

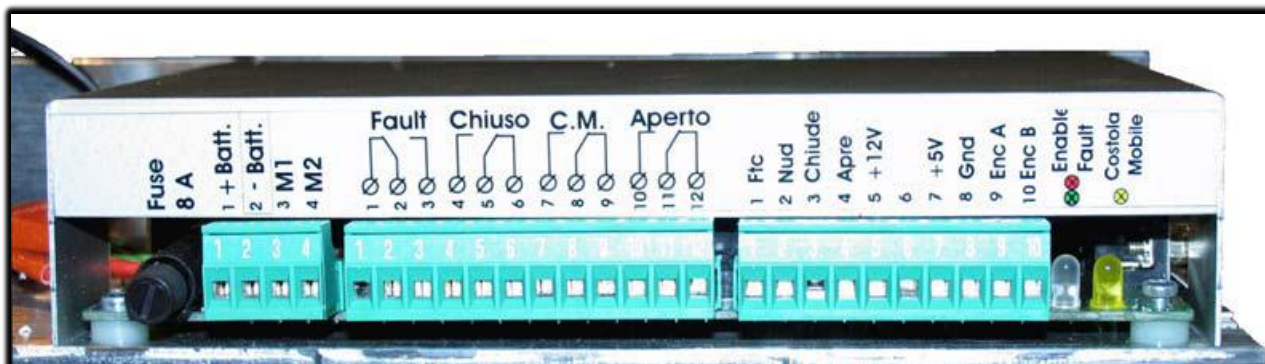
وقتی درایو را روشن میکنیم کلمه **prisma** ظاهر شده و منوی اصلی سیستم دارای پنج سطح دستورالعمل میباشد :

- SPEECH -1
- COMMANDS -2
- OPEN -3
- CLOSE -4
- AUX -5

Prisma lift components

طرز استفاده از پروگرامر

سیم COM مشترک (شماره 5) را از ترمینال جدا کرده و سپس ترمینال را در جای خود قرار دهید. سوکت کابل پروگرامر را به درایو وصل کنید.



با زدن کلید اصلی روی درایو پروگرامر فعال می شود.



پروگرامر دارای چهار کلید (ENTER- ESC - جهت بالا - جهت پایین) میباشد و صفحه نمایش حداکثر 16 حرف را در دو ردیف نمایش میدهد و از طریق پورت با درایو ارتباط برقرار میکند. با استفاده از دکمه های جهت بالا و پایین میتوان منوها و فرامین مورد نظر را انتخاب و سپس با زدن کلمه enter وارد آن منو شد بعد از وارد کردن پارامتر های جدید به منوی command رفته و با استفاده از دکمه های جهت بالا و پایین گزینه save را انتخاب و با زدن کلید enter پارامترهای جدید را در حافظه ذخیره میکنیم. میتوان بعد از تصحیح چندین پارامتر همه پارامترها را همزمان با استفاده از کلید save ذخیره نمود. اگر ذخیره نکنیم و برق درایو قطع شود پارامترهای دید از دست رفته و سیستم به حالت قبلی بر میگردد.

1- منوی **SPEECH** برای انتخاب زبان از این منو استفاده میکنیم

2- منوی **COMMANDS** فرامین زیر وجود دارد

1 - 2 باز کردن درب

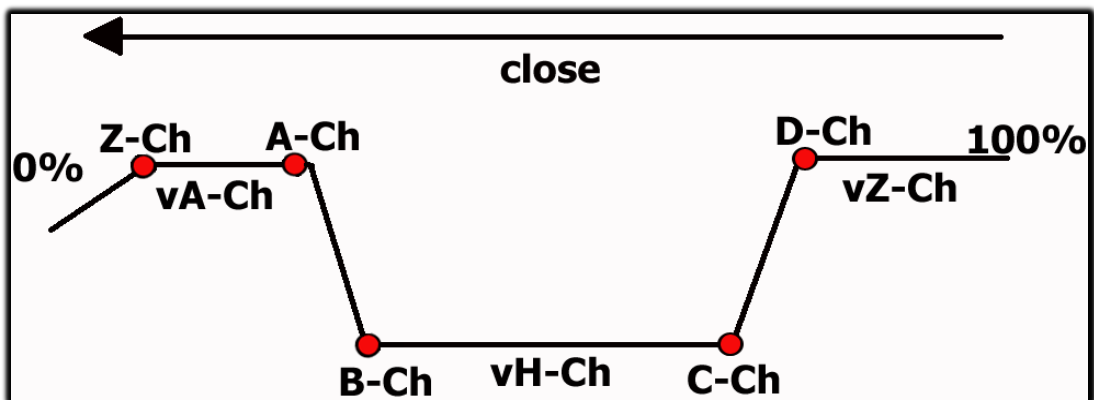
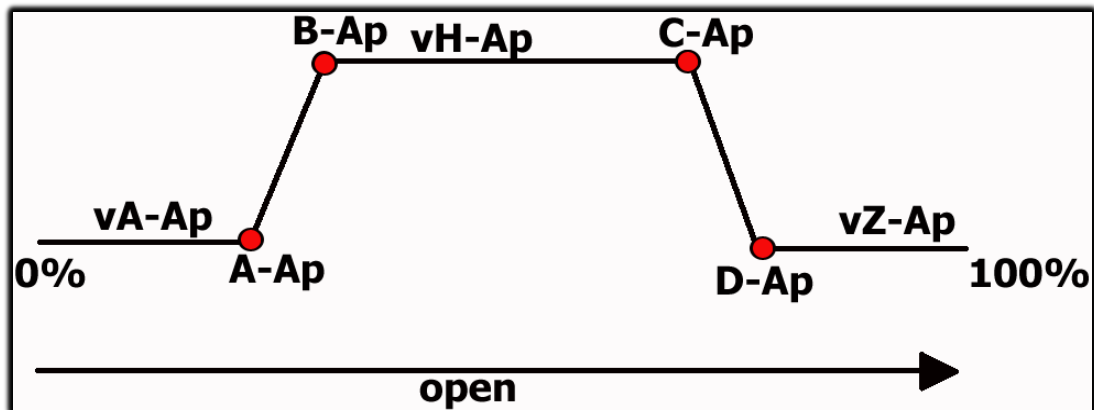
2 - 2 بستن درب

3 - 2 ذخیره کردن اطلاعات

4 - 2 تنظیمات پیش فرض کارخانه **default**

5 - 2 فرمان **learning**

فرامین **open** و **close** که از پروگرامر صادر میشوند بر فرامین تابلوی فرمان ارجعیت دارند و بلافاصله درب ها را باز کرده و یا می بندد



فرمان **save** کلیه اطلاعات وارد شده از طریق پروگرامر را در حافظه دائم ذخیره می کند.

فرمان **default** کلیه مقادیر از پیش تنظیم شده در کارخانه به جز مقدار گشتاور ایمنی را فعال نموده و جایگزین مقادیر تغییر یافته توسط کاربر میکند.

مقادیر از پیش تعیین شده در کارخانه لزوماً بهترین مقادیر برای بازو بسته کردن مدل های مختلف درب نمی باشند

فرمان **LEARNING** عملکرد شناسایی بایستی توسط نصاب در هنگام نصب درایو تنظیم گردد
این عملیات ضروری میباشد زیرا که بایستی تعداد نوسانات **pulses** مربوط به باز شدن کامل درب را بشمارد .
درب به اهستگی بسته میشود تا اینکه به مانع مکانیکی برخورد کند و سپس به اهستگی باز میشود تا اینکه به نقطه حداکثر باز بودن برسد
در اینجاست که درب روند شناسایی را پایان داده و کلیه اطلاعات مربوط به فواصل درب را به حافظه ثابت خود فرستاده و ذخیره میکند
و سپس منتظر فرمان بعدی میماند.

منوی (open – close)

کلیه مقادیر نقاط حرکتی و سرعت حرکت درب در منوی **open** و **close** قابل تنظیم میباشد . در واقع موقعیت نقطه صفر و
بخش سرعت گیری
و کاهش سرعت و سرعت های نسبی میتواند تغییر یابد که این امر موجب استفاده بهینه میشود .
در روی صفحه نمایشگر پروگرامر در لحظه اول موقعیت و سپس سرعت نمایان میگردد .
برای تغییر پارامترهای باز و بسته شدن درب ابتدا روی ان **enter** میکنیم مقادیر مورد نظر چشمک زن میشوند .
سپس با کلید جهت بالا و پایین مقدار دلخواه را انتخاب و با زدن کلید **enter** مقدار را تثبیت میکنیم و در نهایت آنرا ذخیره میکنیم .

مثال :

بمنظور تغییر پارامتر **B-AP** از **12** به **15** بایستی با استفاده از دکمه های جهت بالا و پایین به منوی **open** رفته و سپس
پارامتر **B-AP** را انتخاب کرده و کلید **enter** را بزنیم . عدد **12** شروع به چشمک زدن میکند با استفاده از دکمه جهت بالا
و پایین میتوان عدد را به **15** رسانید و سپس صبر کنید تا در باز یا بسته شده و دکمه **enter** را یک بار دیگر فشار دهید .
عدد جدید به حافظه رفته ولی همیشگی نیست در واقع چنانچه برق قطع شود حافظه های **default** قبلی برمیگردند برای اطمینان از
حفظ پارامتر جدید با استفاده از منوی **command** گزینه **save** اطلاعات جدید ذخیره میشوند .
چنانچه تغییرات در حین حرکت **save** شود خطای (**error protocol**) ظاهر میشود .
در این حالت صبر کنید تا خطا از صفحه محو شود و عمل ذخیره سازی را با درب بسته یا باز تکرار نمایید .

منوی **AUX**

این منو مربوط به تنظیم مقادیر گشتاور میباشد . و از طریق پنج نمونه اصلی از جریان کنترل میشود .

ماکزیمم گشت اور (**maximum torque**)

مصرف حداکثر گشت اور است که درب بر حسب برنامه باز شدن دریافت میکند .

حد گشت اور (**limit torque**)

مصرف سطح جریانی است که برای بسته شدن یا باز شدن کامل درب بایستی از ان فراتر رفته تا اینکه درایو بتواند خود را برای
گشتاور مربوطه تنظیم نماید

گشتاور باز کردن (صبر برای گشتاور باز کردن)

گشتاور بسته شدن (صبر برای گشتاور بسته شدن)

آنها نیروی لازم جهت باز نگه داشتن یا بسته بودن در را تنظیم میکنند

گشتاور ایمنی (**security torque**)

برای حد سطح ایمنی باز کردن مجدد درب بکار میرود که برای **nudging** و محدوده مربوطه در حین تشخیص نقطه صفر
استفاده میشود .

نکات مهم

- 1- فراموش نکنید مقادیر تنظیم شده را ذخیره کنید
- 2- مقادیر مربوط به گشتاور باز نگه داشتن درب و گشتاور بسته نگه داشتن درب، بایستی به گونه ای تنظیم شوند که بیش از 2 آمپر از موتور جریان نکشد
- 3- مقدار گشتاور ایمنی بایستی حداقل 5 واحد از حداکثر گشتاور تنظیم شود
- 4- امکان افزایش دادن مقدار حداکثر گشتاور وجود ندارد
- 5- مقدار پارامتر D-CH بایستی همواره برابر یا کمتر از 99 تعریف شود

تنظیمات در درب سانترال با درب تلسکوپی متفاوت میباشد و حتما میبایست مقادیر پارامترها تغییر کند مطابق جدول

	TELESCOPIN G CLOSURE	CENTRAL CLOSURE	
پارامترها	مقادیر		توضیحات
موقعیت A - Ap	2	2	شروع شیب افزایش سرعت باز شدن درب
موقعیت B - Ap	12	12	پایان شیب افزایش سرعت باز شدن درب
موقعیت C - Ap	80	80	شروع شیب کاهش سرعت باز شدن درب
موقعیت D - Ap	95	95	پایان شیب کاهش سرعت باز شدن درب
موقعیت Z - Ch	3	3	شروع بسته شدن کمان درب
موقعیت A - Ch	5	5	پایان شیب کاهش سرعت بسته شدن درب
موقعیت B - Ch	25	30	شروع شیب کاهش سرعت بسته شدن درب
موقعیت C - Ch	95	95	پایان شیب افزایش سرعت بسته شدن درب
موقعیت D - Ch	100	100	شروع شیب افزایش سرعت بسته شدن درب
سرعت vA-Ap	5	3	سرعت باز شدن کمان درب
سرعت vH-Ap	50	45	حداکثر سرعت باز شدن درب
سرعت vZ-Ap	5	3	سرعت پایان باز شدن درب
سرعت vA-Ch	4	4	سرعت پایان بسته شدن درب
سرعت vH-Ch	45	30	حداکثر سرعت بسته شدن درب
سرعت vZ-Ch	5	1	سرعت شروع بسته شدن درب
حد گشتاور	60	90	مقدار پارامتر Z - CH در اپراتورهای فاقد کمان درب (اپراتورهای دارای شمشیری) بایستی صفر باشد
گشتاور باز نگه داشتن در	40	40	
گشتاور باز بسته نگه داشتن در	40	40	
حداکثر گشتاور	80	100	
گشتاور ایمنی	70	85	