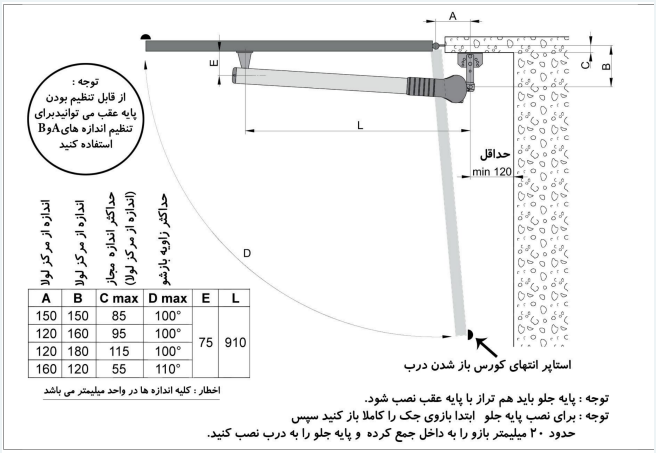
راهنمای نصب جک DITEC OBBI و تنظیم برد E2H



A	B	C max	D max	E	L
150	150	85	100°	75	910
120	160	95	100°		
120	180	115	100°		
160	120	55	110°		

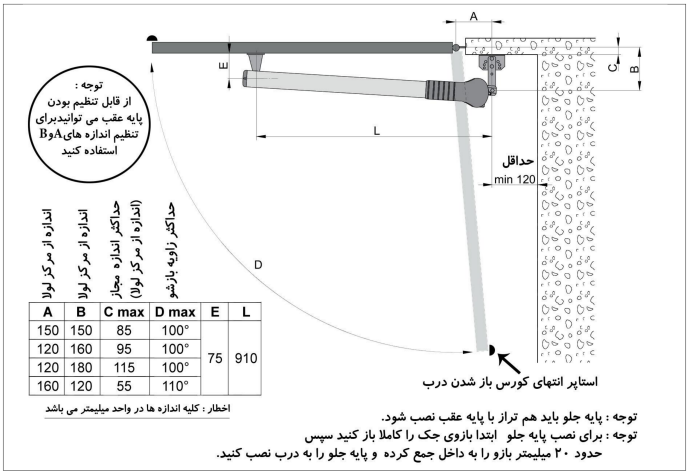
اخطار : کلیه اندازه ها در واحد میلیمتر می باشد

ابعاد نصب پایه‌های جک، مونتاژ بازو و کاورها، سیم‌بندی دو موتور و تجهیزات، منوهای برد E2H، ثبت ریموت، قفل برقی و تنظیم درب نفررو.

تماس با درب اتوماتیک جوهری

موقعیت نصب و اندازه‌ها

این راهنما جک OBBI3BH و برد E2H نشان‌داده‌شده در نقشه را پوشش می‌دهد. در شکل نصب، A و B از مرکز لولا اندازه‌گیری می‌شوند؛ C max حد مجاز فاصله ستون و D max حداکثر زاویه بازشو است. همه اندازه‌های خطی بر حسب میلی‌مترند.



مرجع اندازه‌گیری از مرکز لولا و حداقل فاصله ۱۲۰ میلی‌متر نشان‌داده‌شده کنار ستون

دریافت تصویر با کیفیت

تماس با درب اتوماتیک جوهری

موقعیت نصب و اندازه‌ها

A	B	C max	D max
150	150	85	100°
120	160	95	100°
120	180	115	100°
160	120	55	110°

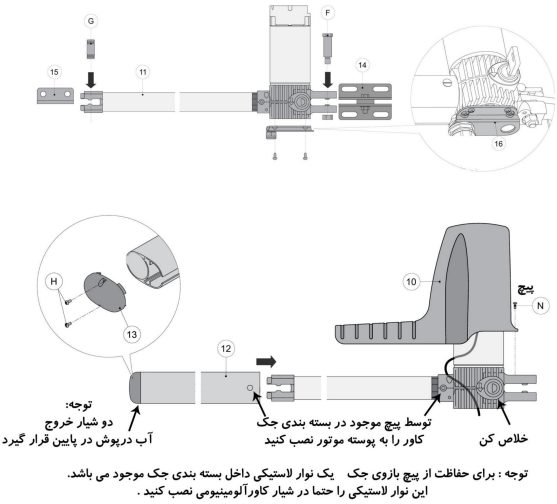
A	E	L
150	75	910
120	75	910
120	75	910
160	75	910

از قابلیت تنظیم پایه عقب برای تنظیم اندازه‌های A و B استفاده کنید. پایه جلو باید با پایه عقب هم‌تراز نصب شود. برای نصب پایه جلو، ابتدا بازوی جک را کاملا باز کنید؛ سپس

موقعیت نصب و اندازه‌ها

حدود ۲۰ میلی‌متر آن را به داخل برگردانید و پایه جلو را روی درب نصب کنید. استوپر انتهای کورس بازشدن را مطابق نقشه در نظر بگیرید.

مونتاژ جک و پوشش‌ها



پایه عقب ۱۴، پایه جلو ۱۵، بازو ۱۱ و خلاص‌کن ۱۶

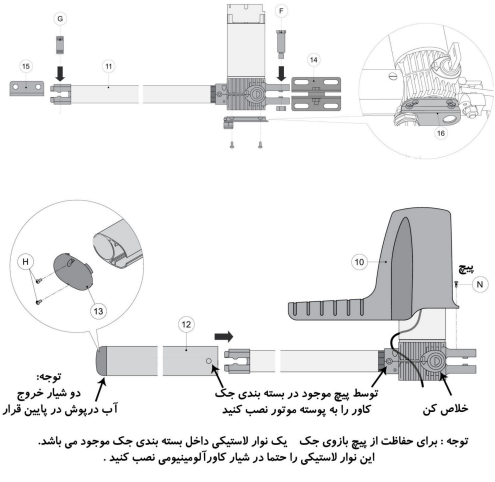
دریافت تصویر با کیفیت

محورهای F و G ، پایه‌های جک را به مجموعه بازو وصل

تماس با درب اتوماتیک جوهری

مونتاژ جک و پوشش‌ها

می‌کنند. پس از مونتاژ، کاور آلومینیومی ۱۲ در جهت نشان‌داده‌شده به سمت بدنه موتور نصب می‌شود. برای محکم‌کردن آن، از پیچ داخل بسته‌بندی استفاده کنید.



درپوش انتهایی ۱۳، پیچ‌های H و پوشش موتور ۱۰

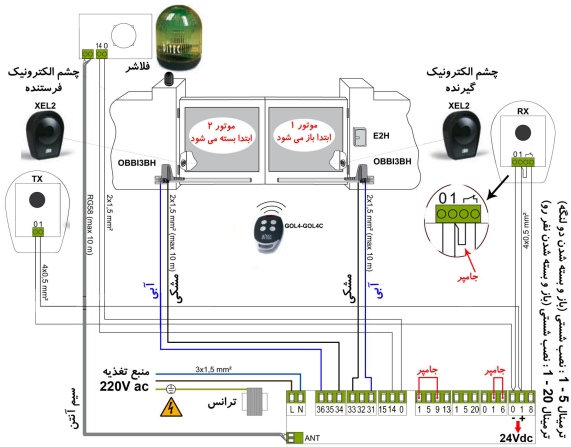
دریافت تصویر با کیفیت

دو شیار خروج آب در درپوش باید پایین قرار بگیرند. نوار لاستیکی داخل بسته‌بندی را برای حفاظت پیچ بازو، در شیار کاور آلومینیومی قرار دهید. پوشش موتور با پیچ N بسته

مونتاژ جک و پوشش‌ها

می‌شود.

نقشه کامل سیم‌بندی



برد E2H، دو موتور OBBI3BH، چشم‌های XEL2، فلاشر و ریموت GOL4/GOL4C

دریافت تصویر با کیفیت

مسیر	کابل مشخص‌شده در نقشه
ورودی برق	220 VAC ؛ تغذیه 3 × 1.5 mm²

تماس با درب اتوماتیک جوهری

نقشه کامل سیم‌بندی

مسیر	کابل مشخص‌شده در نقشه
هر موتور	؛ حداکثر ۱۰ متر 2 × 1.5 mm²
فلاشر	2 × 1.5 mm²
چشم الکترونیکی	طبق نقشه 4 × 0.5 mm²
آنتن	؛ حداکثر ۱۰ متر RG58

ترمینال	کارکرد در نقشه
L / N	برق ورودی با اتصال زمین حفاظتی مطابق شکل
0 / 1	تغذیه تجهیزات جانبی؛ ۰ منفی و ۱ مثبت ۲۴ ولت مستقیم
0 / 14	فلاشر
ANT	آنتن
1 / 5	فرمان شستی باز و بسته‌شدن دولنگه

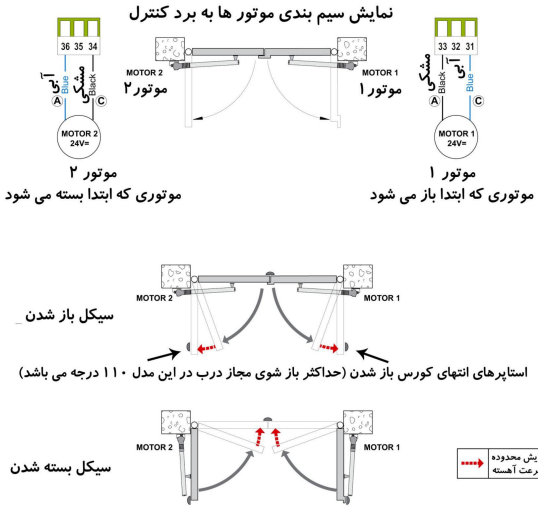
نقشه کامل سیم‌بندی

ترمینال	کارکرد در نقشه
1 / 20	فرمان بازشدن جزئی یا نفرو
1 / 8	کنتاکت ایمنی چشم گیرنده

در شکل، برای ورودی‌های استفاده‌نشده، جامپرهای 9-1 و 6-1 نمایش داده شده‌اند. جامپر داخل گیرنده چشم نیز باید مطابق نقشه همان تجهیز باشد. کنتاکت تجهیز ایمنی نصب‌شده را با جامپر از مدار خارج نکنید.

اتصال دو موتور و ترتیب حرکت

اتصال دو موتور و ترتیب حرکت



موتور ۱ ابتدا باز می‌شود؛ موتور ۲ ابتدا بسته می‌شود.

دریافت تصویر با کیفیت

موتور	سیم آبی	سیم مشکی
موتور ۱؛ راست شکل	31	33

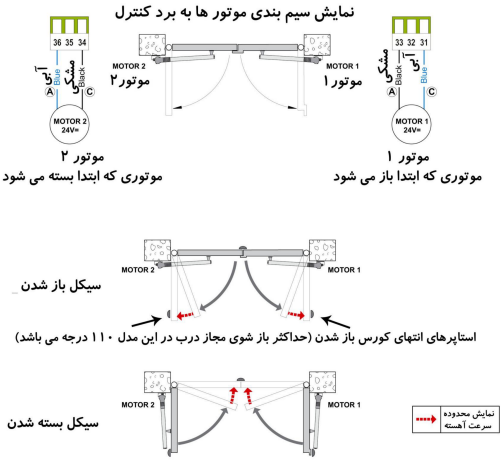
تماس با درب اتوماتیک جوهری

اتصال دو موتور و ترتیب حرکت

موتور	سیم آبی	سیم مشکی
موتور ۲؛ چپ شکل	36	34

هر دو موتور در نقشه ۲۴ ولت مستقیم هستند. موتور ۱، لنگه‌ای را حرکت می‌دهد که باید ابتدا باز شود. موتور ۲ مربوط به لنگه‌ای است که ابتدا بسته می‌شود.

اتصال دو موتور و ترتیب حرکت



پیکان‌های قرمز، محدوده سرعت آهسته را نشان می‌دهند.

دریافت تصویر با کیفیت

کلیدها و منوهای برد

تنظیم برد را پس از پایان نصب مکانیکی و سیم‌بندی انجام دهید. این دستورها برای چیدمان منوهای نشان‌داده‌شده در برگه همین برد هستند.

کلیدها و منوهای برد

کلید	کارکرد
ENTER	ورود به منو یا زیرمنو، انتخاب پارامتر و تأیید مقدار
ESC	خروج از منو یا زیرمنو
UP / DOWN	پیمایش و افزایش یا کاهش مقدار

منوهای اصلی در نمودار به‌ترتیب SF ، RO ، BA ، BC ، AT ، آمده‌اند. پس از انتخاب هر منو با بالا/پایین AP و CC را برای ورود بزنید. در مرحله ذخیره‌ای که در ادامه ENTER مشخص شده، ENTER را ۲ ثانیه نگه دارید تا OK ظاهر شود.

تنظیم سریع و بسته‌شدن اتوماتیک

حالت	مسیر انتخاب
بسته‌شدن اتوماتیک غیرفعال	AT سپس ، H0 سپس ، ENTER (2 s) سپس ، OK
بسته‌شدن اتوماتیک فعال	AT سپس ، H1 سپس ، ENTER (2 s) سپس ، OK

تنظیم سریع و بسته‌شدن اتوماتیک

برای شروع، ENTER را فشار دهید، با بالا/پایین به AT بروید و با ENTER وارد شوید. گزینه H0 یا H1 را انتخاب و با نگه‌داشتن ENTER به مدت ۲ ثانیه ذخیره کنید.

در هر دو حالت تنظیم سریع این برگه، زمان پیش‌فرض بسته‌شدن اتوماتیک یک دقیقه ذکر شده است؛ با غیرفعال‌بودن بسته‌شدن اتوماتیک، این زمان موجب بسته‌شدن خودکار نمی‌شود.

برای تغییر زمان، وارد BA و سپس TC شوید. با UP زمان را زیاد و با DOWN کم کنید؛ در پایان ENTER را ۲ ثانیه نگه دارید تا OK دیده شود.

ثبت ریموت فرمان دولنگه

با ENTER وارد منو شوید و مسیر RO ، سپس SR را انتخاب کنید. ENTER را ۲ ثانیه نگه دارید تا SR چشمک بزند. فقط شستی کانال ۱ ریموت را فشار دهید. پس از OK ، نمایشگر دوباره به SR چشمک‌زن برمی‌گردد و می‌توانید کانال ۱ ریموت‌های دیگر را ثبت کنید. پس از پایان، ESC را بزنید.

ثبت ریموت فرمان دولنگه

ریموت در شکل	محل کانال
کانال ۱	شستی بالای سمت چپ
کانال ۲	شستی بالای سمت راست
کانال ۳	شستی پایین سمت راست

قفل برقی

قفل به ترمینال‌های 0 و 15 متصل می‌شود. برای قفل ۲۴ ولت مستقیم، اتصال مطابق پایه‌های همین خروجی است. برای قفل ۱۲ ولت متناوب، مقاومت سری 8.2 Ω / 5 W لازم است.

مقدار مقاومت قفل ۱۲ ولت

واحد مقاومت در راهنمای رسمی برد E2H، اهم است: عبارت «کیلواهم» در برگه فارسی قدیمی را . 8.2 Ω / 5 W برای این اتصال مبنا نگیرید.

پس از نصب قفل، خروجی آن را از مسیر BC ، سپس EL و

قفل برقی

ظاهر OK را ۲ ثانیه نگه دارید تا ENTER فعال کنید؛ ON شود.

مرجع مشخصات مقاومت: دفترچه فنی سازنده DITEC E2H ، شناسه IP1967EN ، بخش خروجی‌ها و لوازم جانبی.

ریموت نفررو و مقدار بازشو

برای بازکردن فقط موتور ۱ با ریموت، مسیر RO ، سپس SR را انتخاب و ENTER را ۲ ثانیه نگه دارید. هنگام چشمک‌زدن SR ، فقط کانال ۲ ریموت را فشار دهید. پس از تأیید OK ، ثبت کانال ۲ سایر ریموت‌ها ممکن است؛ در پایان ESC را بزنید.

مقدار پیش‌فرض بازشدن نفررو در این برگه ۴۵ درجه است. برای تغییر، وارد BA و سپس RP شوید، مقدار را با بالا/پایین تنظیم کنید و ENTER را ۲ ثانیه نگه دارید تا ذخیره شود.

بسته‌شدن نفررو و تأخیر لنگه‌ها

زمان پیش‌فرض بسته‌شدن اتوماتیک در حالت نفررو، ۳۰ ثانیه ذکر شده است. برای فعال‌کردن و تنظیم آن، وارد AP و سپس AA شوید، ON را انتخاب و با نگه‌داشتن ۲ ثانیه‌ای ENTER، وارد AP تأیید کنید. سپس در همان منوی TP شوید،

بسته‌شدن نفررو و تأخیر لنگه‌ها

زمان را تنظیم و با ENTER ذخیره کنید.

تأخیر بسته‌شدن موتور ۱ نسبت به موتور ۲ در این برگه، پیش‌فرض ۱۰ ثانیه است. برای تغییر آن از مسیر BA ، سپس ENTER استفاده کنید؛ زمان را با بالا/پایین تغییر دهید و TR را ۲ ثانیه نگه دارید تا OK ظاهر شود.