

راهنمای نصب جک درب اتوماتیک ITE مدل نیما

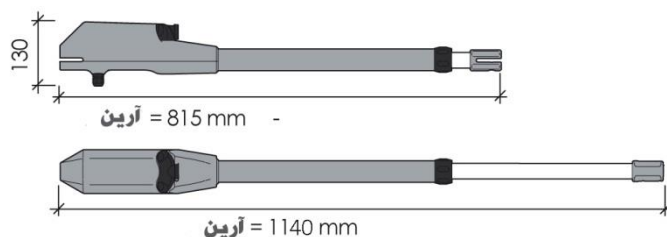


متعلقات موجود در یک پک

- 1- یک جفت بازو (چپ و راست) به همراه کلید خلاص کن
- 2- پایه عقب و جلو به همراه پین عقب و جلو
- 3- دو عدد ریموت
- 4- جعبه کنترل یا مدار فرمان + دو عدد خازن
- 5- یک جفت فتوسل به همراه پیچ و رول پلاک
- 6- فلاشر LED
- 7- دفترچه راهنما

1- ابعاد و مشخصات فیزیکی و فنی دستگاه

- طول بازو در حالت بسته 815 mm
- طول بازو در حالت کاملاً باز 1140 mm
- وزن هر بازو 7 kg
- حداکثر طول درب مجاز جهت نصب در هر لنگه 3 متر
- حداکثر وزن درب مجاز جهت نصب در هر لنگه 350 kg
- ماکزیمم زاویه بازشو جهت هر لنگه 120 درجه
- آلیاژ استفاده شده در پوسته و ساختار بازو ; آلومینیوم با رنگ الکترو استاتیک
- ولتاژ مصرفی دستگاه 220 v
- قدرت موتور 300 w
- زمان کارکرد بازوها 25 sec
- خازن راه اندازی 8 μ f
- محدوده ی دمایی کار 80 c+ -35 c-



مزایای استفاده از کیت بازویی ایمن تصویر امرتات

- 1- قابلیت نصب آسان و برنامه ریزی بسیار ساده
- 2- امکان کددهی انواع ریموت‌های با فرکانس 433 کد لرنینگ موجود در بازار بر روی برد اصلی بدون نیاز به نصب کیت ریموت
- 3- مجهز به نمایشگر جهت اجرای کلیه دستور العمل ها و خطا های سیستم
- 4- قابلیت نصب قفل برقی و اتصال آن به صورت مستقیم به برد اصلی
(توضیح : بازو ها در مقابل فشار مخالف تا حد قابل قبول مقاوم می باشد ولیکن جهت داشتن امنیت بیشتر نصب قفل برقی توصیه می گردد)
- 5- امکان برنامه ریزی به صورت اتوماتیک و نیمه اتوماتیک
- 6- برنامه ریزی هر جک به صورت جداگانه
- 7- قابلیت استفاده از یک ریموت جهت باز کردن دو لنگه – تک لنگه و یا تک لنگه در حالت دو لنگه
- 8- قابلیت بستن اضطراری در هنگام بروز خطای چشمی
- 9- دارای قابلیت ایجاد وضعیت اسباب کشی (غیر فعال نمودن بستن اتوماتیک) توسط ریموت
- 10- قابلیت چرخش برد داخل چشمی تا 45 درجه (قابل استفاده در محل هایی که فضا جهت نصب چشمی مناسب و در یک راستا نیست.)
- 11- گارانتی 30 ماهه ایمن تصویر امرتات

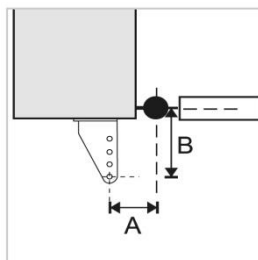


طریقه نصب موتورها

ابتدا 2 عدد صفحه پلایت 15*15ترجیحا قطر 10 mm بر روی ستون و یا کلاف درب، توسط رول بولت و یا جوشکاری نصب می کنیم. (جهت استفاده بهینه از قدرت بازوها، آنها را در محدوده وسط درب و به صورت قرینه و رو به روی هم نصب میکنیم.)

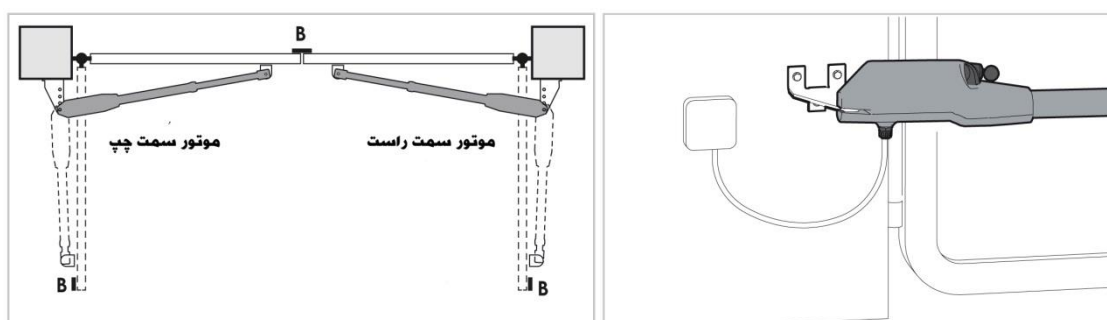
جهت نصب انتهای موتورها به دو فاصله A و B باید توجه زیادی شود.

بهترین مقدار جهت فاصله A (فاصله جانبی پایه جک از لولا) 13 cm می باشد .



بهترین مقدار جهت فاصله B (فاصله عمودی پایه از لولا) 13 cm می باشد .

نکته: برای افزایش زاویه بازشو درب از مقدار B کم و به فاصله A اضافه می گردد .

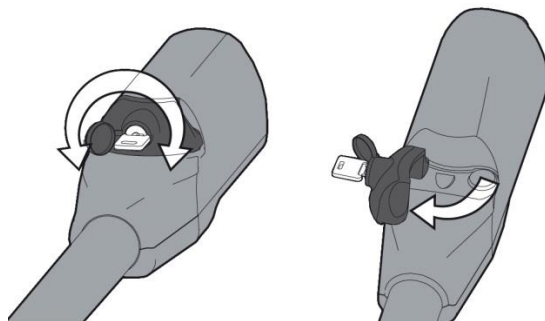


طریقه قرارگیری موتورها در روی درب و دیوار

خلاص کردن جک

جهت خلاص کردن بازو ها و استفاده از آن ها به صورت دستی به هر دلیل (قطعی برق و یا نیاز به تنظیمات) ابتدا درپوش قسمت سوئیچ خلاص کن را برداشته و پس از قرار دادن کلید خلاص کن و چرخاندن آن اهرم را به آرامی به سمت بیرون کشیده و درب را به صورت دستی باز یا بسته کنید .

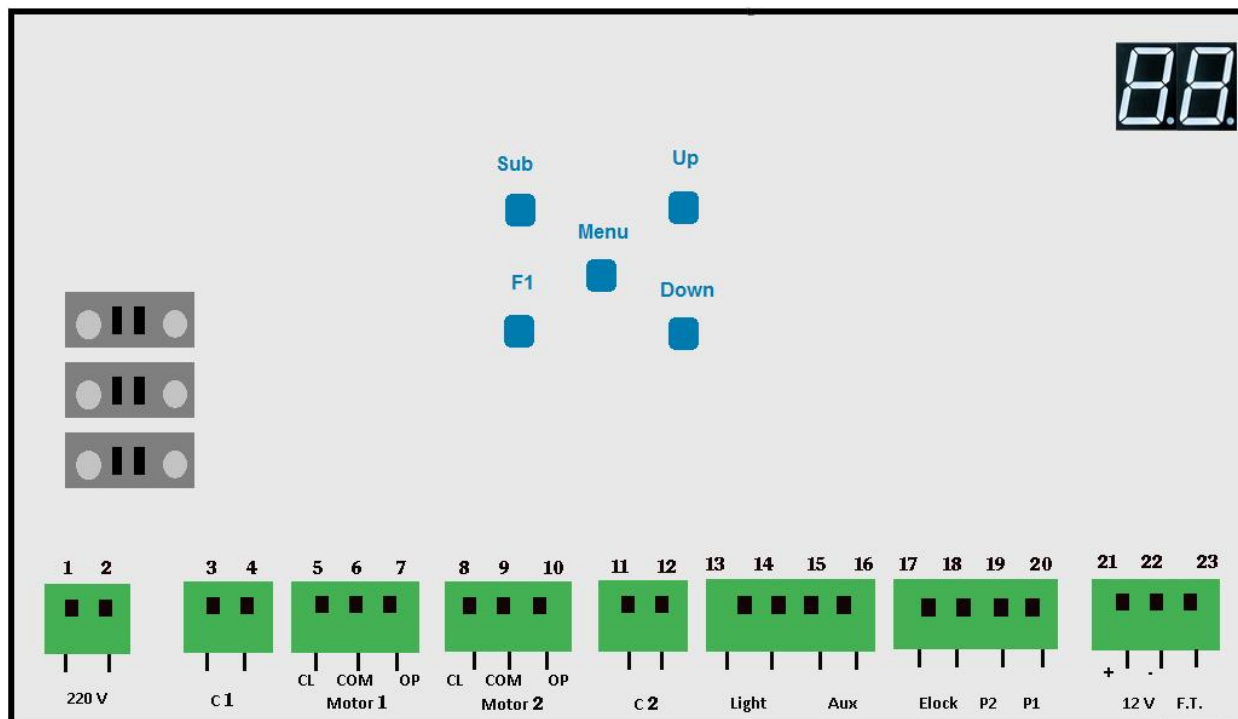
جهت قفل مجدد درب جهت استفاده اتوماتیک درب را به طور کامل بسته و اهرم خلاص کن را به حالت اول برگردانده ، کلید را چرخانده خارج می کنیم و درپوش را در جای اولیه خود قرار می دهیم .



نحوه تعیین محل نصب سر جک

بعد از نصب پایه عقب بازو به صورت کاملاً تراز پایه عقب بازو را به آن متصل کرده ، جک را خلاص نموده و تا انتها می بندیم .
 درب را تا نقطه ای که مورد نیاز است (حداکثر 120درجه) باز کرده با قرار دادن تراز بر روی بازو و یا استفاده از تراز لیزری و بستن کامل پیستون جک محل نصب سر جک بر روی درب مشخص می گردد و نسبت به فیکس کردن سر جک اقدام میکنیم .
 جعبه مدار فرمان در محلی ترجیحاً نزدیک درب، فلاشر بایستی در بالای چهار چوب درب و فتوسل ها در محلی خلاف جهت باز شدن درب در ارتفاع 60cm از زمین و رو به روی هم نصب گردند .

نحوه کار مدار فرمان



ترمینال ها

1 و 2 : ورودی برق 220 V	3 و 4 : خازن موتور 1	5 و 6 و 7 : موتور 1 (لنگه رویی)
8 و 9 و 10 : موتور 2 (لنگه زیری)	11 و 12 : خازن موتور 2	13 و 14 : فلاشر
15 و 16 : رله پارکینگ	17 و 18 : قفل الکتریکی	19 : تحریک دو لنگه
20 : تحریک تک لنگه	21 : تغذیه + چشمی (فتوسل)	22 : تغذیه - چشمی (فتوسل) 23 : تحریک سنسور چشمی

دکمه Menu : ورود به منو اصلی و یا خروج در هر مرحله از تنظیمات

دکمه Sub : انتخاب منو و حرکت داخل منو به سمت پایین

دکمه Up : اضافه کردن پارامتر – تحریک دستی

دکمه Down : کم کردن پارامتر – تنظیم اتوماتیک

دکمه F1 : حرکت داخل منو به سمت بالا – کد دادن ریموت

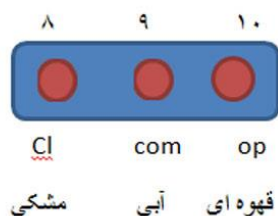
فیوز ها

F1: فیوز 6 آمپر / F2: فیوز 3 آمپر / F3: فیوز 3 آمپر

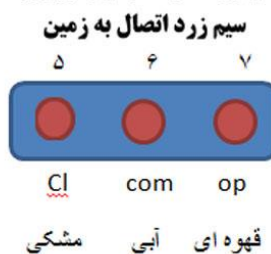
سیم بندی مرکز و متعلقات

- 1- ورودی برق 220 v به مدار کنترل به سوکت شماره 1 و 2 متصل میشود .
- 2- خازن موتور 1 به سوکت 3 و 4 و خازن موتور 2 به 11 و 12 متصل میشود .
- 3- اتصال موتور ها

موتور شماره ۲ (درب زیری)



موتور شماره ۱ (درب رویی)



توضیح :

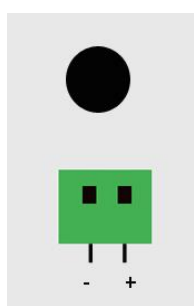
در هر حال اگر متوجه شدید هر یک از موتور ها در خلاف جهتی که باید حرکت می کند ، جای سیم های قهوه ای و مشکی را عوض کنید تا جهت حرکت باز و بسته عوض شود .

4- فلاشر به سوکت های 13 و 14 متصل می گردند .

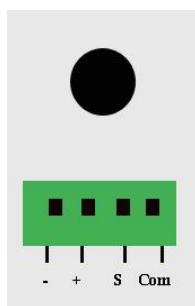
5- قفل برقی به سوکت های 17 و 18 متصل می گردند .

6- کلید سلکتور (در صورت نیاز) به سوکت های 19 و 22 یا 20 و 22 جهت استفاده به صورت تک لنگه یا دو لنگه متصل می گردند .

7- نصب فتوسل



- +
سوکت 21 سوکت 22



- + s Com
سوکت 22 سوکت 21 سوکت 23

فتوسل 2 سیم: منفی به سوکت 22 و مثبت به سوکت 21 داخل مدار متصل می گردند .

فتوسل 4 سیم: منفی به سوکت 22 و مثبت به سوکت 21 و s به سوکت شماره 23 (FT) داخل مدار متصل می گردند و سوکت منفی به Com داخل چشمی جامپر می شوند .

برنامه ریزی ریموت کنترل

ریموت به دو طریق قابل برنامه ریزی می باشد .

1- کد دادن سریع ریموت ، با نگه داشتن دکمه F1 به مدت 3 ثانیه صفحه نمایش به چرخش در می آید و با زدن یکی از دکمه های

ریموت کد آن به صورت 4 کانال ذخیره می شود .

2- کد دادن ریموت از منو

با دو بار زدن دکمه Menu وارد منو ra و با زدن دکمه Sub وارد منو Ln و با زدن دکمه Up گزینه های زیر برای کد دادن ریموت قابل انتخاب می باشد .

LF: کد دادن ریموت 4 کانال

LA: باز و بسته کردن درب 2 لنگه و ریلی

Lb: باز و بسته کردن درب تک لنگه در حالت 2 لنگه

Lc: فرمان به رله پارکینگ

پاک کردن ریموت ها

جهت پاک کردن همه ی کد های ریموت ابتدا باید توسط دکمه Menu وارد منو rA شوید . سپس با فشردن دکمه Sub منو Er را انتخاب کرده و با زدن دکمه Up کلمه Ys به معنای آیا مطمئن هستید نمایان می گردد .
با فشردن مجدد کلید Up کلیه ریموت های موجود در سیستم پاک می گردد .

تنظیم مدار فرمان جهت استفاده در وضعیت های تک لنگه و دو لنگه

1- وضعیت دو لنگه D2

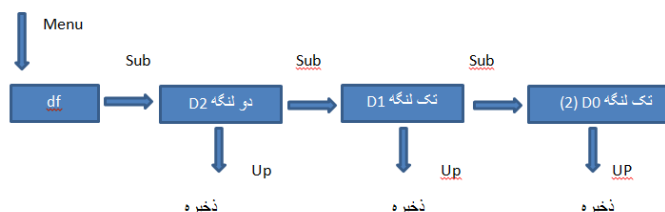
با یک بار زدن دکمه Menu گزینه df نمایش داده می شود . با زدن دکمه Sub گزینه D2 (وضعیت دو لنگه) نمایش داده شده و با دکمه Up آن را ذخیره می کنیم .

2- وضعیت تک لنگه D1

با یک بار زدن دکمه Menu گزینه df و سپس دو بار زدن دکمه Sub گزینه D1 نمایش داده می شود که با زدن دکمه Up ذخیره می شود .

3- وضعیت D0 ، درب تک لنگه با سرعت بیشتر در دور کند

بایکبار زدن دکمه Menu گزینه df و سپس 3 بار زدن دکمه Sub گزینه D0 نمایش داده می شود که با زدن دکمه Up ذخیره میشود



برنامه ریزی

در مدار فرمان جک بازویی تولید شرکت ایمن تصویر امرتات مدل نیما برنامه ریزی به دو صورت انجام می پذیرد .

1- برنامه ریزی سریع

جهت راه اندازی سریع مدار کنترل ابتدا درب ها را در حالت بسته قرار می دهیم سپس دکمه Down روی مدار فرمان را نگه می داریم تا درب اول شروع به باز شدن نماید ، سپس بعد از طی حدود 90% مسیر با زدن دکمه UP بر روی برد و یا دکمه اول ریموت درب اول به سرعت آهسته می رود و پس از تمام شدن کورس بازو و یا رسیدن به استپر مکانیکی و حدود دو ثانیه مکث ، با فشردن دکمه Up و یا دکمه ریموت درب اول متوقف و درب دوم باز میشود .

بعد از تکرار این عمل برای درب دوم درب ها به صورت اتوماتیک بسته شده و تنظیمات ذخیره می گردد .

2- تنظیم اتوماتیک از روی مدار فرمان As

با زدن 4 بار دکمه | Menu گزینه As نمایش داده میشود ، با زدن دکمه Sub درب شماره یک شروع به باز شدن می نماید . بعد از طی حدود 90% مسیر با زدن دکمه Up یا دکمه ریموت درب به سرعت آهسته می رود و پس از رسیدن به استپر مکانیکی و یا تمام شدن کورس بازو و مکث 2 ثانیه مجدداً دکمه Up و یا دکمه ریموت را فشرده تا درب شماره یک متوقف شده و درب شماره دو شروع به باز شدن نماید .

بعد از طی 90% مسیر با زدن دکمه Up و یا ریموت درب 2 آهسته شده و پس از رسیدن به استپر مکانیکی و یا تمام شدن کورس جک پس از حدود دو ثانیه دکمه Up و یا ریموت را فشرده تا ضمن توقف درب 2 هر دو به سمت بسته شدن حرکت کرده و تنظیمات ذخیره گردند .

جدول تنظیمات سریع

سه بار دکمه Menu را بزنید تا به گزینه Pr برسید ، سپس دکمه Sub را بزنید حال پارامتر های زیر قابل رؤیت است .

میتوانید با زدن دکمه Sub به سمت پایین و با زدن دکمه F1 به سمت بالا بروید .

میتوانید پارامتر دلخواه را با دکمه Up انتخاب کنید و با دکمه های Up و Down پارامتر مورد نظر را تغییر دهید .

برای خروج بدون ذخیره پارامتر ها دکمه Menu را بزنید و برای ذخیره ی پارامتر ها به گزینه SA بروید و دکمه Up را بزنید

پارامتر	توضیحات	واحد	مینیمم	ماکزیمم	پیش فرض	راهنمایی
O1	زمان باز شدن درب 1	ثانیه	1	60	20	
O2	زمان باز شدن درب 2	ثانیه	1	60	20	
C1	زمان بسته شدن درب 1	ثانیه	1	60	20	
C2	زمان بسته شدن درب 2	ثانیه	1	60	20	
A1	زمان آهسته باز شدن درب 1	ثانیه	1	20	5	
A2	زمان آهسته باز شدن درب 2	ثانیه	1	20	5	
B1	زمان آهسته بسته شدن درب 1	ثانیه	1	20	5	
B2	زمان آهسته بسته شدن درب 2	ثانیه	1	20	5	
C1	زمان استارت آهسته بسته شدن درب	ثانیه	0	5	0	
C2	زمان استارت آهسته باز شدن درب	ثانیه	0	5	0	
T1	زمان استارت آهسته بسته شدن درب 1	ثانیه	0	5	0	
T2	زمان استارت آهسته بسته شدن درب 2	ثانیه	0	5	0	
N1	تنظیم دور آهسته درب 1		1	4	1	افزایش پارامتر دور کندتر
N2	تنظیم دور آهسته درب 2		1	4	1	افزایش پارامتر دور کندتر
SP	توقف قبل از دور آهسته	فعال / غیرفعال			غیر فعال	
Ac	بسته شدن خودکار	6x ثانیه	0	20	10	صفر = غیرفعال
Cp	بسته شدن خودکار پس از چشم		0	10	0	صفر = غیرفعال
Dp	تاخیر چشم عابر	دهم ثانیه	0	40	6	
Od	تاخیر در باز شدن	ثانیه	0	10	3	
Cd	تاخیر در بسته شدن		0	99	6	
Pd	درب تک لنگه	فعال / غیر - فعال			غیر فعال	
Pt	کسر زمان تک لنگه		0	20	0	
Us	میکروسوییچ		0	2	0	0 = غیر فعال 1 = نرمال بسته 2 = نرمال باز
Cs	فشار نهایی بسته شدن	فعال / غیر فعال			غیر فعال	
St	زمان فشار نهایی بسته شدن	ثانیه	1	5	2	
Rs	فشار ابتدایی باز شدن	فعال / غیر فعال			غیر فعال	
Np	قطع فرمان توقف در باز شدن	فعال / غیر فعال			فعال	
F1	انتخاب فلاشر	فعال / غیر فعال			فعال	فعال = چشمک زن غیر فعال = ثابت
Pa	زمان رله پارکینگ		0	20	0	0/7=0 ثانیه تحریک
Sa	ذخیره پارامتر ها					

بستن اضطراری : (هنگام بروز خطای چشمی)

برای بستن درب هنگامی که سنسور چشمی باز باشد یکی از دکمه های ریموت را 3 ثانیه نگه دارید تا پیغام PH از صفحه نمایش پاک شود . سپس 30 ثانیه فرصت دارید تا با زدن مجدد دکمه ریموت درب را ببندید .

وضعیت اسباب کشی :

برای فعال شدن این حالت بلافاصله بعد از باز شدن درب ها پنج ثانیه فرصت دارید که جلوی چشمی ها بایستید و دکمه ریموت را فشار دهید تا بسته شدن اتوماتیک غیر فعال شود .

توضیح مهم ، بعد از اعمال تغییرات در تنظیمات از طریق منوی Pr می بایست حتما با مراجعه به گزینه sa در منوی pr و زدن دکمه Up تغییرات اعمال شده در تنظیمات را ذخیره کرد که در این صورت با قطع و وصل برق تنظیمات انجام شده تغییری نخواهد کرد .



WWW.RDSIRAN.Com