



گروه صنعتی بالابان

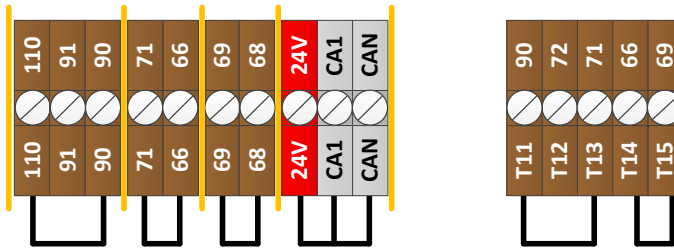
راهنمای نصب و تنظیم تابلو آسانسور

SILiCon

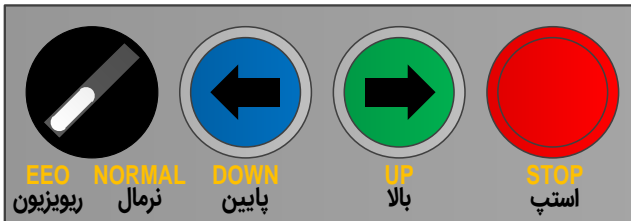


مراحل نصب و راه اندازی تابلو

- ۱- نصب تابلو روی دیوار با استفاده از پیچ و رولپلاک های داخل تابلو
- ۲- نصب مقاومت ترمز: مقاومت ترمز را بالای تابلو و در محلی که برای آن تعبیه شده نصب کنید. سیم های مقاومت ترمز بالای داکت کنار درایو قرار دارند. آن ها را از ترمینال شاخه ای که به آن متصل هستند باز کنید سپس از گلد بالای تابلو عبور داده و به مقاومت ترمز ببندید.
- ۳- بستن سیم های سه فاز و موتور مطابق نقشه داخل تابلو
- ۴- بستن سیم های انکودر به درایو
- ۵- پل کردن موقت مدار ایمنی و سوئیچ های درون چاه آسانسور




- توجه:** پل کردن مدار ایمنی در مرحله راه اندازی اولیه، برای نصب و سیم کشی المان های درون چاه مورد استفاده قرار می گیرد. توجه داشته باشید که پس از انجام کار، تمام سیم های پل را بردارید.
- ۶- روشن کردن تابلو: فیوزهای FM (ولتاژ سه فاز ورودی)، FL (فاز دائم) و FR (فاز غیر دائم) را در وضعیت ON قرار دهید.
 - ۷- کلید گردان پنل پرتابل داخل تابلو را در حالت EEO قرار دهید. قرار دادن کلید گردان پنل پرتابل در حالت EEO باعث پل شدن بخش هایی از مدار ایمنی شامل: بافر، گاورنر، پاراشوت، حد بالا و حد پایین می گردد. این ویژگی منطبق بر "عملکرد برقی اضطراری" (Emergency Electrical Operation) مطابق بند ۴-۲-۱۴ استاندارد EN81 می باشد.



راهنمای نصب و راه اندازی تابلو آسانسور SILiCon

۸- وارد کردن پارامترهای مورد نیاز برای راه اندازی


برای ورود به منوی تنظیمات کلید  را بزنید

Menu > 3. Lift Settings > 1. General Settings >		
1	Number of Floors	تعداد طبقات آسانسور
2	Lift Speed	سرعت آسانسور (m/s)
3	Numerator	شاخص طبقات
Menu > 3. Lift Settings > 3. Door Settings >		
1	Door Type	نوع درب (0: Semi Automatic , 1: Full Automatic)
2	No. of Doors	تعداد درب
Menu > 4. Drive Settings > 1. Motor Settings >		
1	Control Mode	برای موتور گیربکس = CL Vector و برای موتور گیرلس = PM Vector
2	Rated Power	توان نامی موتور (kW)
3	Poles Number	تعداد قطب های موتور
4	Rated Current	جریان نامی موتور (A)
5	Rated Voltage	ولتاژ نامی موتور (V)
6	Rated Frequency	فرکانس نامی موتور (Hz)
7	Rated RPM	دور نامی موتور (RPM)
Menu > 4. Drive Settings > 2. Encoder Settings >		
1	Encoder Type	نوع انکودر (از بین گزینه های: ABZ , SINCOS 1387 , EnDat 1313)
2	Encoder Pulse No	تعداد پالس های انکودر
Menu > 4. Drive Settings > 3. Speed Settings >		
1	High Speed	سرعت دور تند (m/s)
2	Revision Speed	سرعت ریویزیون (m/s)
3	Leveling Speed	سرعت دور کند (m/s)

۹- اتوتیون کردن موتور

از مسیر زیر وارد بخش اتوتیون شده و نوع اتوتیون را انتخاب کنید:

Menu > 5.Functions > 2. Autotune >		
1	IM R static	[موتور گیربکس، زیر بار] اندازه گیری مقاومت استاتور
2	IM RL static	[موتور گیربکس، زیر بار] اندازه گیری مقاومت و اندوکتانس استاتور
3	IM rotary	[موتور گیربکس، بدون بار] اندازه گیری مقاومت و اندوکتانس استاتور و جریان بی باری
4	PM RL static	[موتور گیرلس، زیر بار] اندازه گیری مقاومت و اندوکتانس استاتور
5	PM offset static	[موتور گیرلس، زیر بار] اندازه گیری زاویه آفست
6	PM offset rotary	[موتور گیرلس، بدون بار] اندازه گیری زاویه آفست

پس از انتخاب نوع اتوتیون، اگر مدار ایمنی کامل باشد کنتاکتور RUN بطور خودکار وصل می شود. در این حالت کلید  را بزنید تا فرآیند اتوتیون آغاز شود. در صورتیکه اتوتیون درست انجام شود پیغام Autotune Successful به نمایش در می آید.

برای موتورهای گیربکس (القایی) اتوتیون (IM RL static) 2 را انجام دهید. در صورتیکه امکان برداشتن بار از روی موتور وجود دارد اتوتیون (IM rotary) 3 را انجام دهید.



برای موتورهای گیرلس (PM سنکرون) ابتدا اتوتیون (PM RL static) 4 را انجام دهید. زمان انجام این فرآیند حدود ۴۰ ثانیه است. پس از آن در صورتیکه امکان برداشتن بار از روی موتور وجود دارد اتوتیون (PM offset rotary) 6 و در غیر اینصورت اتوتیون (PM offset static) 5 را انجام دهید.

در **موتورهای گیرلس**، پس از انجام اتوتیون زاویه آفست (5 یا 6)، مقدار پارامتر زیر را یادداشت کنید:

Menu > 4. Drive Settings > 2. Encoder Settings > 4. Encoder Offset

ترمز موتور را بصورت دستی یا الکتریکی (با نگه داشتن همزمان کنتاکتورهای RUN و BR) باز کرده و موتور را کمی حرکت دهید. سپس اتوتیون را تکرار کرده و مقدار پارامتر فوق را با مقدار قبلی مقایسه کنید. در صورتیکه اختلاف دو مقدار بیش از ۱۰ درجه بود جای سیم های U و V موتور را جابجا کرده و مراحل فوق را مجدد انجام دهید. اتوتیون زاویه آفست زمانی درست انجام شده که مقدار پارامتر Encoder Offset در وضعیت های مختلف موتور تقریباً یکسان باشد.

۱۰- حرکت دادن موتور

ابتدا با زدن کلید  از منوی تنظیمات خارج شده و به صفحه اصلی نمایشگر وارد شوید. سپس کلید  را بزنید تا به بخش * Drive Monitoring * برسید. با استفاده از پنل پرتابل داخل تابلو، فرمان حرکت به بالا یا پایین دهید. در صورتیکه جریان موتور که در سطر آخر نمایشگر دیده می شود بیش از جریان نامی موتور بود و موتور به سختی حرکت می کرد:

- برای **موتورهای گیربکس** جای سیم های U و V موتور را جابجا کنید و مجدداً جریان را چک کنید.
- برای **موتورهای گیرلس** این وضعیت بدین معنی است که اتوتیون درست انجام نشده و باید تکرار شود.

توجه- در زمان انجام این کار اطمینان حاصل کنید که ترمز موتور کاملاً باز باشد و مانعی برای حرکت موتور ایجاد نکند.

توضیح: جهت ایمنی بیشتر در حرکت ریویزیون، در هنگام رسیدن به سوئیچ های دورانداز پایین (CA1) و دورانداز بالا (CAN) ، آسانسور متوقف می گردد تا سرویسکار متوجه رسیدن کابین به ابتدا یا انتهای چاه گردد. با رها کردن و دوباره گرفتن شستی های حرکت، می توان تا سر طبقه حرکت را ادامه داد.

توضیح: مطابق بند ۱۴-۱-۳ استاندارد EN81 آسانسور، 0/110V (ترمینال 80) باید به ارت وصل شود تا در صورت بروز اتصال بدنه در مدار ایمنی، فیوز 110V قطع شده و از پل شدن مدار ایمنی جلوگیری کند. توجه داشته باشید که در این حالت تماس دست با اتصالات مدار ایمنی باعث برق گرفتگی می شود. اگر در زمان نصب و سیم کشی تجهیزات مدار ایمنی، این وضعیت برای نصاب مشکل ساز باشد می تواند این اتصال را بطور موقت بردارد. برای این کار سیم زرد ترمینال E (که بین ترمینالهای T08 و T09 قرار گرفته) را باز کنید. توجه داشته باشید که پس از تکمیل سیم کشی، این اتصال را مجدداً برقرار کنید.

۱۱- چیدن آهنرباهای سر طبقه مطابق نقشه داخل تابلو


توضیح: آهن رباها باید به گونه ای قرار گیرند که ورودی سنسور سر طبقه (MSD) در محدوده طبقه وصل و در خارج از محدوده طبقه قطع باشد.

۱۲- فرآیند اندازه گیری طبقات (Learn)

توجه - پیش از انجام فرآیند Learn باید سوئیچ های داخل چاه و آهنربای طبقات نصب و پل های مدار ایمنی برداشته شده باشند.

کابین را در پایین ترین طبقه قرار دهید. توجه کنید که در این حالت ورودی MSD (سنسور طبقه) باید وصل باشد. آسانسور را از حالت ریویزیون خارج کرده سپس از مسیر زیر گزینه Learn را انتخاب کنید:

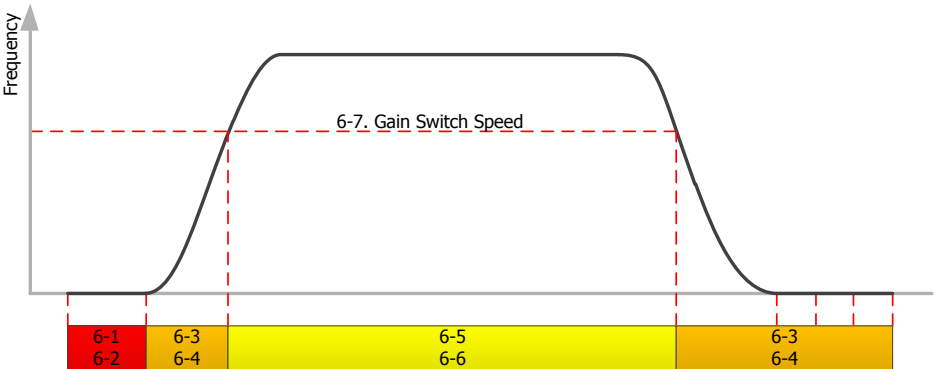
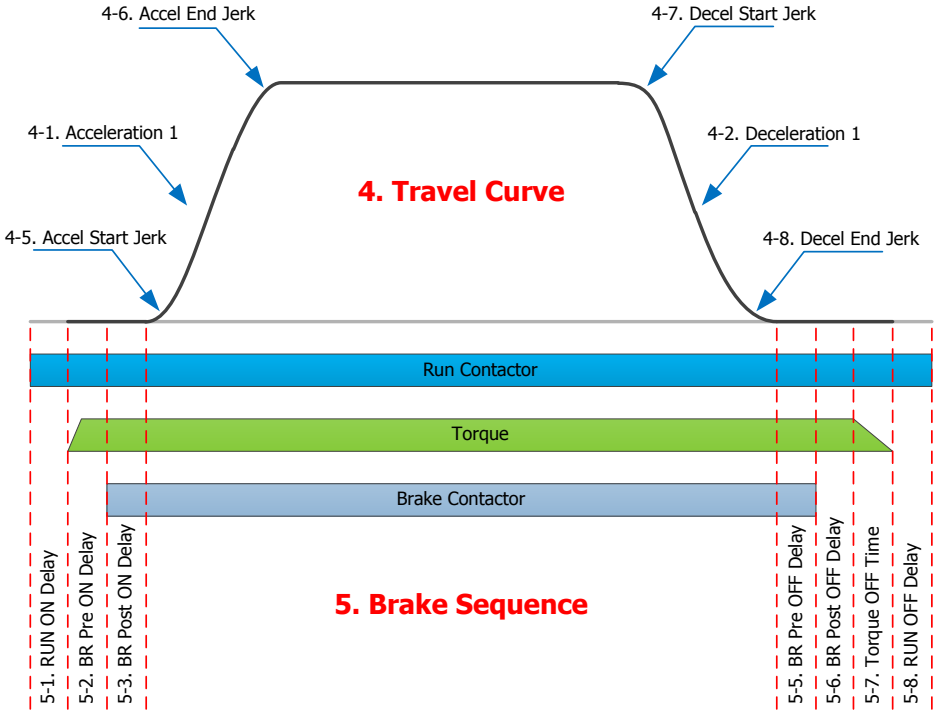
Menu > 5. Functions > 1. Learn

با زدن کلید  شروع فرآیند Learn را تایید کنید. طی این فرآیند، آسانسور تا بالاترین طبقه حرکت کرده و فاصله طبقات و محل قرار گرفتن سنسورهای سر طبقات شناسایی می شوند. در صورتیکه فرآیند Learn به درستی انجام شود در انتها پیغام "Learn Done" به نمایش درخواهد آمد.

۱۳- تنظیم پارامترهای مربوط به حرکت

در صورت نیاز به تغییر پارامترهای مربوط به حرکت از منوهای زیر استفاده کنید:

Menu > 4. Drive Settings >		
4	Travel Curve	برای تنظیم شیب منحنی حرکت (Acceleration ، Deceleration و jerk)
5	Brake Sequence	برای تنظیم زمان بندی باز و بسته شدن ترمز موتور
6	PID Controller	برای تنظیم کنترلر PID و بهبود کیفیت حرکت



6-1. Position Lock P
6-2. Position Lock I

6-3. Start P Gain (start & stop)
6-4. Start I Gain (start & stop)

6-5. Run P Gain
6-6. Run I Gain

Menu > 1. Monitoring		
1	MCB Inputs	ورودی های برد MCB
2	MCB Outputs	خروجی های برد MCB
3	CTB Inputs	ورودی های برد CTB
4	CTB Outputs	خروجی های برد CTB
5	CCB Inputs	ورودی های برد CCB
6	CCB Outputs	خروجی های برد CCB
7	Drive Monitoring	مونیتورینگ درایو
8	Call Requests	احضارهای کابین و طبقات
9	Call Statistics	آمار تعداد احضارهای هر طبقه
10	Floors Height	فاصله طبقات
11	PTC Value	مقدار ورودی PTC موتور
12	Stuck Keys	کلیدهای گیر کرده کابین و طبقات
13	Loadcell Value	مقدار و درصد بار کابین (در صورت اتصال لودسل سریال به تابلو)
14	Serial Comm.	شرایط ارتباط سریال با بردهای CTB، CCB و HCB
15	Drive Comm.	ارتباط سریال درایو
16	Software Version	نسخه نرم افزار بردهای تابلو

Menu > 2. Fault Log		
1	Fault History	تاریخچه خطاها به همراه تاریخ و ساعت بروز خطا
2	Last Fault Data	اطلاعات مربوط به آخرین خطای درایو (ولتاژ، جریان و ... در لحظه وقوع خطا)
3	Fault Counter	تعداد وقوع هر کدام از خطاها
4	Floor's Fault	تعداد وقوع خطا در هر طبقه
5	Fault Reset	پاک کردن تاریخچه خطاها

Menu > 4. Functions		
1	Learn	فرآیند اندازه گیری طبقات
2	Autotune	فرآیند اندازه گیری مشخصات موتور
3	User Settings	تنظیمات کاربر (لیست پارامترهایی که مقدارشان نسبت به مقدار پیش فرض تغییر کرده)
4	Date & Time	تنظیم تاریخ و ساعت
5	Test Mode	غیرفعال کردن احضار طبقات و درب برای آزمایش کارکرد درست آسانسور
6	Floor Define	فعال کردن حالت تنظیم شماره طبقه برای زمانی که شستی طبقات سریال باشد
7	Loadcell Setup	تنظیم لودسل
8	Drive Reset	ریست کردن درایو
9	Save Lift Setup	ذخیره کردن پارامترهای تنظیمی آسانسور
10	Save Drive Setup	ذخیره کردن پارامترهای تنظیمی درایو
11	Set Lift Default	بازگرداندن پارامترهای تنظیمی آسانسور به مقادیر پیش فرض
12	Set Drive Default	بازگرداندن پارامترهای تنظیمی درایو به مقادیر پیش فرض

راهنمای نصب و راه اندازی تابلو آسانسور SILiCon

Menu > 3. Lift Settings > 1 ~ 7

1	General Settings		
		1	Number of Floors
		2	Lift Speed
		3	Service Mode
		4	Numerator
		5	Collect Mode
		6	Level Sensor Type
		7	Stop Mode
		8	Call Clear Mode
		9	Call Canceling
		10	Fire Mode
		11	Fire Floor
		12	Park Floor
		13	VIP Floor
		14	Security Floor
		15	Car Active Keys
		16	Hall Active Keys
		17	PTC Error Level
		18	Buzzer Enable
		19	Car Dir Effect
		20	Hall Dir Effect
		21	UP Short Floors
		22	DN Short Floors

2	Time Settings		
		1	Travel Time
		2	Standby Time
		3	Park Time
		4	RUN K Off Delay
		5	Rev Creep Time
		6	4BS Detect Time
		7	Call Wait Time
		8	Brake Half Bridge
		9	Fan Time
		10	Night Time Begin
		11	Night Time End
		12	DO Key Error
		13	Photocell Error
		14	Safety Debounce
		15	PM Motor SC

3	Door Settings		
		1	Door Type
		2	No. of Doors
		3	Door Park Mode
		4	Door Close Time
		5	Door Open Time
		6	Passenger Time
		7	Door Cam Time
		8	ADO Mode
		9	Obstacle Msg Dly
		10	Door 1 Floors
		11	Door 2 Floors
		12	Door 3 Floors

4	Voice Settings		
		1	Announce Mode
		2	Music Mode
		3	Volume Level
		4	Night Volume
		5	Music Select Mode
		6	Music Set

5	Access Settings		
		1	Password 1
		2	Password 2
		3	Starts Limit
		4	Custom Features

6	Group Settings		
		1	Group Mode
		2	Top Floor
		3	Bottom Floor
		4	Duty Time

7	Loadcell		
		1	Car Load(Persons)
		2	Car Load(Kg)
		3	No-Load Percent
		4	Full-Load Percent
		5	Overload Percent
		6	Zero Load Value
		7	Rated Load Value

راهنمای نصب و راه اندازی تابلو آسانسور SILiCon

Menu > 3. Lift Settings > 8 ~ 11

8	IO Config		
		1	Inputs Logic
		2	Feedbacks Logic
		3	Feedback Monitor
		4	MCB IN1
		5	MCB IN2
		6	MCB IN3
		7	MCB OUT1
		8	MCB OUT2
		9	MCB OUT3
		10	CTB IN1
		11	CTB IN2
		12	CTB IN3
		13	CTB IN4
		14	CTB IN5
		15	CTB OUT1
		16	CTB OUT2
		17	CTB OUT3
		18	CTB OUT4
		19	CCB IN1
		20	CCB IN2
		21	CCB IN3
		22	CCB IN4
		23	CCB IN5
		24	CCB IN6
		25	CCB IN7
		26	CCB IN8
		27	CCB OUT1
		28	CCB OUT2
		29	CCB OUT3
		30	CCB OUT4
		31	CCB OUT5

9	Distances		
		1	Level Plate
		2	CA1 Distance
		3	CAN Distance
		4	CB1 Distance
		5	CBN Distance
		6	CC1 Distance
		7	CCN Distance
		8	Wrong Floor Range
		9	Stop Precision
		10	Creep Distance
		11	Level Offset UP
		12	Level Offset DN

10	Level Fine Tune		
		1	FL-01 (xx) DOWN
		2	FL-02 (xx) UP
		3	FL-02 (xx) DOWN
		4	FL-03 (xx) UP
		5	FL-03 (xx) DOWN
		
		
		2n	FL-n (xx) UP

xx : Floor numerator n : Number of Floors

11	Floors Height		
		1	Floor 1 Height
		2	Floor 2 Height
		3	Floor 3 Height
		4	Floor 4 Height
		
		n	Floor n Height

n : Number of Floors

Menu > 4. Drive Settings > 1 ~ 7

1	Motor Settings	1	Control Mode
		2	Rated Power
		3	Poles Number
		4	Rated Current
		5	Rated Voltage
		6	Rated Frequency
		7	Rated RPM
		8	No Load Current
		9	Rated Slip
		10	Line Resistance
		11	Leak Inductance

2	Encoder Settings	1	Encoder Type
		2	Encoder Pulse No
		3	Pulse Direction
		4	Encoder Offset
		5	Encoder Filter

3	Speed Settings	1	High Speed
		2	Revision Speed
		3	Leveling Speed
		4	Running Speed 2
		5	Rescue Speed
		6	Running Speed 4
		7	Level-Set Speed

4	Travel Curve	1	Acceleration 1
		2	Deceleration 1
		3	Acceleration 2
		4	Deceleration 2
		5	Accel Start Jerk
		6	Accel End Jerk
		7	Decel Start Jerk
		8	Decel End Jerk
		9	EMG Stop Decel.
		10	Dwell Speed
		11	Dwell Time

5	Brake Sequence	1	RUN ON Delay
		2	BR Pre ON Delay
		3	BR Post ON Delay
		4	BR OFF Frequency
		5	BR Pre OFF Delay
		6	BR Post OFF Delay
		7	Torque OFF Time
		8	RUN OFF Delay

6	PID Controller	1	Position Lock P
		2	Position Lock I
		3	Start P Gain
		4	Start I Gain
		5	Run P Gain
		6	Run I Gain
		7	Gain Switch Speed
		8	Speed Loop Delay
		9	Motoring Limit
		10	Regen Limit
		11	Zero Lock Gain
		12	Current Gain

7	Advanced Settings	1	Input Phase Loss
		2	Phase Loss Level
		3	Output Phase Loss
		4	Ground Fault
		5	Carrier Frequency
		9	Position Lock EN
		11	220V Operation
		12	Max. Frequency
		14	Overload Time
		15	Over-Torque EN
		16	Over-Torque %
		17	Over-Torque Time
		18	OS1 Error Enable
		19	OS1 Threshold
		20	OS1 Detect Time
		21	OS2 Error Enable
		22	OS2 Threshold
		23	OS2 Detect Time

کد خطا	خطا
ER-01	SC1: Lift Well
	مدار سری ایمنی داخل چاه قطع است. - مدار ایمنی بین ترمینال های 110 تا 90 را بررسی کنید. - وصل بودن کلید استپ روی پنل ریویزیون داخل تابلو را چک کنید. - ولتاژ بین ترمینال های 110 و T10[80] را اندازه گیری کنید. در صورت نداشتن ولتاژ، فیوز 110V روی برد فیوز را چک کنید. در صورت سالم بودن فیوز، ولتاژ های ورودی (220V AC) و خروجی (110V AC) ترانس تابلو را چک کنید.
ER-02	SC2: Parachute
	کنتاکت پاراشوت کابین قطع است یا در حین حرکت قطع شده است.
ER-03	SC3: Cabin Stop
	کلید استپ روی کابین قطع است یا در حین حرکت قطع شده است.
ER-04	SC4: Hall Door
	کنتاکت دو شاخه درب طبقه (درب لولایی) در حین حرکت قطع شده است.
ER-05	SC5: Cabin Door
	کنتاکت درب کابین در حین حرکت قطع شده است.
ER-06	SC6: Hall Lock
	قفل درب طبقه (درب های لولایی) یا کنتاکت درب طبقه (درب های اتوماتیک) در حین حرکت قطع شده است.
ER-07	Safety Interrupt
	قطع و وصل سریع مدار ایمنی در حین حرکت - قسمت هایی از مدار ایمنی مانند کنتاکت درب یا قفل طبقات، کنتاکت درب کابین و ... که احتمال قطع و وصل آن ها در حین حرکت وجود دارد را بررسی کنید.
ER-08	RUN K Cut
	کنتاکتور موتور در حین حرکت به دلایلی غیر از قطع شدن سری ایمنی قطع شده است. - سالم بودن کنتاکتور RUN بررسی شود. - سیم کشی فرمان کنتاکتور RUN بررسی شود.
ER-09	Door Lock Timeout
	خطای قفل درب. توضیح: در زمان بسته شدن درب اگر کنتاکت درب کابین وصل شود اما پس از گذشت زمان تعریف شده در پارامتر Door Cam Time، قفل درب طبقه (درب های لولایی) یا کنتاکت درب طبقه (درب های اتوماتیک) وصل نشود این خطا نمایش داده می شود. در صورت نیاز مقدار پارامتر Door Cam Time را افزایش دهید.

راهنمای نصب و راه اندازی تابلو آسانسور SILiCon

کد خطا	خطا
ER-10	Car Door Bridge
<p>خطای باز نشدن درب کابین در زمان توقف در طبقه</p> <ul style="list-style-type: none"> - کنتاکت درب کابین پل شده است. (ترمینال های 66 و 69) - فرمان درب درست سیم کشی نشده است. - کنترل درب عمل نمی کند یا در حالت دستی قرار دارد. 	
ER-11	Drive Fault
خطای درایو	
ER-12	Drive RUN Command
<p>خطای عدم ارسال فرمان حرکت از طرف درایو</p> <ul style="list-style-type: none"> - تنظیمات درایو را بررسی کنید. 	
ER-13	CA1 & CAN are Active
سوئیچ های دورانداز بالا (CAN) و پایین (CA1) همزمان قطع هستند.	
ER-14	UP Limit Switch Cut
حد نرم افزاری بالای چاه در حین حرکت قطع شده است.	
ER-15	DN Limit Switch Cut
حد نرم افزاری پایین چاه در حین حرکت قطع شده است.	
ER-16	Level Sensor
<p>آسانسور در پایین ترین یا بالاترین طبقه قرار گرفته اما سنسور طبقه قطع است.</p> <ul style="list-style-type: none"> - چیدمان آهن رباهای طبقه اشتباه است. توجه داشته باشید که سنسور باید در محدوده طبقه وصل باشد. - سنسور طبقه خراب است. 	
ER-17	Brake Switch
<p>خطای فیدبک سوئیچ ترمز</p> <ul style="list-style-type: none"> - سیم کشی سوئیچ ترمز اشتباه است. - منطق عملکرد سوئیچ ترمز (NO یا NC) در پارامتر Inputs Logic درست تعریف نشده است. - ترمز موتور باز نشده است. 	
ER-18	Abnormal Move
حرکت غیرعادی آسانسور در حالت توقف	

راهنمای نصب و راه اندازی تابلو آسانسور SILiCon

کد خطا	خطا
ER-19	FL No. Mismatch
تعداد طبقات شمارش شده در فرآیند Learn با تعداد تعریف شده در پارامتر Number of Floors مطابقت ندارد. - چیدمان آهن رباهای طبقات اشتباه است. - مقدار پارامتر Number of Floors اشتباه تنظیم شده است.	
ER-20	Rev Main & Cabin
ریویزیون تابلو و کابین همزمان فعال هستند	
ER-21	Encoder Pulse Cut
خطای عدم دریافت پالس انکودر در حین حرکت	
ER-22	Pulse Direction
جهت حرکت آسانسور با جهت پالس های انکودر مطابقت ندارد.	
ER-23	Travel Timeout
زمان حرکت آسانسور بیش از حد مجاز (پارامتر Travel Time) بوده توضیح: این خطا فقط زمانی وجود دارد که ویژگی مربوط به آن از منوی تنظیمات فعال شود. در این حالت خطا بصورت خودکار ریست می شود. اما در صورتیکه این خطا ۳ بار متوالی رخ دهد باید بصورت دستی ریست شود.	
ER-24	Travel Time Error
زمان حرکت آسانسور بیش از حد مجاز (پارامتر Travel Time) بوده - عملکرد سنسور تراز طبقه (Level) بررسی گردد. - چیدمان آهن رباها بررسی شود. - مقدار پارامتر Travel Time در منوی تنظیمات چک شود. توضیح: در این حالت باید آسانسور خاموش و روشن یا ریویزیون گردد تا خطا برطرف شود.	
ER-25	Wrong Landing
در زمان توقف، آسانسور خارج از محدوده Level طبقه توقف کرده	
ER-26	RUN K Release
خطای قطع نشدن کنتاکتور موتور. کنتاکتور قبل از شروع حرکت وصل است.	
ER-27	BRAKE K Release
خطای قطع نشدن کنتاکتور ترمز. کنتاکتور قبل از شروع حرکت وصل است.	
ER-28	RUN K Apply
خطای وصل نشدن کنتاکتور موتور. کنتاکتور پس از حرکت وصل نشده است.	
ER-29	BRAKE K Apply
خطای وصل نشدن کنتاکتور ترمز. کنتاکتور پس از حرکت وصل نشده است.	

راهنمای نصب و راه اندازی تابلو آسانسور SILiCon

کد خطا	خطا
ER-30	Motor Overheat
<p>داغ شدن بیش از حد موتور</p> <p>- عملکرد فن موتور را بررسی کنید.</p> <p>- اگر موتور خنک است اما هنوز خطا وجود دارد ترمینال های PTC و GND را چک کنید اگر خطا برطرف نشد برد تابلو آسیب دیده و باید تعویض گردد. اگر خطا بر طرف شد ابتدا پل ترمینال های PTC و GND را بردارید سپس مقدار پارامتر PTC Error Level را افزایش دهید در صورت باقی ماندن خطا، مقاومت PTC موتور آسیب دیده است.</p>	
ER-31	Serial Err CTB
<p>خطای ارتباط سریال با برد جعبه ریویزیون (CTB)</p> <p>- اتصال سیم های ارتباط سریال در تراول کابل (T02 و T03) و ترتیب بسته شدن آن ها را چک کنید.</p>	
ER-32	Serial Err CCB
<p>خطای ارتباط سریال با برد احضار کابین (CCB)</p> <p>- اتصال کابل ۶ رشته بین برد CCB و CTB را بررسی کنید.</p>	
ER-33	Serial Err HCB
<p>خطای ارتباط سریال با برد احضار طبقات (HCB)</p>	
ER-34	Serial Err Drive
<p>خطای ارتباط سریال با درایو</p>	
ER-35	Serial Err Loadcell
<p>خطای ارتباط سریال با لودسل</p>	
ER-36	Serial Err Group
<p>خطای ارتباط سریال دوبلکس</p>	
ER-40	Power Failure
<p>قطع ورودی سه فاز تابلو</p>	
ER-41	Photocell Error
<p>فتوسل بطور دائم وصل است.</p> <p>- خراب بودن فتوسل یا وجود مانع در مسیر فتوسل یا وجود گرد و غبار روی فتوسل</p> <p>- تعریف اشتباه منطق ورودی فتوسل در پارامتر Inputs Logic</p>	
ER-42	DO Key Error
<p>شستی بازشو درب (DOK) بطور دائم وصل است.</p> <p>- گیر کردن شستی DO درب</p> <p>- تعریف اشتباه منطق ورودی شستی DOK در پارامتر Inputs Logic</p>	



گروه صنعتی بالابان

آدرس دفتر: تهران - شهرک غرب - بلوار دادمان - بعد از خیابان درختی -

کوی جهاد - پلاک ۶ - واحد ۴

وب سایت: www.pbsanat.com

تلفن: ۰۲۱ - ۹۶۶۲۱۴۸۰