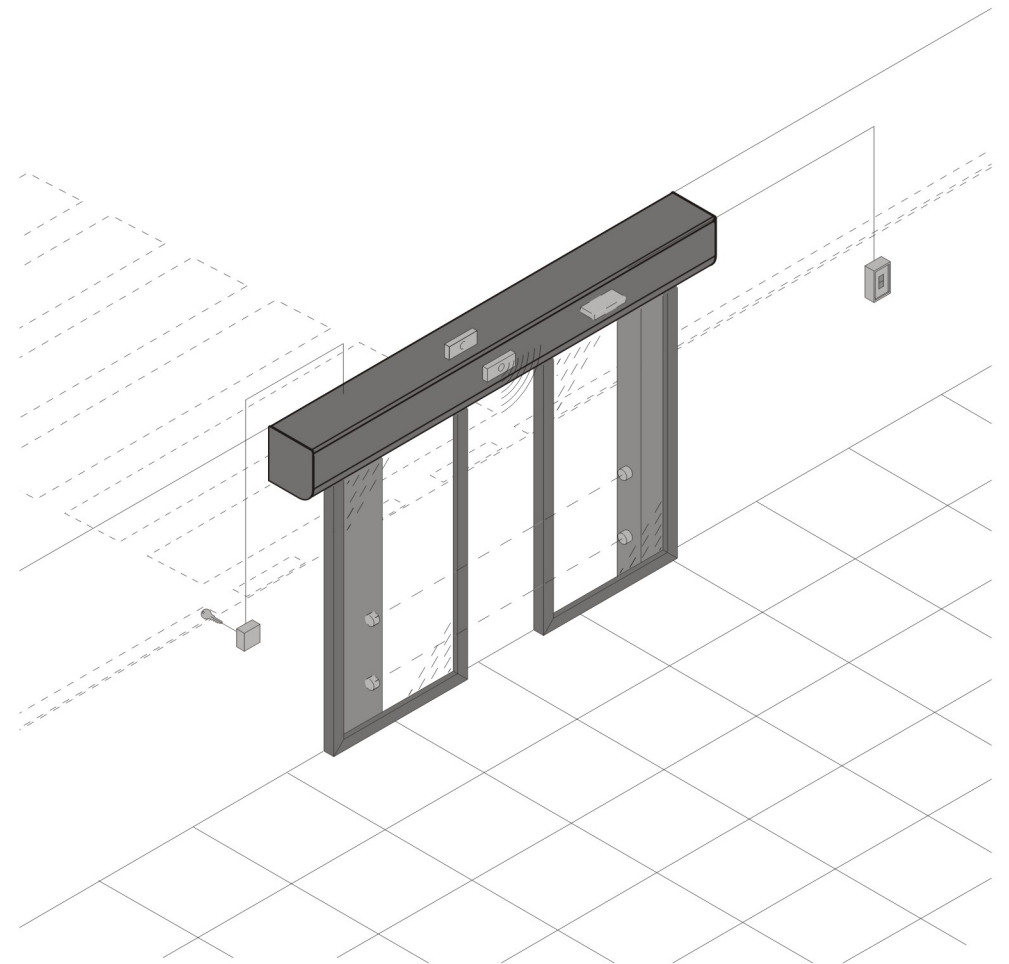
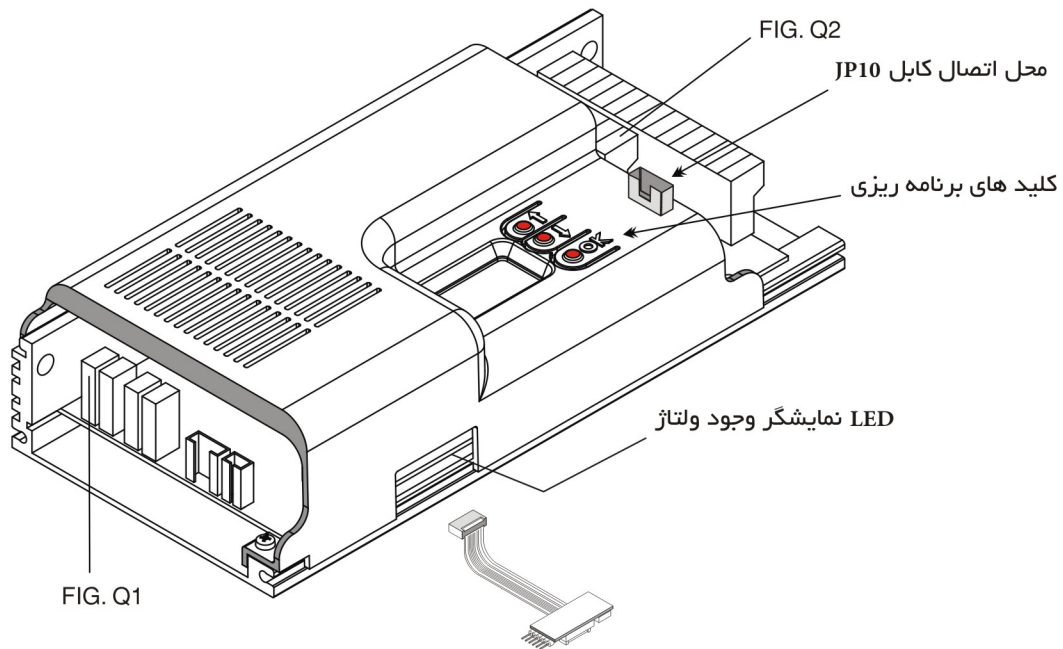


ARIA

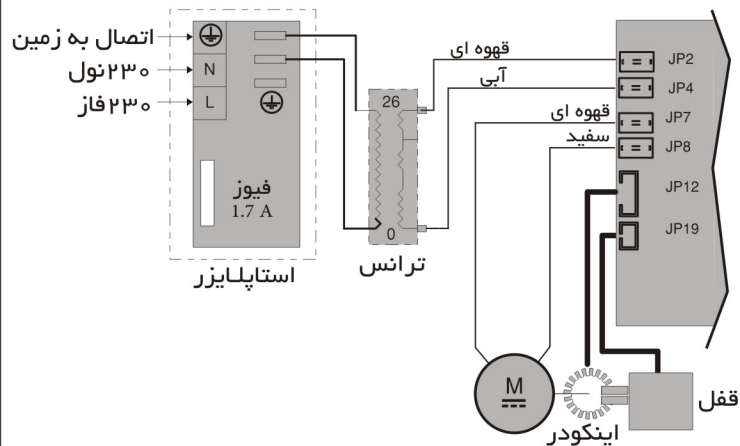
BFT Control Board



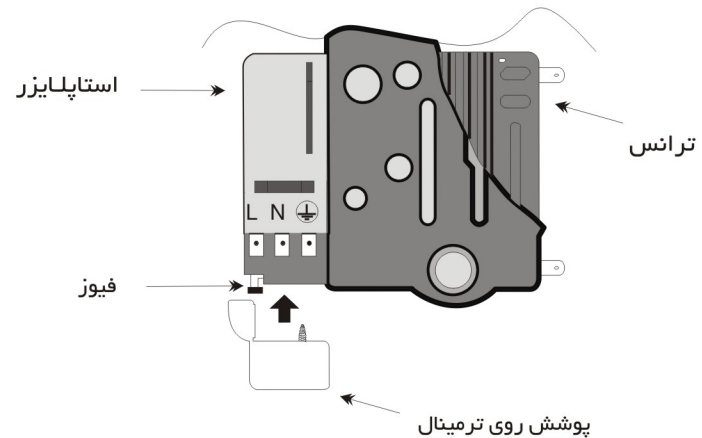
tuned to you

طراحی شده متناسب با نیاز شما

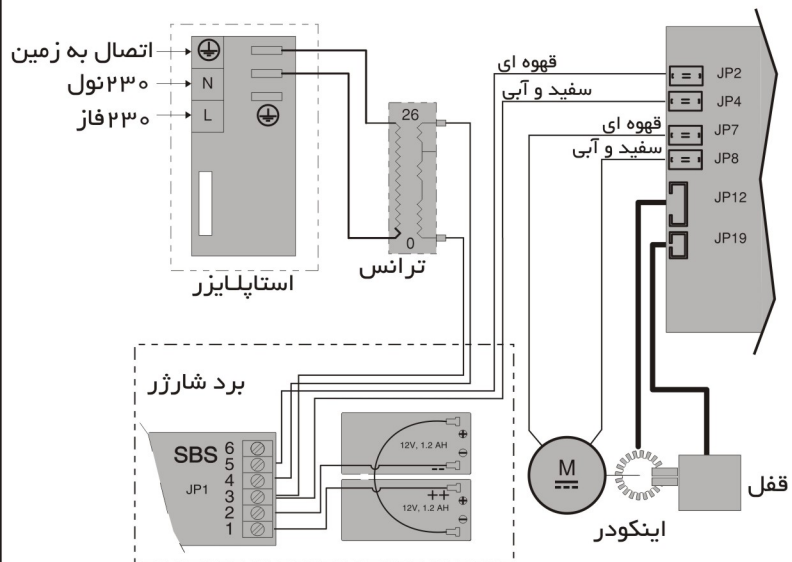
1 مدار ورودی ولتاژ فاقد باتری



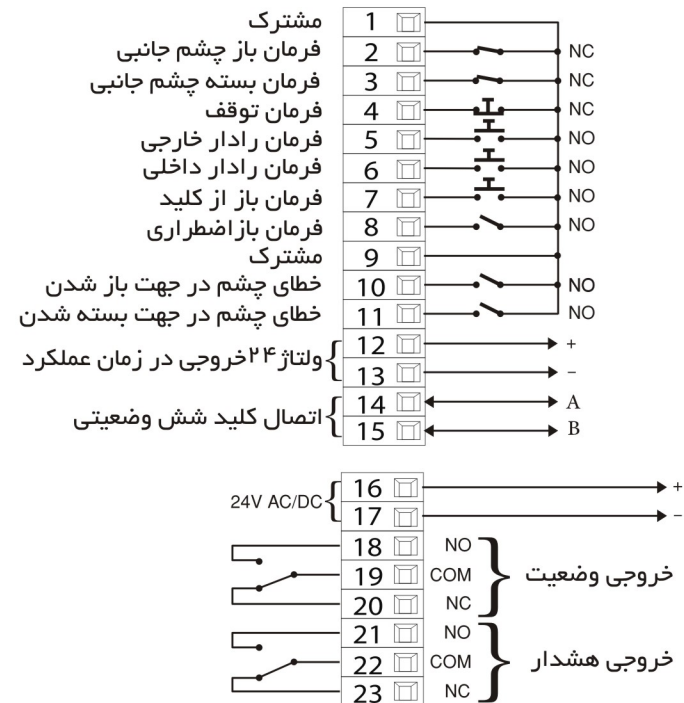
3 منبع تغذیه ولتاژ



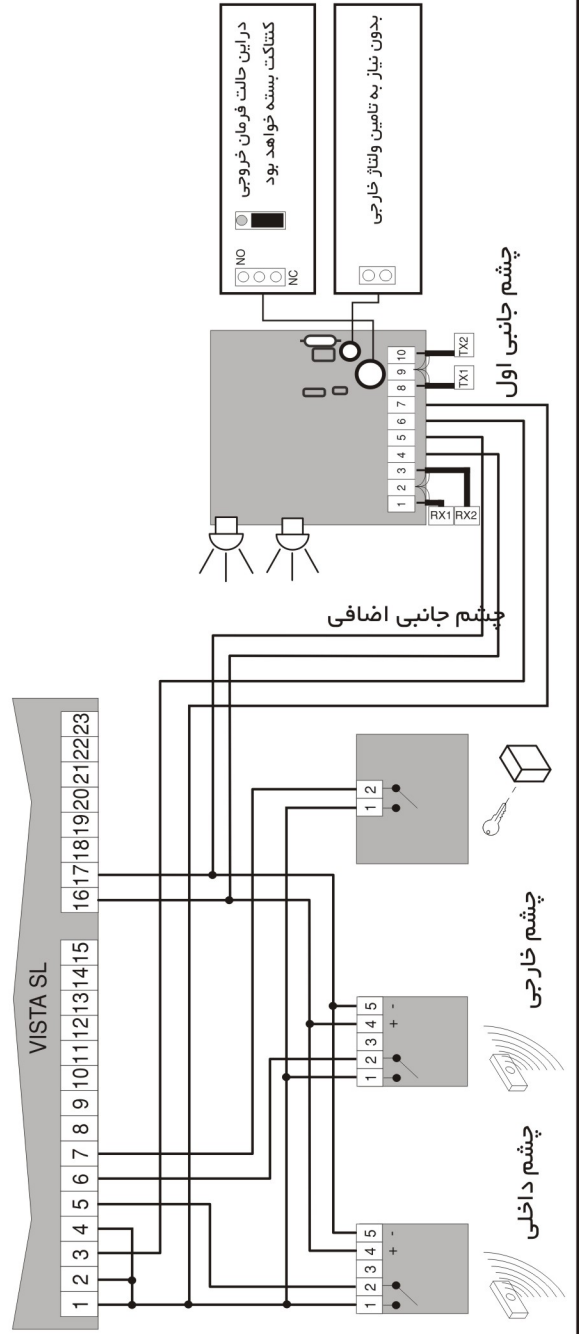
2 مدار ورودی ولتاژ به همراه باتری شارژر



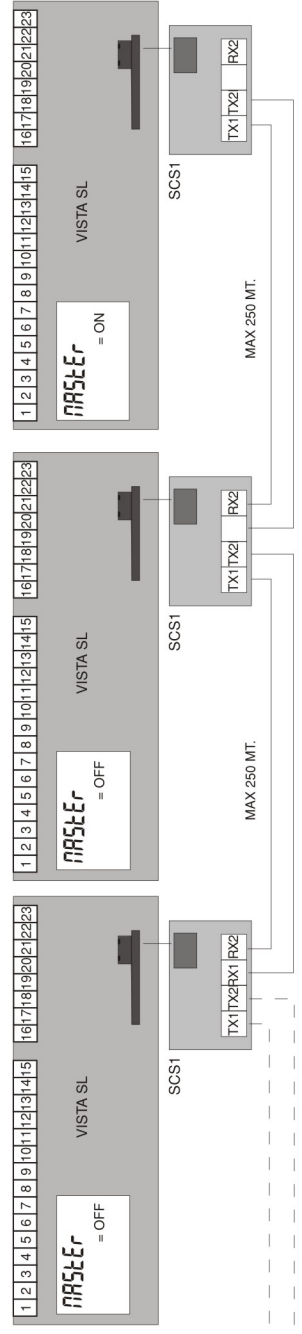
4 ترمینال ها



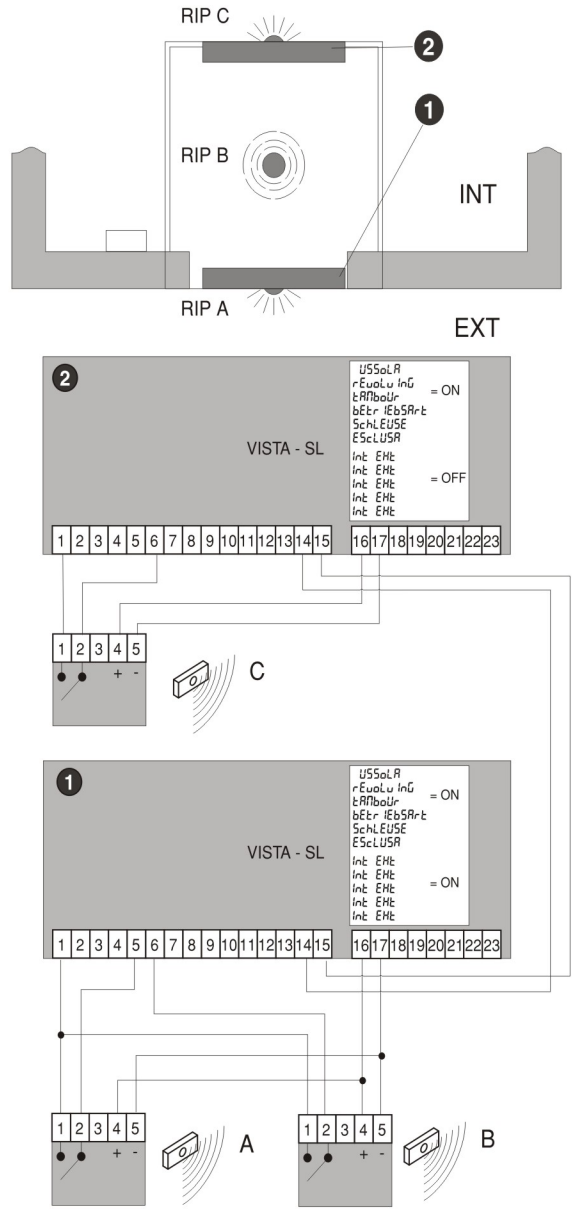
5 مدار تجهیزات جانبی



6 اتصال سری برای ارتباط چند سیستم



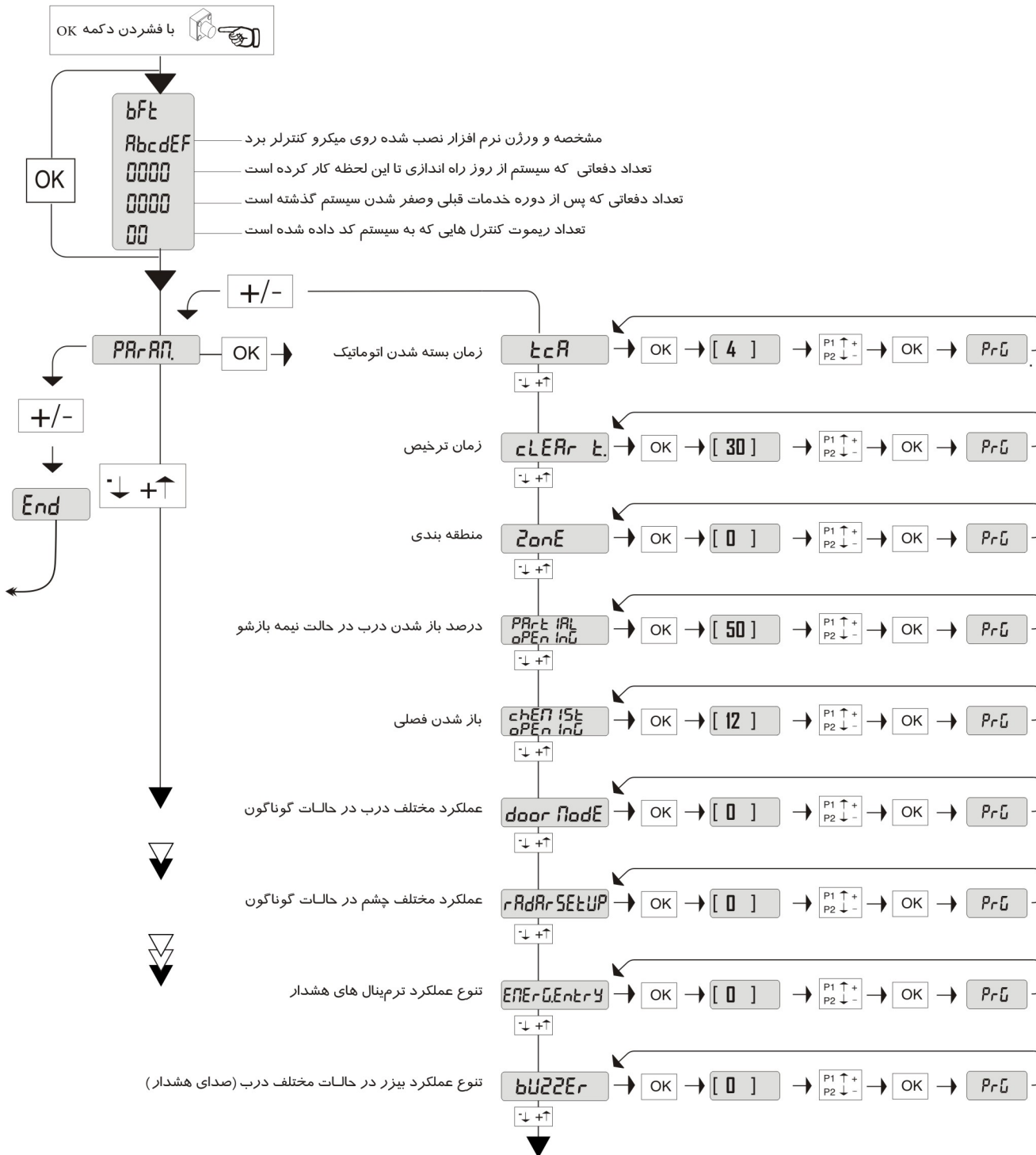
7 مدار چشم های موازی



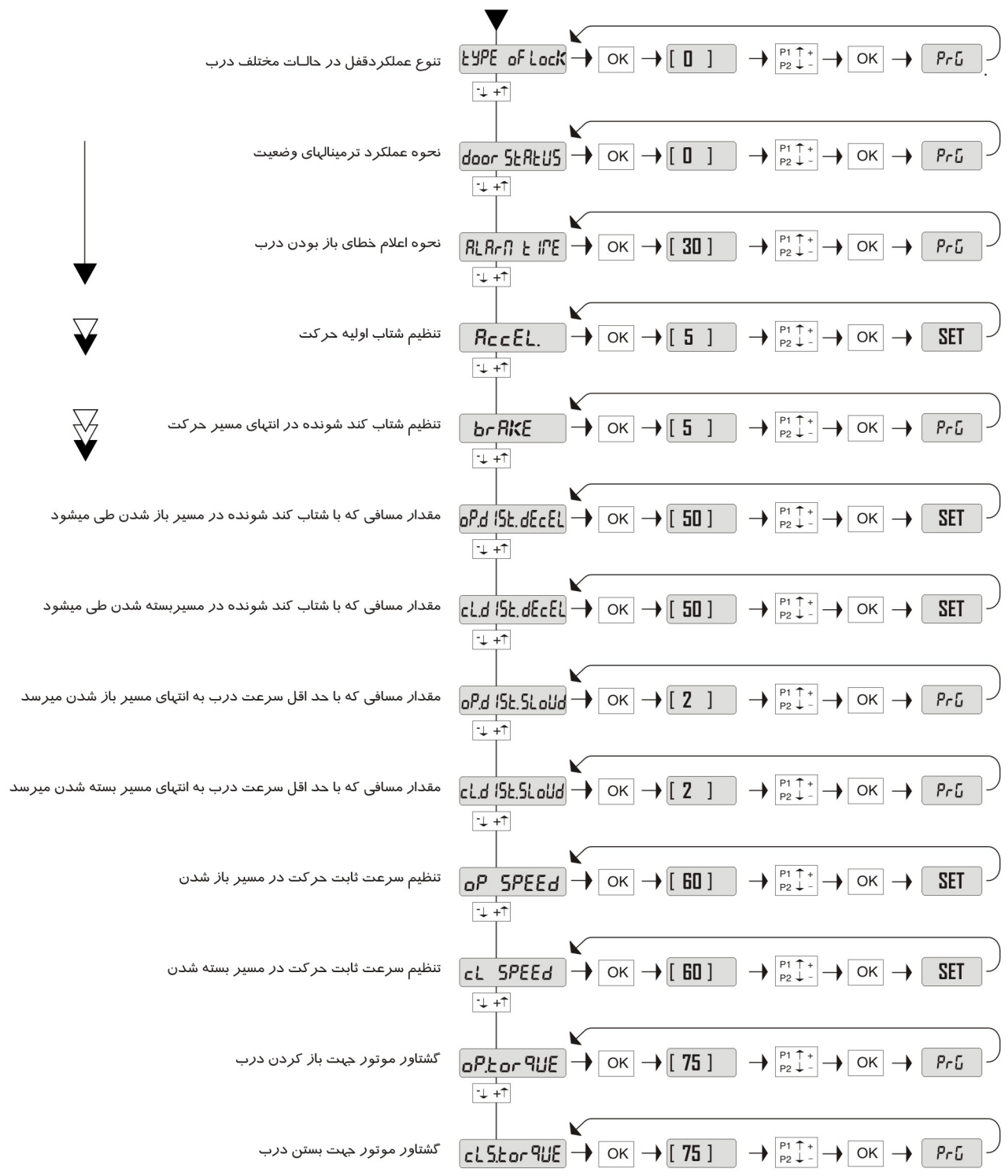
10 تنظیمات مقادیر عددی

راهنمای علائم

حرکت به سمت بالا منو + ↑
 حرکت به سمت پایین منو - ↓
 OK ←
 خروج از منو +/-



- زمان بسته شدن اتوماتیک که پیش فرض ۴ ثانیه تنظیم گردیده است و در محدوده زمانی ۰ الی ۶۰ ثانیه قابل تنظیم است
- در صورت ارسال فرمان باز از طریق ترمینال های ۱ و ۷ درب پس از سپری شدن زمان ترخیص بسته میشود
- به منظور اتصال سریال چند درب شیشه ای میتوان تا ۱۲۷ دستگاه را به عنوان مناطق مختلف عملیات به یکدیگر متصل نمود
- این پارامتر که بین ۱۰ الی ۷۰ قابل تنظیم است درصدی از مقدار کلی حرکت را برای حالت نیمه باز شونده با کمک کلید شش وضعیتی اعمال میکند
- این پارامتر که بین ۳ الی ۳۰ قابل تنظیم است درصدی از مقدار کلی حرکت را برای حالات مختلف فصلی باز شو از روی برد اعمال میکند
- به کمک این پارامتر برای عملکرد درب میتوان حالات گوناگونی را برنامه ریزی کرد البته تنظیم این پارامتر نیاز به اطلاعات کاملتری خواهد داشت
- در سه حالت: ۰- این حالت وضعیت نرمال را برای رادارها ایجاد میکند و ۱- این حالت رادار داخلی را فعال میکند و ۲- این حالت فقط رادار خارجی را فعال میکند
- در حالت ۰- کنتاکت باز دستور باز شدن و حالت ۱- با همان کنتاکت فرمان بسته به درب میدهد در صورتی که حالت ۲- بر مبنای کنتاکت بسته فرمان باز و حالت ۳- فرمان بسته را به درب میدهد (کنتاکت تا زمان اتصال دستور اجرایی است)
- در حالت ۰ صرفاً جهت اعلام شرایط هشدار و حالت ۱ همراه با هر بار باز شدن در حالت ۲ با هر بار باز و بسته شدن و حالت ۳ در طول حرکت همراه با صدا است



تنوع عملکرد قفل در حالات مختلف درب

نحوه عملکرد ترمینالهای وضعیت

نحوه اعلام خطای باز بودن درب

تنظیم شتاب اولیه حرکت

تنظیم شتاب کند شونده در انتهای مسیر حرکت

مقدار مسافتی که با شتاب کند شونده در مسیر باز شدن طی میشود

مقدار مسافتی که با شتاب کند شونده در مسیر بسته شدن طی میشود

مقدار مسافتی که با حد اقل سرعت درب به انتهای مسیر باز شدن میرسد

مقدار مسافتی که با حد اقل سرعت درب به انتهای مسیر بسته شدن میرسد

تنظیم سرعت ثابت حرکت در مسیر باز شدن

تنظیم سرعت ثابت حرکت در مسیر بسته شدن

گشتاور موتور جهت باز کردن درب

گشتاور موتور جهت بستن درب

حالت ۰ موتور همواره خلاص و حالت ۱ موتور در زمان بسته شدن قفل است
حالت ۲ موتور دائماً قفل در هنگام توقف و حالت ۳ پس از هر توقف بیش از ۳۰ ثانیه
حالت ۴ اعمال فشار ۱۰ نیوتن و حالت ۵ اعمال حد اکثر نیرو در جهت بستن درب

حالت ۰ ترمینال خروجی فعال است تا زمانی که درب کاملاً بسته نشده باشد
حالت ۱ ترمینال خروجی فعال است تا زمانی که درب کاملاً باز نشده باشد
عملکرد بر روی ترمینال های : ۲۰ - ۱۹ - ۱۸

با تنظیم زمان و باز ماندن درب بیش از حد تعریف شده و باز کردن درب با نیرو و زمان برخورد به مانع عمل میکند و در انتهای مسیر یا باز کردن درب با کلید ۶ وضعیتی این خصیصه غیر فعال خواهد شد که مربوط به ترمینال های ۲۳-۲۲-۲۱ است

این مقدار که جهت تنظیم شتاب حرکت در مسیر باز و بسته میباشد بین ۱ الی ۱۰ قابل تنظیم است که حتماً باید این کمیت بطور اتوماتیک تغییر و SET شود

این مقدار که جهت تنظیم شتاب کند شونده انتهای حرکت در مسیر باز و بسته میباشد همانند پارامتر قبل قابل تنظیم است

مسافتی که در حین باز شدن سیستم طی خواهد کرد تا به حد اقل سرعت برسد در بازه ۱۰ تا ۷۰ سانتیمتر بطور اتوماتیک میتوان SET کرد

مسافتی که در حین بسته شدن سیستم طی خواهد کرد تا به حد اقل سرعت برسد در بازه ۱۰ تا ۷۰ سانتیمتر بطور اتوماتیک میتوان SET کرد

مسافتی که در حین باز شدن ، سیستم پس از کاهش سرعت اولیه و قبل از ترمز نهایی با حد اقل سرعت طی خواهد کرد که از ۱ تا ۲۰ سانتیمتر قابل تنظیم است

مسافتی که در حین بسته شدن ، سیستم پس از کاهش سرعت اولیه و قبل از ترمز نهایی با حد اقل سرعت طی خواهد کرد که از ۱ تا ۲۰ سانتیمتر قابل تنظیم است

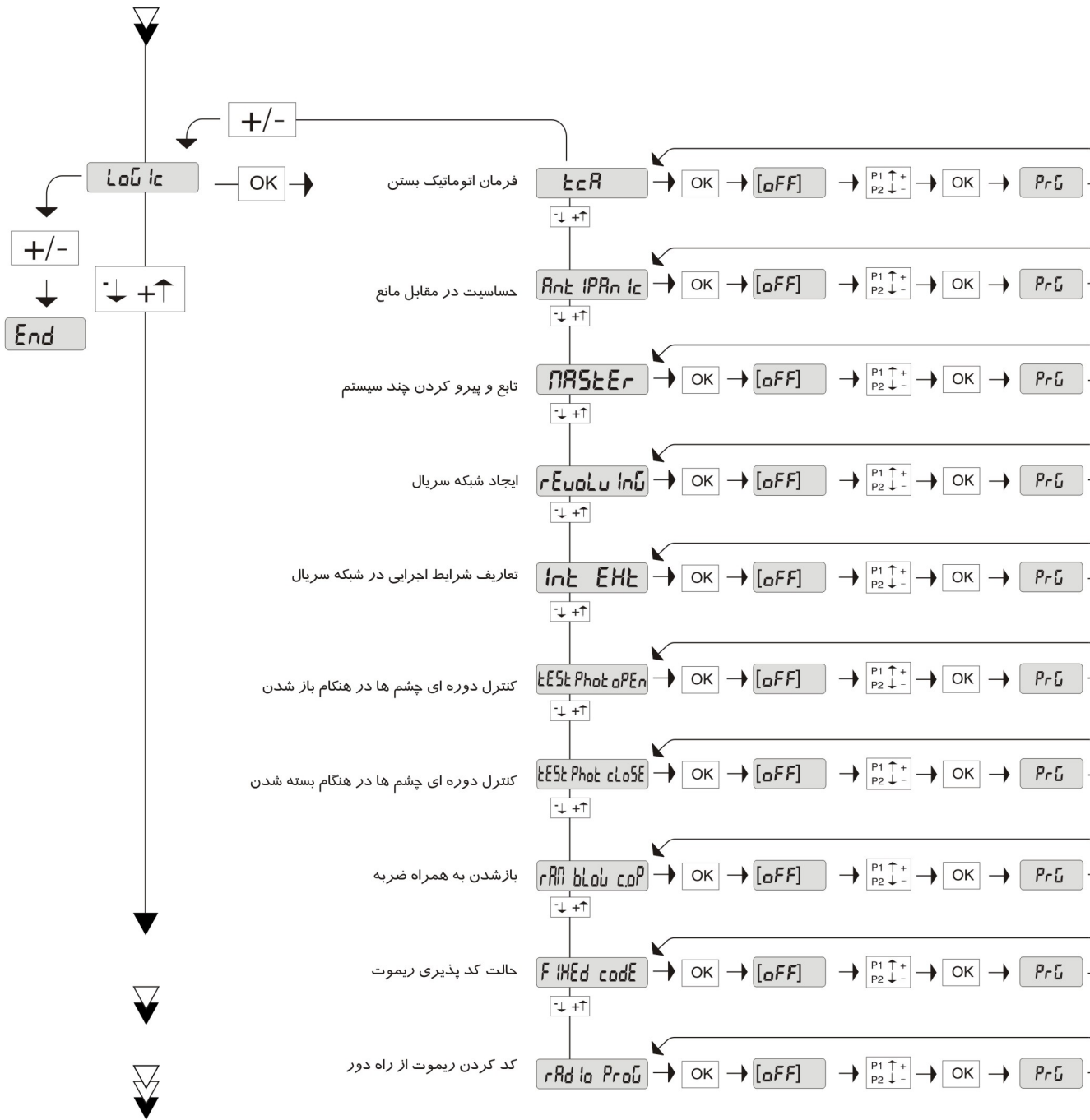
تنظیم سرعت ثابت در طول حرکت باز شدن که در بازه ۴ الی ۹۹٪ توان اجرایی است که این مقدار را مشابه سایر مقادیر میتوان SET کرد اگرچه در حالت تنظیم اتومات مقدار بهینه ای پیش فرض خواهد بود

تنظیم سرعت ثابت در طول حرکت بسته شدن که در بازه ۴ الی ۹۹٪ توان اجرایی است که این مقدار را مشابه سایر مقادیر میتوان SET کرد اگرچه در حالت تنظیم اتومات مقدار بهینه ای پیش فرض خواهد بود

تنظیم گشتاور و حساسیت موتور در مسیر باز شدن که در بازه ۱ الی ۹۹٪ قابلیت مانور را دارد و این مقدار بطور پیش فرض توسط سیستم ۱۰٪ تنظیم خواهد شد که با افزایش این مقدار حساسیت در برابر برخورد با مانع کم میشود

تنظیم گشتاور و حساسیت موتور در مسیر بسته شدن که در بازه ۱ الی ۹۹٪ قابلیت مانور را دارد و این مقدار بطور پیش فرض توسط سیستم ۱۰٪ تنظیم خواهد شد که با افزایش این مقدار حساسیت در برابر برخورد با مانع کم میشود

12 تنظیم حالات اجرایی



با فعال کردن این پارامتر بسته شدن اتوماتیک درب بر اساس تنظیمات اجرایی میگردد

در صورت فعال بودن به هنگام قطع برق درب کاملاً باز میشود و در صورت غیر فعال سیستم به کارکرد خود تا اتمام شارژ باتری ادامه خواهد داد

در اتصال چند سیستم بطور تابع و پیرو ، در سیستم تابع این گزینه فعال میباشد سایر سیستم ها که اصطلاحاً سیستم های پیرو نامیده میشوند میبایست این پارامتر غیر فعال باشد

جهت اتصال دو درب به صورت سریال با هم مورد استفاده قرار میگیرد که در این حالت اگر پارامتر فعال باشد شبکه مستقل کار میکند و در غیر این صورت مجموعه از یک سری فرامین مشترک پیروی خواهد کرد

در شبکه دربهایی که بصورت سریال بهم متصل باشند با فعال کردن این پارامتر درب وضعیت صرفاً خروج را اتخاذ خواهد کرد و در غیر این صورت با غیر فعال بودن پارامتر درب حالت صرفاً ورودی را به خود اختصاص خواهد داد

در صورت فعال بودن این گزینه با هر بار باز شدن درب مدار چشم های ایمنی یا همان چشم های جانبی کنترل خواهد شد

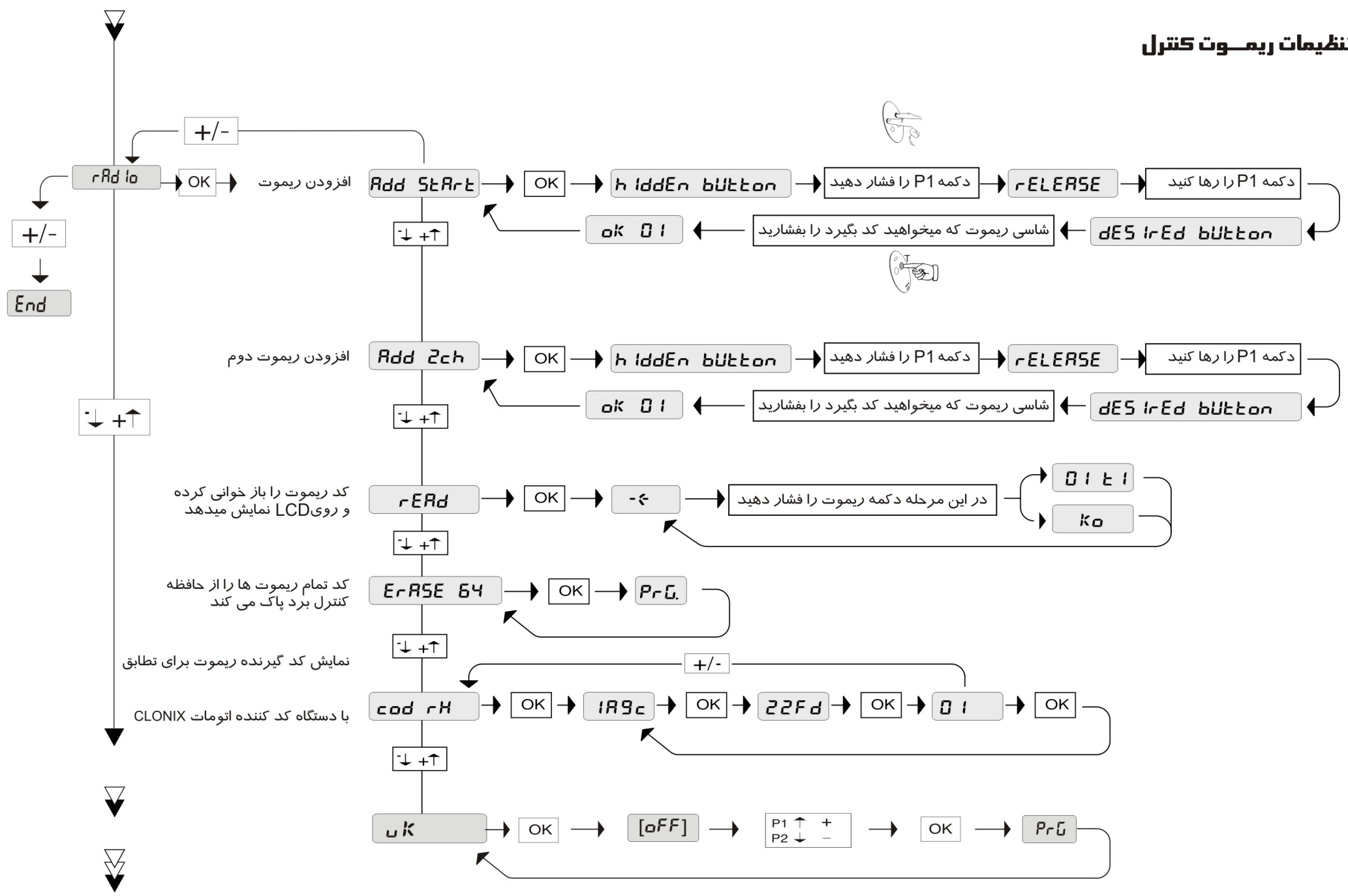
در صورت فعال بودن این گزینه با هر بار بسته شدن درب مدار چشم های ایمنی یا همان چشم های جانبی کنترل خواهد شد

در این حالت به هنگام فرمان برای باز شدن درب موتور نیروی معکوسی جهت آزاد کردن قفل مکانیکی به لنگه های درب اعمال میکند صرفاً برای قفل های مکانیکی و الکترو مکانیک

با فعال بودن این گزینه ریموت ها بر اساس کد ثابت به کنترل برد تعریف میگردند و در غیر این صورت کد گردشی ملاک توسعه قرار میگردد

با فعال بودن این پارامتر مطابق سایر تجهیزات میتوان با یک ریموت مادر تعدادی ریموت جدید کد داد و در غیر این صورت این عمل از طریق برد خواهد بود

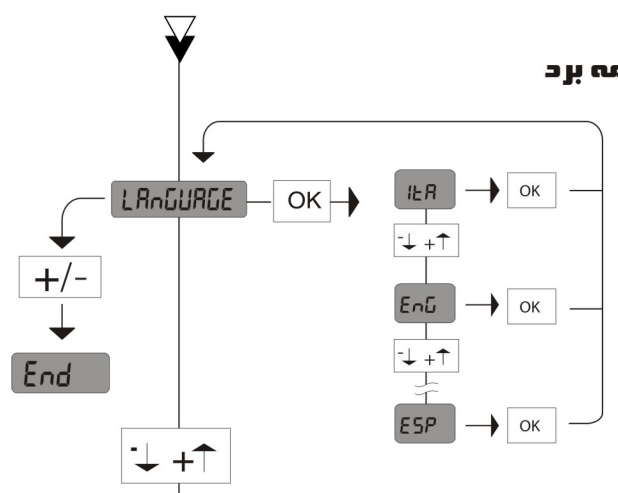
تنظیمات ریموت کنترل



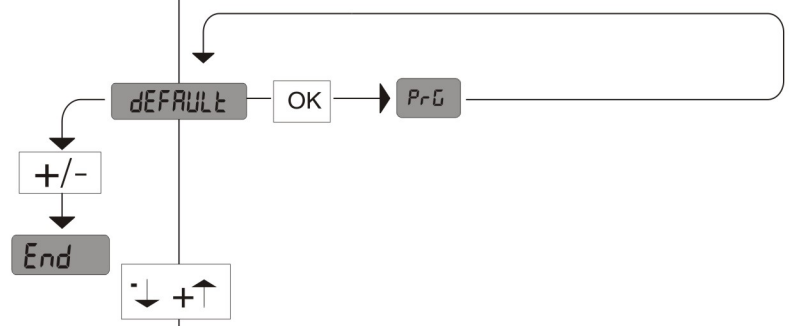
14 مفاهیم پارامترها

پارامتر	مفهوم
StOp	☆ به طرقي فرمان توقف به سيستم ارسال شده
KEy	☆ فرمان باز صادر شده و درب باز است
Intr	☆ چشم داخلی تحريك شده است
EXtr	☆ چشم خارجی تحريك شده است
oPPh	☆ چشم جانبی در حين باز شدن تحريك شده
cLPh	☆ چشم جانبی در حين بسته شدن تحريك شده
ENEr	☆ فرمان اضطراری صادر گردیده است
ANP	☆ تشخيص مانع در بين مسير ميباشد
Er01	☆ خطا در مرحله کنترل چشم ها هنگام باز شدن
Er02	☆ خطا در مرحله کنترل چشم ها هنگام بسته شدن
Er 11/Er 19	☆ خطا در مدار کنترلر موتور
Er21	☆ خطا در ارتباط با اينكودر
Er51	☆ خطای ارتباطی در اتصالات کلید شش وضعیتی
Er53	☆ خطای ارتباطی بين چند درب
SEt	☆ پيغام تنظيم اتوماتيك پارامترها

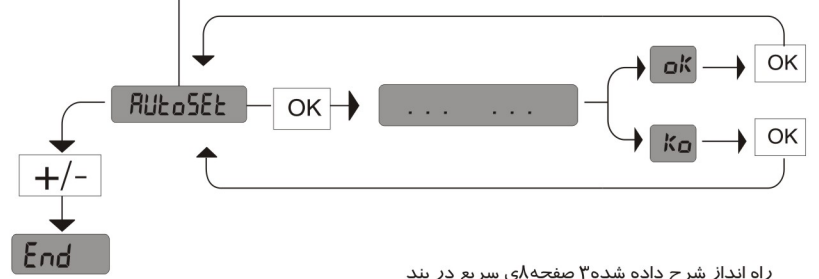
14 تنظيم زبان برنامه برد



15 تنظيم بر اساس پيش فرض كارخانه



16 برنامه ریزی اتوماتیک



راه انداز شرح داده شده ۳ صفحه ۸ی سریع در بند