راهنمای راه‌اندازی و تنظیم اپراتور EAD24



اسکن اولیه، نصب تسمه و انکودر، تنظیم سرعت و زمان بازماندن، اتصال تجهیزات و بررسی خطاهای راه‌اندازی کنترل EAD24.

آماده‌سازی مکانیکی و اتصال‌ها

کنترل‌باکس را در محل مناسب نصب و کابل موتور و پالس انکودر را متصل کنید. وقتی کاور باز است و روبه‌روی کنترل‌باکس ایستاده‌اید، هنگر لنگه چپ به شاخه پایین تسمه و هنگر لنگه راست به شاخه بالا متصل می‌شود. مسیر حرکت باید بدون گیر و مانع باشد.

برای اسکن اولیه همین نسخه برد، راهنما اتصال موقت ۲۳ به ۲۴ و ۲۰ به ۲۱ را تعیین می‌کند؛ برای حالت دوم می‌توان کلید تعیین وضعیت را روی اتوماتیک گذاشت. این اتصال‌های آزمایشی جایگزین حسگرهای ایمنی و آزمون تحویل نیستند. شماره ترمینال و نسخه سخت‌افزار پیش از اجرا تطبیق داده شوند.

سیم‌بندی کلید تعیین وضعیت با نقشه همراه همان راهنما انجام شود؛ در متن مرجع تأکید شده که برای این اتصال به نقشه چاپ‌شده روی کنترل‌باکس تکیه نشود.

اسکن اولیه

۰۱ تنظیم وضعیت آغاز

درب را کاملا باز کنید. Speed Close، Speed Open و Open-Time را در مقدار موردنیاز قرار دهید و SLT را تا انتهای جهت ساعت‌گرد بچرخانید.

۰۲ وصل تغذیه و انتظار

برق را وصل کنید. پس از حدود ۵ ثانیه، درب باید آرام در جهت بسته‌شدن حرکت کند؛ بعد از بسته‌شدن کامل، یک بار خودکار باز و دوباره بسته می‌شود.

۰۳ پایان یادگیری

پس از بسته‌شدن کامل، SLT را تا انتهای خلاف ساعت بچرخانید. یک‌بار TEST را بزنید تا چرخه باز و بسته‌شدن آزموده شود.

۰۴ اتصال تجهیزات و آزمون نهایی

با رعایت قطع تغذیه برای سیم‌بندی، کانکتور قفل و باتری موجود و سپس چشم‌های داخل و بیرون، مادون قرمز، ریموت و کلید تعیین وضعیت متصل شوند. عملکرد تمام ورودی‌ها و تجهیزات ایمنی پس از پایان تنظیم آزموده شود.

تغییر سرعت و زمان بازماندن

برای تغییر Speed Close، Speed Open یا Open-Time، پتانسیومتر مربوط را روی مقدار موردنیاز بگذارید؛ ساعت‌گرد افزایش و خلاف ساعت کاهش می‌دهد. SLT را تا انتهای ساعت‌گرد بچرخانید، TEST را بزنید و اجازه دهید یک چرخه کامل انجام شود. پس از بسته‌شدن کامل، SLT را تا انتهای خلاف ساعت برگردانید.

تغییر سرعت و زمان بازماندن

توجه

بدون فشردن TEST یا بدون قرارگرفتن SLT در وضعیت ساعت‌گرد، مقدار تازه ذخیره نمی‌شود. اگر در پایان SLT به انتهای خلاف ساعت برنگردد، طبق راهنما پس از پنج چرخه درب در حالت تمام‌باز می‌ماند.

زمان بازماندن فرمان ریموت، فقط از رایانه یا پروگرامر تغییر می‌کند و پتانسیومتر Open-Time روی آن اثر ندارد. برد برای فرمان‌هایی است که از ورودی‌های دیگر دریافت می‌شوند Open-Time.

عیب‌یابی راه‌اندازی و تغذیه

نشانه	بررسی
درب در انتهای بسته‌شدن آرام نمی‌شود	وجود گیر مکانیکی هنگام اسکن یا اجرای نادرست یادگیری بررسی شود؛ پس از رفع گیر، مراحل اسکن اولیه دوباره انجام شوند
در شروع فقط چند سانتی‌متر حرکت می‌کند و می‌ایستد	کابل پالس انکودر، جاخوردن سوکت و ترتیب سیم‌ها بررسی شوند
با اتصال برق، صدای رله شنیده نمی‌شود	در وضعیت ذکرشده راهنما با سوکت باتری جدا، ورودی کنترل‌باکس توسط فرد واجد صلاحیت اندازه‌گیری شود؛ مقدار این برد حدود ۴۰ ولت DC ذکر شده است. در مقدار نادرست، فیوز تغذیه و سیم‌بندی بررسی شوند

پورت PROG را با برق و باتری جدا وصل کنید؛ پس از جاخوردن کامل کانکتور پروگرامر یا رایانه، تغذیه برقرار شود. اندازه‌گیری تغذیه و تغییر اتصال‌ها باید مطابق همین نسخه برد و توسط تکنسین انجام شود.