



راهنمای راه اندازی سریع

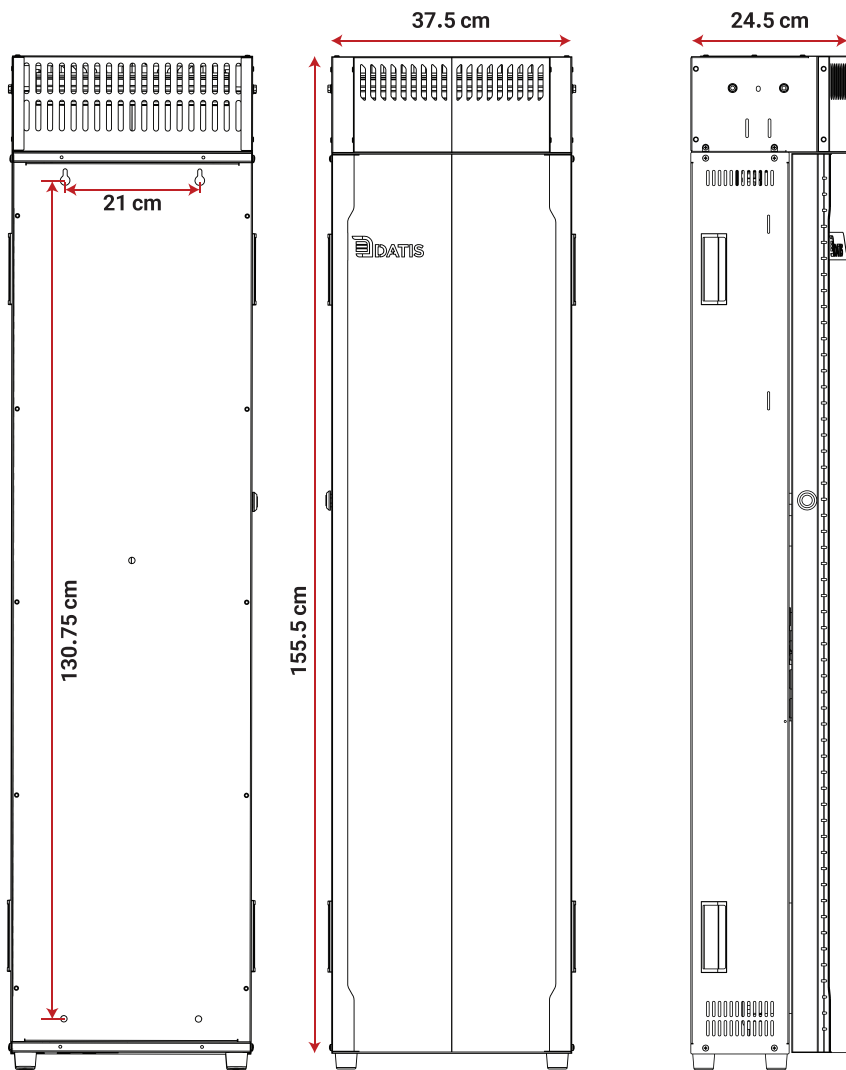
تابلو فرمان MRL داتیس مجهز به سیستم یونیفاید کنترل اشتولز



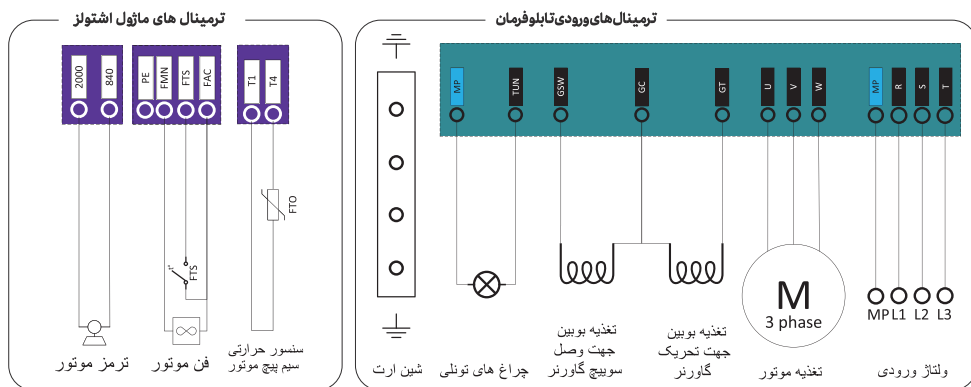
STOLZ

www.DATIS-ELEVATOR.ir

ابعاد تابلو فرمان



اتصال سیم‌های قدرت



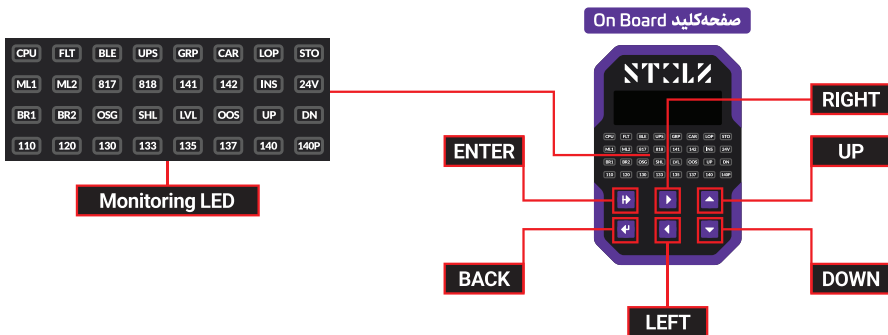
اتصال سیم‌های انکودر

- سیم انکودر نباید کنار سیم های قدرت باشد و از مسیر جداگانه به تابلو فرمان انتقال داده شود.
- تا حد امکان سیم انکودر باید یک تکه باشد و در صورت کوتاه بودن از سیم انکودر استاندارد و ترمینال جهت وصله استفاده شود.
- سیم انکودر باید شیلد دار باشد و سیم های سیگنال آن دو به دو به هم تابیده باشد.
- باید از کارت متناسب با انکودر استفاده کنید.
- ارت باید به درستی (به صورت ستاره) نصب شده باشد.

صفحه کلید On Board

صفحه کلید Onboard از ۶ عدد سون سگمنت و ۶ عدد دکمه تشکیل شده است.

با استفاده از این صفحه کلید می توانید اطلاعات مربوط به کنترلر را مشاهده کنید و دستورات را روی صفحه کلید وارد کنید. در قسمت Monitoring LED می توانید وضعیت سوییچ ها ، سری ایمنی ها ، ولتاژ ها و وضعیت کلی سیستم را مشاهده کنید.



راهنمایی اولیه

در این بخش تیون موتور ، سیم‌کشی تجهیزات و شفت لرنینگ توضیح داده می شود.

نکته :

ترمینال های سری ایمنی از نقاط 110 به 110E. از 111 به 113 و 116 ، و از 116 به 120 ، 130 ، 135 و به 140 پل شود. سوییچ های شناسایی 817 و 818 به 100 پل شوند.

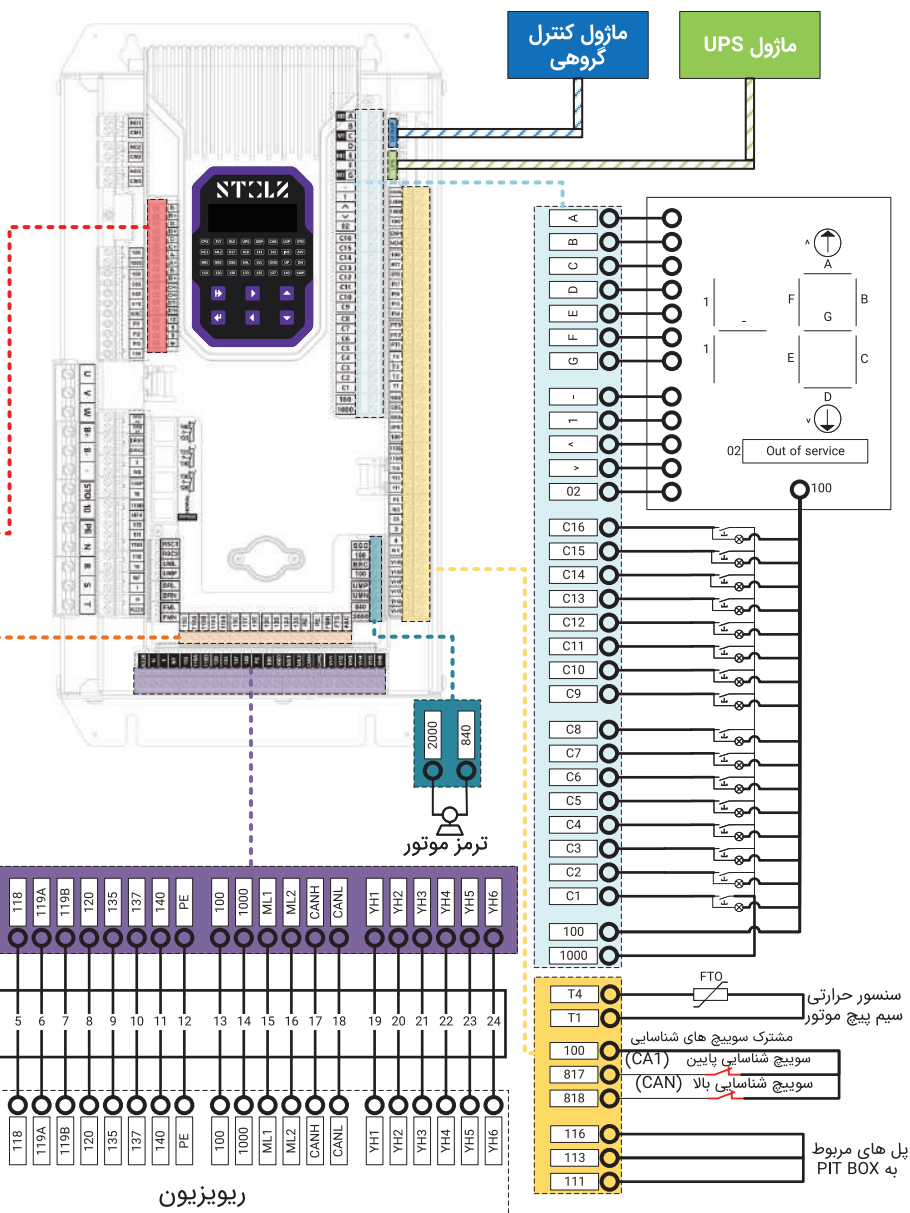
تیون موتور

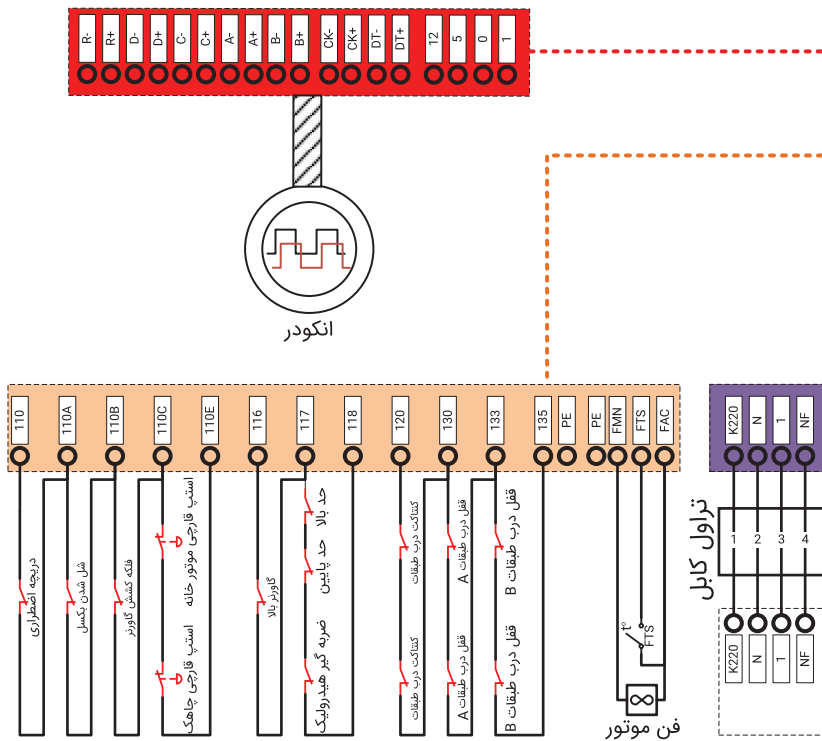
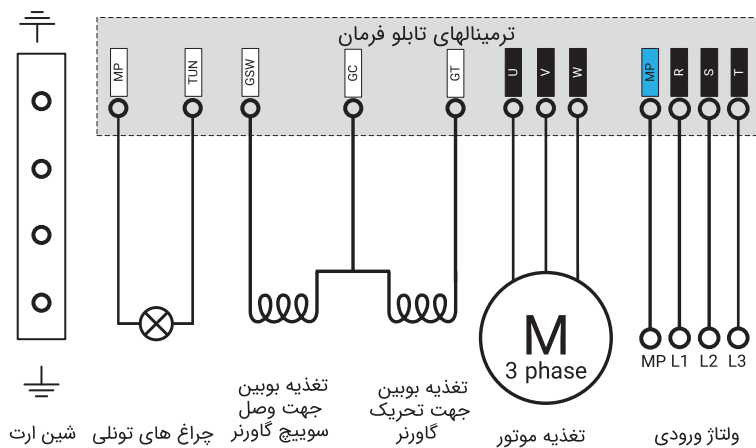
ابتدا از اتصال صحیح سیم های قدرت و انکودر اطمینان حاصل کنید و در ادامه مراحل زیر را به ترتیب انجام دهید:

۱. تابلو فرمان را در حالت دستی قرار دهید
۲. کلید Enter را ۳ ثانیه نگه دارید تا پارامتر PR نمایش داده شود
۳. پارامتر $PR01$ را برابر $nSCLL$ قرار دهید
۴. پارامتر $PF02$ را نسبت به نوع موتور انتخاب کنید (گیربکس برابر با $CLSE$ و گیرلس برابر با Pr)
۵. پارامتر $PF04$ را برابر با جریان نامی موتور قرار دهید
۶. پارامتر $PF05$ را برابر با ولتاژ نامی موتور قرار دهید
۷. پارامتر $PF06$ را برابر با فرکانس نامی موتور قرار دهید
۸. پارامتر $PF07$ را برابر با توان نامی موتور قرار دهید
۹. پارامتر $PF08$ را برابر با سرعت نامی موتور قرار دهید (m/s)
۱۰. پارامتر $PF09$ را برابر با دور نامی موتور قرار دهید (RPM)
۱۱. پارامتر $PF10$ را برابر با تعداد جفت قطب موتور قرار دهید
۱۲. پارامتر $PF17$ را برابر با تعداد پالس انکودر قرار دهید
۱۳. کلید Back را زده تا از منو خارج شده و پیغام $nECLL$ روی نمایشگر نشان داده شود
۱۴. کلید جهت بالا رو پفل اضطراری را نگه داشته تا مراحل تیون به ترتیب سپری شود و پیغام $donE$ را نمایش دهد
۱۵. بعد از اتمام جهت حرکت موتور را چک کرده و در صورت درست نبودن پارامتر $PF11$ را برابر با $ForLrd$ قرار دهید

سیم‌کشی تجهیزات

تجهیزات چاه را طبق نقشه متصل کنید :





شبه زیر انجام دهید :

پایین

بلندگو

آزیر شستی

لامپ اضطراری

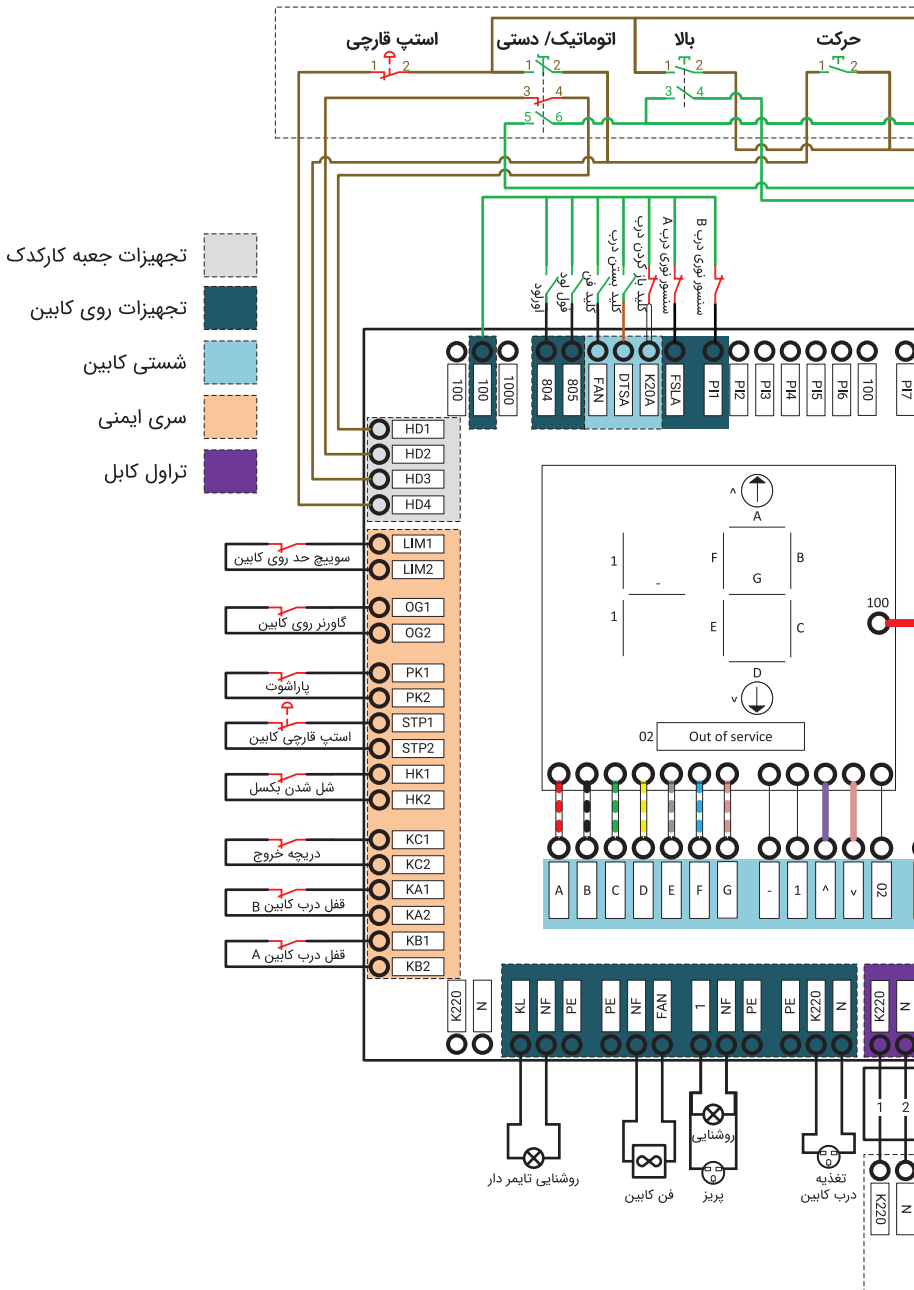
باتری

آزیر

PR1, CM1, PR2, CM2, PR3, CM3, PR5, CM4, PR5, CM5, PR6, CM6, ML1, ML2, MLO, 1000

9H6, 5H5, 4H4, 3H3, 2H2, 1H1, CANL, CANH, 27W, 17W, 000L, 000L, 001, PE, 140, 137, 135, 120, 119B, 119A, 118, 1, NF, 1

تابلو فرمان

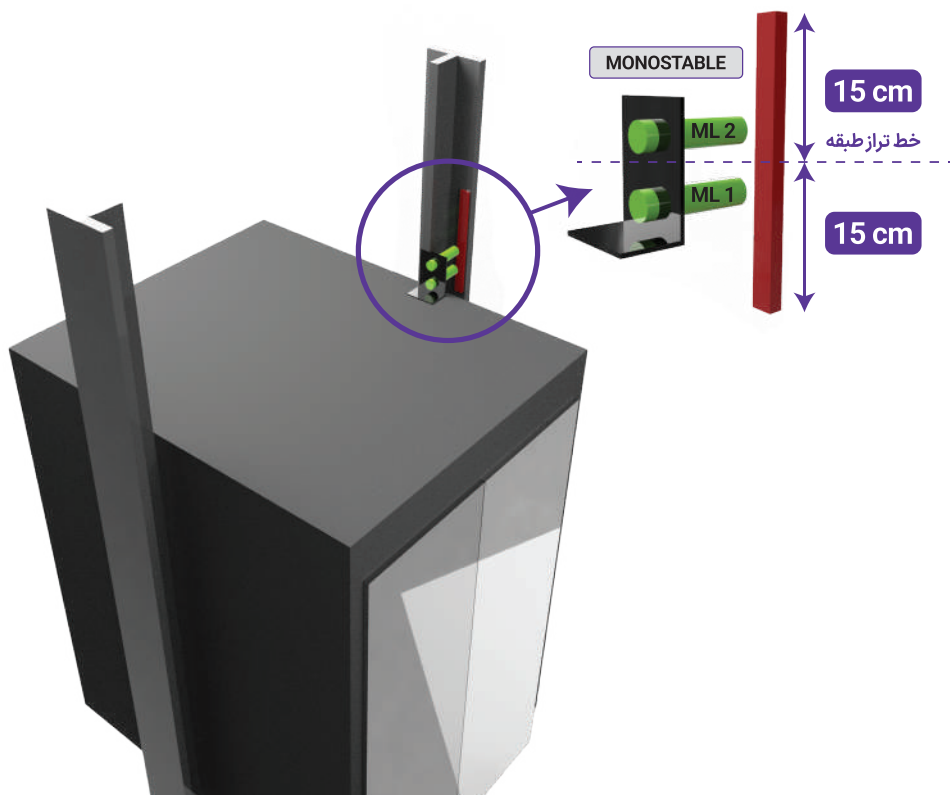


نصب و چیدمان سنسورهای آهترایی:

سنسورهای ML1 و ML2 را به فاصله 5 سانتی متر به صورت عمودی روی هم نصب کرده و سر هر طبقه یک آهترای خطی 30 سانتی متری قرار دهید.

نکته:

سنسورها باید Monostable یا خود نگهدار نرمالی اوپن باشند یعنی فقط در محدوده 30 سانتی متری آهتر با روشن باشد و بقیه مسیر را خاموش باقی بماند.



نصب و چیدمان سنسورهای شناسایی بالا و پایین:

سنسور دور انداز و شناسایی بالا 818 (CAN) برای سرعت های یک متر بر ثانیه در نقطه‌ی 170 سانتی متر مانده به بالاترین طبقه نصب میشود.

سنسور دور انداز و شناسایی بالا 817 (CA1) برای سرعت های یک متر بر ثانیه در نقطه‌ی 170 سانتی متر مانده به پایین‌ترین طبقه نصب میشود.

نکته:

لازم به ذکر است که برای سرعت های بالاتر فاصله‌ی 170 سانتی متر را باید در سرعت ضرب نماییم.
به طور مثال برای سرعت 1.6 متر بر ثانیه، به شکل رو به رو محاسبه میشود: $1.6 \times 170 = 272$

شناسایی چاهک (Shaft Learning)

تابلو را در حالت ریویزون قرار داده و با فشردن کلید Enter برای ۳ ثانیه وارد بخش پارامترها شوید و کارهای زیر را به ترتیب انجام دهید:

۱. پارامتر *PAQ* را برابر با *inStAL* قرار دهید
۲. پارامتر *PdOS* را برابر با صفر قرار دهید
۳. پارامتر *PdOS* را برابر با طول آهنربا قرار دهید
۴. پارامتر *PdID* را برابر با فاصله عمودی سنسورهای ML قرار دهید
۵. پارامتر *P92* را برابر با فاصله عمودی سنسور دور انداز تا لول طبقات قرار دهید
۶. پارامتر *P922* را برابر با نصف طول آهنربا توقف قرار دهید
۷. کابین را در محدوده قرار دهید که 817 (CA1) و 818 (CAN) روشن باشد
۸. تابلو را در حالت نرمال قرار دهید تا پیغام *inStAL* نمایش داده شود
۹. یک بار کلید جهت بالا را فشار دهید و رها کنید
۱۰. کابین شروع به حرکت به سمت بالا کرده و بعد از متوقف شدن یک بار کلید جهت پایین را فشرده و رها کرده (پیغام *SH Lrn* نمایش داده می شود)
۱۱. کابین شروع به حرکت به سمت پایین کرده و بعد از متوقف شدن یک بار کلید جهت بالا را فشرده و رها کنید (پیغام *SH Lrn* نمایش داده می شود)
۱۲. کابین شروع به حرکت به سمت بالا کرده (پیغام *SH Lrn* نمایش داده می شود)
۱۳. بعد از توقف پیغام *End* نمایش داده می شود
۱۴. تابلو را در حالت ریویزون قرار داده و وارد پارامترها شوید
۱۵. پارامتر *PdOS* را چک کنید که با تعداد توقف های شما باید برابر باشد
۱۶. پارامتر *PAQ* را برابر با *normal* قرار دهید

لیست خطاها

نکته: برای ریست کردن خطاهای دائم، از طریق پارامتر Pt13 ریست شود.

Code	Name	Description
Err 1	Param Verify	پارامترها در زمان خاموش شدن / روشن شدن به درستی ذخیره نشده اند.
Err 2	Reserved	رزرو
Err 3	Reserved	رزرو
E 4	UCM	در کابین باز است و کابین از محدوده توقف خارج شده است (خطای دائم)
E 5	Over Temp	سنسور دمای موتور یا مقاومت ترمز، دمای بیش از حد مجاز را نشان می دهد. (خطای دائم)
E 6	Rescue	در صورتیکه قابلیت UPS فعال باشد و یکی از فازهای ورودی قطع شود. (خطای دائم)
E 7	Fire	سنسور تشخیص آتش فعال شده است. (خطای دائم)
E 8	DFC	درب باز شده اما قفل درب/کنتاکت درب وصل است (خطای دائم)
E 9	Earthquake	سنسور زمین لرزه فعال شده است. (خطای دائم)
Err 10	Reserved	رزرو
Err 11	Line Fault	یکی از فازهای ورودی قطع شده است. (درحالیکه پارامتر حالت کاری تکفاز فعال نیست)
Err 12	OSG Lock	ترمز OSG باز شده در حالیکه فرمان آن گذاشته نشده است.
Err 13	OSG Unlock	ترمز OSG باز نشده در حالیکه فرمان حرکت گذاشته شده است.
Err 14	SAFE120	فیدبک 120 نیامده. (در حالیکه آسانسور در حالت Inspection نیست)
Err 15	SAFE130	فیدبک 130 نیامده. (در حالیکه آسانسور در حال حرکت بوده و مدار ایمنی توسط ADO پل نشده است)
Err 16	SAFE135	فیدبک 135 نیامده. (در حالیکه آسانسور در حال حرکت بوده و مدار ایمنی توسط ADO پل نشده است)
Err 17	SAFE140	فیدبک 140 نیامده. (در حالیکه آسانسور در حال حرکت بوده و مدار ایمنی توسط ADO پل نشده است)
Err 18	817/818	هر دو سنسور 817 و 818 در یک زمان فعال شده اند. (در حالیکه تغذیه 24V وصل است)
Err 19	ML SC	اتصال کوتاه در سنسورهای ML1 و ML2
Err 20	ML SEQ	ترتیب دیدن سنسورهای ML اشتباه است. (در حرکت به سوی بالا ابتدا باید سنسور ML2 دیده شود و بالعکس)
Err 21	Releveling	هر دو سنسور 141 و 142 در خارج از محدوده و غیرفعال هستند. (در حالیکه آسانسور متوقف شده است)
Err 22	Overload	سنسور اضافه وزن کابین فعال شده.
Err 23	Travel	مدت زمان حرکت بیش از پیشینه زمان مجاز حرکت تعریف شده است.
Err 24	Over Limit	کابین از بالاترین طبقه فراتر رفته است.

لیست خطاها

Code	Name	Description
Err 25	Under Limit	کابین از پایین ترین طبقه زیرتر رفته است.
Err 26	ADO Fault	قابلیت ADO فعال است اما رله های پل دهنده مدار ایمنی به درستی عمل نمی کنند.
Err 27	Door Open	فرمان باز شدن درب گذاشته شده اما پس از مدت زمان پارامتر Pb15 باز نشده است.
Err 28	Door Close	فرمان بسته شدن درب گذاشته شده اما پس از مدت زمان پارامتر Pb16 و سعی کردن برای دو مرتبه بسته نشده است.
Err 29	Door Lock	فرمان بسته شدن درب غیر اتوماتیک گذاشته شده اما پس از مدت زمان پارامتر Pb16 و سعی کردن برای دو مرتبه قفل نشده است.
Err 30	Light Cur.	پارامتر تست پرده نوری (Pb26) فعال می باشد و پرده نوری عملکرد صحیحی ندارد.
Err 31	Brake Hold	فرمان رله ترمز گذاشته نشده اما کنتاکتور ترمز فعال است.
Err 32	Brake Rel.	فرمان رله ترمز گذاشته شده اما کنتاکتور ترمز فعال نیست.
Err 33	Shaft Light	پارامتر چک کردن روشنایی چاه (PS19) فعال شده و فرمان رله آن گذاشته شده اما فیپدیک روشنایی نیامده.
Err 34	Car 220V	پارامتر چک کردن روشنایی کابین (PS19) فعال شده و فرمان رله آن گذاشته شده اما فیپدیک روشنایی نیامده.
Err 35	Car CL	ارتباط با برد کارکدک وصل نیست
Err 36	UPS CL	قابلیت نجات اضطراری فعال شده اما ارتباط با برد UPS برقرار نیست.
Err 37	Group CL	قابلیت گروهی کردن آسانسور فعال شده اما ارتباط با برد Group برقرار نیست
Err 38	Group ID	ID انتخاب شده برای تابلو اشتباه است.
Err 39	Service Required	پارامتر Pt 3 غیر صفر تنظیم شده و تعداد شروع به حرکت های آسانسور بیش از آن شده. یا پارامتر Pt 4 فعال شده و تاریخ دستگاه از تاریخ تنظیم شده در پارامتر Pt 5 فراتر رفته است.
Err 40	Charge Required	تعداد شروع به حرکت های آسانسور بیش از تعداد مقدار تنظیم شده در زمان راه اندازی اولیه در کارخانه شده است.
Err 41	PWR 24V	تغذیه 24V ورودی قطع شده است.
Err 42	IO 24V	تغذیه 24V ورودی های دیجیتال قطع است.
Err 43	LOP-7 OC	سگمنت طبقات دچار اتصال کوتاه شده است.
Err 44	LOP-H OC	LED شاسی طبقات دچار اتصال کوتاه شده است.
Err 45	Car-7 OC	سگمنت کابین دچار اتصال کوتاه شده است.
Err 46	Car-H OC	LED طبقات کابین دچار اتصال کوتاه شده است.
Err 47	LOP-24 OC	تغذیه 24V شاسی طبقات (سریال/پارالل) دچار اضافه جریان/اتصال کوتاه شده است.

لیست خطاها

Code	Name	Description
Err 48	CSR-24 OC	تغذیه 24V کابین دچار اضافه جریان/اتصال کوتاه شده است.
Err 49	Short Circ	اتصال کوتاه در خروجی
Err 50	Over Curr	اضافه جریان
Err 51	OC-Acc	اضافه جریان در بازهی افزایش سرعت (Acceleration)
Err 52	SC-Dcc	اضافه جریان در بازهی کاهش سرعت (deceleration)
Err 53	OV-Dcc	اضافه ولتاژ در بازهی کاهش سرعت (deceleration)
Err 54	Overvolt	اضافه ولتاژ DC bus
Err 55	12V Fault	اضافه یا کم بودن ولتاژ 12V
Err 56	Current Trip	خطای اضافه جریان در مدت زمان مشخص
Err 57	Phase Loss	قطع فاز ورودی درایو
Err 58	Output Loss	قطع فاز خروجی درایو
Err 59	Undervolt	کمبود ولتاژ DC bus
Err 60	Drive OL	اضافه بار موتور
Err 61	Overheat	داغ کردن دستگاه
Err 62	Underheat	سرمای بیش از حد و یا قطع سنسور حرارت
Err 63	Overpower	کم بودن توان دستگاه
Err 64	Brake OL	توان بیش از حد روی مقاومت ترمز
Err 65	Auto-Tune	خطای اتونویون
Err 66	Hard Fault	خطای نرم افزار
Err 67	STO Early	فیدبک enable قبل از فرمان کنتاکتور آمده است.
Err 68	STO Fault	خطای کنتاکتور
Err 69	Small Motor	خطای موتور کوچک
Err 70	Cur. Drop	خطای افت جریان
Err 71	No PG	PG متصل نیست

لیست خطاها

Code	Name	Description
Err 72	Overspeed	اضافه سرعت
Err 73	Deviation	انحراف از سرعت مرجع
Err 74	Deviation HF	نوسان سرعت حول سرعت مرجع
Err 75	PG Fault	قطع شدن سیگنال از سمت انکودر
Err 76	Pos Lock	خطای عدم تطابق پوزیشن هنگام شروع حرکت
Err 77	Pos Fault	خطای اختلاف موقعیت مگنت ها نسبت به موقعیت ذخیره شده هنگام شفت لرن
Err 78	XPos Fault	خطای عدم تطابق پوزیشن هنگام acceleration و deceleration
Err 79	Watchdog	خطای CPU

VERSION : 1.3

مرکز پشتیبانی داتیس

021**68394444**

0939**3284724**



وبسایت رسمی داتیس

www.DATIS-ELEVATOR.ir