Выберите иконку “software update” и нажмите “Enter”.

Рисунок-1а Обновление программного обеспечения



- Последним обновлением является то, которое с ближайшей даты. Запуск обновления программного обеспечения, нажав кнопку "Enter".
- При проведения установки, если есть внешние устройства, которые не подключены к anBus линию, вам придется снова обновить программное обеспечение. В противном случае, внешние устройства, которые вы подключили позже не будут работать.

Рисунок-1b выбран вариант обновления

*****Внешние устройства:** Они все устройства, которые работают на CanBus линии. Каждый блок имеет свой уникальный адрес. Во время обновления, другие внешние устройства ищутся и обновляются после обновление ARCODE.

CAR PANEL COTROLLER (CPC): Это кнопка для вызова кабины. Используется для вызывания кабины.

INSPECTION BOX CONTROLLER (IBC): Это карта ревизионного бокса.

ENCODER ABSOLUTE (ENCA): Это карта для датчика связи для безредукторных машин.

ENCODER INCREMENTAL (ENCI): Это карта для энкодера связи для мотор-машин.

BC-BUT: Это кнопка вызова посадки без индикатора.

BCD-2X: Кнопка вызова посадки из двух частей и матричный индикатор.

BCD-3X: Кнопка вызова посадки из трех частей и матричный индикатор.

BCD-LCDA: LCD с разрешением 128x64. Индикатор может быть использован как внутри кабины при посадки так и как индикатор двери.

Приложение 1

НАСТРОЙКИ МИКРОПЕРЕКЛЮЧАТЕЛЕЙ СРС ПЛАТЫ

ARCODE, который может работать с двумя дверями, поддерживая в общей сложности до 64 отановок, собирает вызовов для кабины с помощью СРС карты. Каждая СРС карта может обслуживать до 24 отановок. Если есть больше чем 24 этажей или при условии, что есть две двери, должны быть использованы две СРС карты.. Для лифта с 64 остановками и двумя дверями должны быть использованы 6 СРС карты. микропереключатель, который расположен на СРС платы используется для определения рабочего типа и параметры дверей.

Микропереключатель -1	Микропереключатель -2	Микропереключатель -3	Микропереключатель -4		
0	0	1	0	СРС-1А	До 24 этажей
0	1	1	0	СРС-2А	До 48 этажей
1	0	1	0	СРС-3А	До 64 этажей
0	0	0	1	СРС-1В	До 24 этажей для второй двери
0	1	0	1	СРС-2В	До 48 этажей для второй двери
1	0	0	1	СРС-3В	До 64 этажей для второй двери
0	0	1	1	СРС-1АВ	До 24 этажей
0	1	1	1	СРС-2АВ	До 48 этажей
1	0	1	1	СРС-3АВ	До 64 этажей

Figure-2 Настройки двухпозиционного переключателя в СРС платы

Например: Если у вас есть система одной двери до 24 этажей, Установка DIP-переключателей должно быть сделано "0010". "ON" на микропереключателя означает 1.

*** Другие выключатели после переключателя 4 свободны для будущих приложений.

НАСТРОЙКИ SP-16

Карта SP-16 используется, когда кнопки не связаны последовательно (CANBus). Она может обслуживать до 16 этажей, не более. С одной стороны коллективные внешние вызовы могут быть собраны до 16 этажей с SP-16. Во втором случае, коллективные внешние вызовы могут быть собраны до 9 этажей с SP-16. Для двойных кнопок 16 этажей должны быть использованы два СП-16. Установка DIP-переключателей должно быть сделано в соответствии со следующей таблицей.

Приложение 1

Рисунок-3 Установка DIP-переключателей SP-16

ТИП ВЫЗОВА / ДВЕРИ / НАПРАВЛЕНИЕ ВЫБОРА	DS1	DS2	DS3	I1 I2 I3.....I7 I8 I9 I10.....I14 I15 I16
Односторонний Коллективный (2-16 Stop) / дверь А / Вниз	0	0	0	301 202 203.....214 215 216
Односторонний Коллективный (2-16 Stop) / дверь В / Вниз	0	0	1	301 202 203.....214 215 216
Двусторонний Коллективный (2-9 Stop) / дверь А / Вверх & Вниз	0	1	0	301 302 303.....307 308 202 203.....207 208 209
Двусторонний Коллективный (2-9 Stop) / дверь В / Вверх & Вниз	0	1	1	301 302 303.....307 308 202 203.....207 208 209
Двусторонний Коллективный (10-16 Stop) /Дверь А / Вверх	1	0	0	301 302 303.....314 315 -
Двусторонний Коллективный (10-16 Stop) /Дверь А / Вверх	1	0	1	301 302 303.....314 315 -
Двусторонний Коллективный (10-16 Stop) /Дверь А / Вниз	1	1	0	- 202 203.....214 215 216
Двусторонний Коллективный (10-16 Stop) /Дверь В / Вниз	1	1	1	- 202 203.....214 215 216

Номер переключателя 4 используется для выходов индикаторов. Если переключатель № 4 в 1, это дает перевернутое серый выход. Если он равен 0, это дает выход как серый. Переключатель № 5 свободен для будущих функций. Микропереключатель номер шесть должен быть "0". Если он "1" он будет работать в тестовом режиме. "ON" на нижнем переключателя означает "1".

ЗНАЧЕНИЕ 7-сегментных сообщений на ARCODE

INIT:	Лифт идет на нижнем этаже для сброса (Инициализация)
UpEn:	Епса плата обновляется (Обновление ENCA)
O-in:	Только осмотр
notu:	Нужна автонастройка (Нет тюнинг)
noSh:	Нужно изучение шахты (нет изучения шахты)
120-:	Нет 120 сигналов
Fire:	Пожарный режим
RcLL:	Режим обратного вызова
inSP:	Режим осмотра
tune:	Автонастройка делается
SHFL:	Обучение шахты делается
ErXX:	Есть ошибка, кодом XX. (Если он мигает это означает, лифт заблокирован)
rtrX:	Лифт не работает, ошибка, он повторить попытку спустя X секунд (x :1-5)
L. X:	Лифт ждет на X. этаже на зоне дверей
L X:	Лифт ждет на X. этаже, но кабина не на зоне дверей.
1.58:	Лифт идет со скоростью 1,58 м / с
-0.35:	Лифт идет вниз со скоростью 0,35 м / с
door:	Существует вызов, но дверь открыта
EUAC:	Режим восстановления

КОДЫ ОШИБОК И ВОЗМОЖНЫЕ ПРИЧИНЫ

04 Ошибка датчика подключение: Когда эта ошибка будет получена, нужно проконтролировать связи энкодера. Связь энкодера может быть неправильной или может быть проблема с датчиком подачи.

07 Текущий был по пределе драйвера: Эта ошибка получается, когда текущее значение дается для достижения двигателя к намеченной скорости выше текущего значения, введенного в параметров двигателя. Обувь может быть слишком жесткой для кабины или тормоз двигателя не может открыться полностью. Для мотор параметры скольжения машины могут быть введены неправильно.

10 Комплектование из главных контакторов не чувствовалось: Эта ошибка возникает в случае не став 140P хотя контур безопасности является 120-13-140. Если эта ошибка будет получена, может быть пробой в дверной мостиковой карты. Кроме того, дверные замки время устанавливаются $0 = 0$ и если цепь безопасности не работает, эта ошибка будет получена снова. Чтобы предотвратить это, дверные замки время должны быть введенные по крайней мере, $= 0,3$ сек. Если нет дверной мостиковой карты, входы 140-140P необходимо преодолеть на ARCODE.

11 Сбрасывание главных контакторов не чувствовалось: Эта ошибка встречается когда дверная мостовая карта доступна и хотя это выбрано из меню и мост между 140-140P не исключен.

12 Тормозная квитирования (BRC) был выключен, когда ожидается, чтоб был включенным: Когда двигатель механического тормоза выключен, 100 сигнал должен быть передан BRC ввода от тормозных микровыключателей. Если этот сигнал не существует, эта ошибка будет получена. Управления тормозом переключателей. Сигнал 100 не может быть передано к контактам переключателей.

13 Тормозная квитирования (BRC) был включен, когда ожидается, будет ВЫКЛ: Когда двигатель механического тормоза включен, сигнал 100 должны быть срезан до тормоз происходит от микровыключателей для BRC входа. Если сигнал 100 не принят, это ошибка. Управления тормозом переключателей. Тормоз двигателя может не быть включен.

14 Напряжение шины постоянного тока слишком высоко: дает эту ошибку, когда напряжение в сети слишком высокое. Проверьте напряжение линии от L1, L2, L3 входов. Напряжение должно быть не более 420 V. Кроме того, контролировать тормозные сопротивлений соединения.

15 Напряжение шины постоянного тока слишком низко: та ошибка получается, если система напряжение ниже рабочих значений. Проверьте напряжение линии от L1, L2, L3 входов. Напряжение сети должна быть не ниже 340 V.

18 автомобилей превышение скорости: эта ошибка сталкивается с тем, если информация о скорости с энкодера выше расчетной скорости. Датчик соединения должны быть под контролем. Параметры двигателя необходимо контролировать. Баланс нагрузки лифта должен быть установлен правильно. Балансировка нагрузки необходимо контролировать, поставив половину нагрузки в машину. Скорость PID плод, который в настройках ПИД-регулирования может быть недостаточно. Прибыль должна быть поднята.

19 Не удалось достичь необходимой скорости: Хотя достаточно мощность передается на двигатель и он не достигает желаемой скорости, эта ошибка встречается. параметры двигателя необходимо контролировать. Датчик соединения должны быть под контролем. Балансировка нагрузки необходимо контролировать, поставив половину нагрузки в машину. Скорость PID плод, который в настройках ПИД-регулирования может быть недостаточно. Прибыль должна быть поднята. Мотор выгружен ток, который находится под информационной табличке двигателя должен быть установлен% 20 в мотор машины.

21 По крайней мере, одна фаза отсутствует: L1, L2, L3 и N входы должны быть под контролем.

22 последовательность 3 фазы является неправильным: Фаза L3 или L1 должны быть заменены на фазы L2.

23 24V Низкое напряжение питания: Измерьте входов ARCODE 24. Эта ошибка берется, если измеренная величина ниже 20 В постоянного тока. Контроль 24V блок распределения питания (трансформатор) выход. Она должна быть 19 В переменного тока на выходе трансформатора. Если напряжение ниже 19 В переменного тока, либо трансформатор вышел из строя или есть строка, что используется в течение тока в 24 В постоянного тока выходов для уменьшения напряжения.

27 Превысил максимальное время путешествия: Если лифт не может пройти зону дверей (ML1 & ML2) магнитов в наборе время в пути, эта ошибка будет получена. Максимальное время путешествия должно быть скорректировано в зависимости от скорости двигателя.

29 ML 1-ML2 короткое замыкание: С этой ошибкой сталкиваемся если сигнал M1, M2 останавливается или начинается в то же время. Ссылки из магнитных выключателей ML1, ML2 находятся под контролем.

30 ML 1-ML2 последовательность неправильна или не может быть прочитана: Магнитные выключатели должны быть поставлены M11 вниз и ML2 вверх. Когда лифт идет вниз, то сначала M11а потом ML2 необходимо ввести магнит. Нужно проконтролировать кабели магнитов.

31 Дверь (и) не закрываются: эта ошибка будет получена, когда команда "закрыть дверь" приходит и цепь безопасности (120-130-140) не работает. Время закрывания дверей. Время закрывания дверей может быть недостаточно. Поднимите этот раз. Проверьте кабели реле двери в поле пересмотра. Там могут быть проблемы с дверными контактами. Проверьте разъем блокировки контактов. Если предельные выключатели дверей не подключены или они не существуют, выберите "не подключен" от параметра предельного переключателя дверей.

32 Дверь (и) не может открыть: эта ошибка будет получена, когда команда "открыть дверь" приходит и цепь безопасности (120-130-140) не сокращает времени открытия двери. Время открывания может быть недостаточно. Поднимите этот раз. Проверьте кабели реле двери в поле пересмотра. Если предельные выключатели дверей не подключены или они не существуют, выберите "не подключен" от параметра предельного переключателя дверей.

35 Цепь-Безопасности- (120) прерывается во время путешествия: проверить цепь 120. Во время движения контрольных частей, контакты могут изменить свое место с движением, таких как отсутствие контактов цепи и регулятора контактов.

37 140 прерван во время путешествия: Внутренняя дверь теряет контакт, когда начинается движение. Проверьте контакт внутренней дверь.

38 позиция датчика слишком отличается от магнита чтения: магнит зону дверей наверное проскользил или возможно цепи скользили слишком много.

41 817 сигнал не был отключен, когда надо: Магниты 817 возможно скользили или цепи возможно скользила слишком много.

53 направление энкодера является неправильным: Изменить направление энкодера в меню. Автонастройки должно быть сделано еще раз, когда направление датчика изменяется для безредукторного машины.

54 OGD Ошибка: Шаткое начало происходит, когда значение анти откат вводится слишком высоко. В таком случае можем столкнуться с этой ошибкой. Уменьшение прибыли анти отката.

55 Контактор упал: сигнал 100, который обычно проходит через открытые контакты КНА, КПБ и KFR контакторов доходит до KRC ввода ARCODE. Там должно быть сигнал 100 в KRC входа, когда все контакторы активируются. С этой ошибкой сталкиваемся если какой-то контактор упадет или сигнал 100 сокращений во время движения.

ARKEL Elektrik Elektronik Ticaret Ltd. Őti.

Serifali Mah. Turker Cad. No:59, 34775 Umraniye/ISTANBUL/TURKIYE

TEL: (+90 216) 540 67 24 - 25

Fax: (+90 216) 540 67 26

E-mail : info@arkel.com.tr

www.arkel.com.tr