

● راهنمای نصب مکانیکی

مشخصات مکانیکی

مشخصات فنی مکانیکی را در جدول ۱ ملاحظه فرمایید.

DC - ۳۰ ولت	تغذیه موتور
۴۰ وات	قدرت موتور
۳/۵ A	قدرت کششی
۱۸۰۰ نیوتن متر	گشتاور موتور نیوتن
گریس	نوع روغن کاری
۳۰۰ میلیمتر	چرخش کاری شفت
+۷۰ -۲۰ الی	درجه حرارت کاری
الکترومکانیکی	سویچ محدود کننده
Optic Encoder	سنسور تشخیص مانع
۰/۹۸	سرعت
۵۴ IP	سطح ایمنی
۱۳ ثانیه	زمان چرخش ۹۰ درجه
۲۶	چرخه کاری
D	کلاس موتور
۹/۵ کیلوگرم	وزن
۱۰۶ ارتفاع: ۸۶۰ عرض: ۹۵ طول:	ابعاد کلی (میلیمتر)
غیر قابل استفاده	استفاده در محیط های اسیدی - شور
۸۰۰ کیلوگرم	ماکزیمم وزن جایجا کننده

جدول - ۱

● فهرست

- مشخصات مکانیکی ۲
- نمای کلی چگونگی نصب ۳
- محتوای جعبه ۴
- حدودیت های استفاده از جک بر حسب -
- طول و وزن درب ۵
- چگونگی نصب جک بر روی درب و فاصله ها ۶
- چگونگی اتصال قطعه L ۷
- چگونگی اتصال قطعه T ۸
- چگونگی نصب جک بر روی قطعه T ۹
- تغییر مکان STOP ۱۰
- آزاد کردن قفل ۱۱
- راهنمای نصب جعبه برد اصلی ۱۲
- نحوه اتصالات برد کنترلی ۱۳
- کانکتور تغذیه برد کنترلی ۱۴
- کانکتور مربوط به جک ها ۱۱
- کانکتور مربوط به سنسور I.R ۱۲
- کانکتور مربوط به فلاشر، ورودی و چفت در ۱۳
- راه اندازی دستگاه ۱۴
- حالت تنظیمات فشار مانع و زمان تأخیر بستن دربها ۱۵
- تنظیمات کنترل از راه دور (ریموت) ۱۶
- پاک کردن حافظه قسمت ریموت ۱۷
- معرفی ریموت جدید ۱۸
- حذف نمودن ریموت های یک واحد ۱۹
- عملکرد دستگاه ۱۹
- نمونه برداری دستگاه ۲۰
- باز و بسته نمودن دربها ۲۰
- تشخیص مانع ۲۱
- ریست کردن موقعیت دربها ۲۱
- بازگشت به تنظیمات کارخانه ۲۱

● امکانات

جک های الکترومکانیکی جهت درب های لو لایی همراه سنسور تشخیص مانع، فلاشر، ریموت و آنتن

۱- استحکام بالا و تهیه از بهترین مواد اولیه.

۲- موتور قدرتمند DC.

۳- مدار فرمان هوشمند که دارای پروسسور پیشرفته می باشد.

۴- امکان حذف ریموت های یک واحد (این قابلیت موجب می شود که در زمانی که یکی از ریموت ها

مفقود شود همان ریموت حذف شود و دیگر نیاز به حذف تمامی ریموتها نمی باشد).

۵- نشان دهنده LCD جهت عملکرد دستگاه.

۶- برنامه ریزی ساده.

۷- قابلیت تشخیص مانع توسط جک ها (در زمانی که سنسورهای تشخیص مانع عمل نمی کند

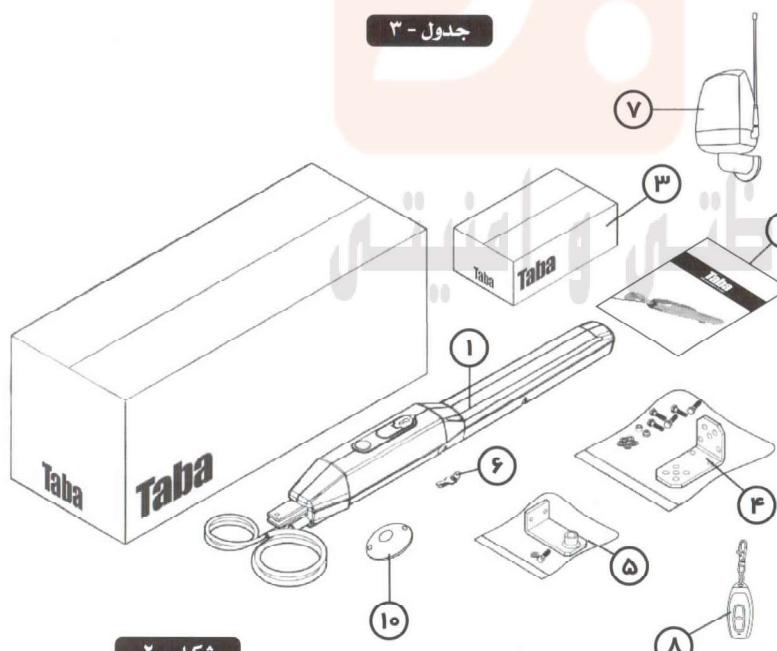
خود جک مانع را تشخیص می دهد و از آسیب رساندن به وسایل نقلیه جلوگیری می شود).



محتوای کارتون

۲	جک های الکترومکانیک خطی	۱
۱	دفترچه راهنمای نصب	۲
۱	دستگاه کنترل کننده اصلی	۳
۲	نبشی L شکل انتهایها(همراه پیچ و مهره)	۴
۲	قطعه T شکل ابتدایها(همراه پیچ و واشر)	۵
۲	کلید آزاد کن	۶
۱	دستگاه فلشر	۷
۲	ریموت کنترل	۸
۸	پیچ و روپلاک نصب جعبه - فلشر	۹
۱	سنسور تشخیص مانع	۱۰

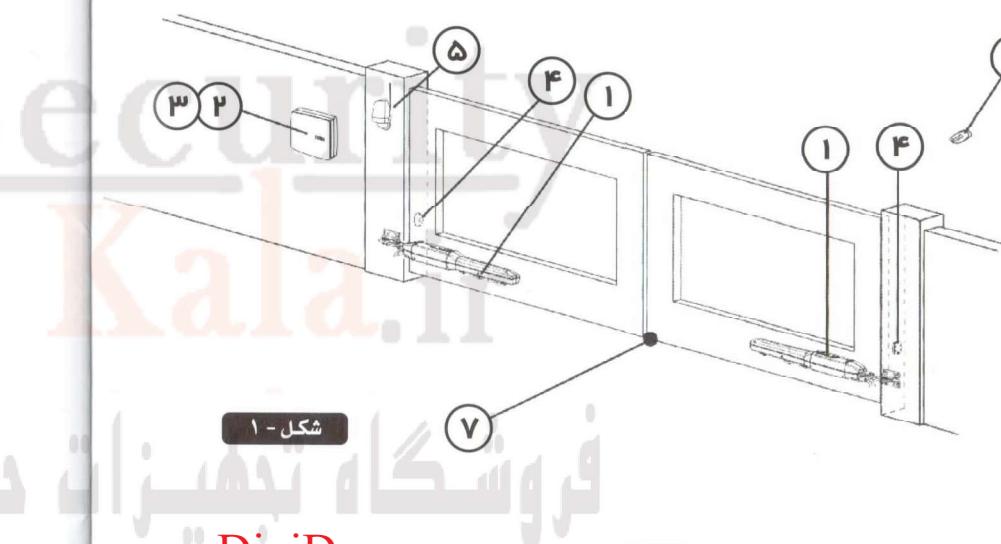
جدول - ۳



شکل - ۲

نماهای کلی چگونگی نصب

در شکل زیر شماتیکی کلی چگونگی نصب کالیه عناصر در محل های مشخص شده نمایش داده شده است.



شکل - ۱

www.DigiDsc.com
02144748478
02144757973
02144929013
09123036082

جک های الکترومکانیک خطی	۱
واحد کنترل کننده	۲
واحد گیرنده رادیویی	۳
سنسور تشخیص مانع	۴
فلشر	۵
ریموت	۶
نگهدار مکانیکی	۷

جدول - ۲

ISO 10004-2010
TUV NORD
TUV GERMANY



TÜV
TESTING
C920201

CE
TUV
GERMANY



TABA
TABA
TABA



11
ماه کار

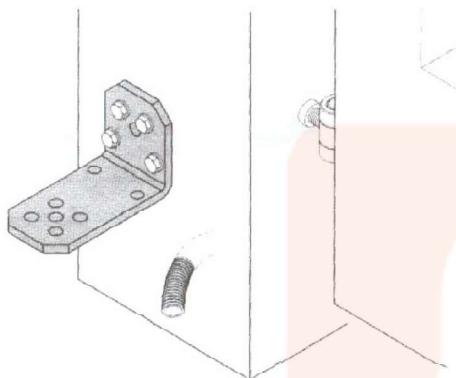


۱۸
ماهه کارا راتسا



چگونگی اتصال قطعه L

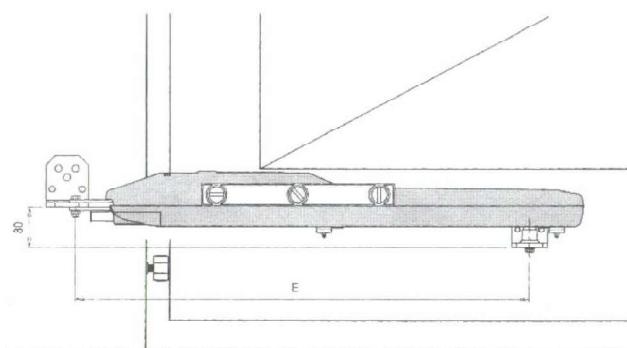
در شکل شماره ۵ چگونگی نصب نبشی L در انتهای درب به نمایش در آمده است همانطور که مشاهده می کنید این نبشی را می توان هم بوسیله پیچ و هم بوسیله جوشکاری نصب نمود. لازم به ذکر است فاصله های مندرج در جدول شماره ۵ بایستی رعایت شود.



شکل - ۵

چگونگی اتصال قطعه T

قطعه T در ابتدای درب به فاصله ۷۴/۵ سانتیمتری از انتهای جک نصب می گردد. (مطابق شکل و جدول ۶) لازم به ذکر است جک بایستی مطابق شکل ۶ تراز باشد برای این کار ابتدا جک را بر روی نبشی L مطابق شکل ۸ نصب کرده و سپس تراز را روی جک قرار می دهیم و قطعه T شکل را بر روی درب نصب می کنیم.

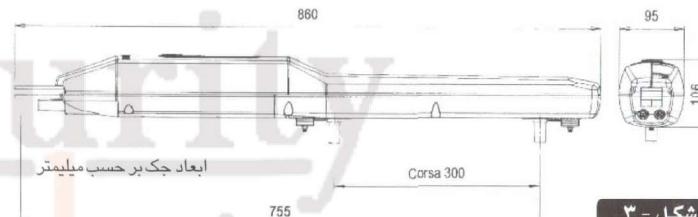


شکل - ۶

محدودیت های استفاده از جک بر حسب طول و وزن درب

ماکریزم طول درب بر حسب کیلوگرم	ماکریزم وزن جابجا کننده بر حسب متر
۲	۸۰۰
۲/۵	۶۰۰
۳	۴۰۰

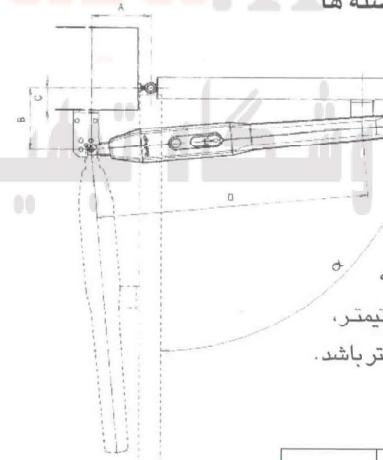
جدول - ۴



شکل - ۳

چگونگی نصب جک بر روی درب و فاصله ها

در جدول شماره ۵ تمامی فاصله ها جهت نصب جک بر روی درب نمایش داده شده است. A و B مهمترین فاکتور برای نصب می باشند که بایستی در رعایت آنها دقت کافی بعمل آید به عنوان مثال برای باز شدن ۹۰ درجه A برابر ۱۴ سانتیمتر، B برابر ۱۴ سانتیمتر، C حداقل ۹ سانتیمتر و D برابر ۷۵/۵ سانتیمتر باشد.



شکل - ۴

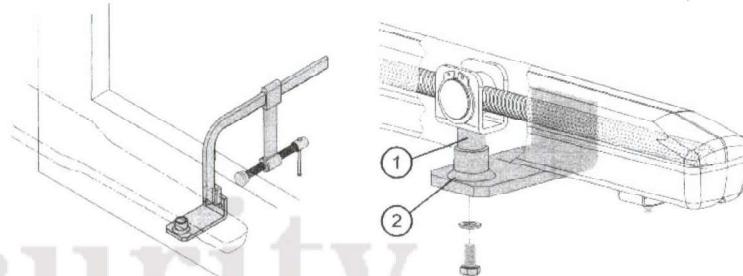
جدول - ۵

D (mm)	C (mm)	B (mm)	A (mm)	باز شدن OPENING
۷۰۵	۹۰	۱۴۰	۱۴۰	۹۰
۷۵۵	۵۰	۱۰۰	۱۴۰	۱۲۰



چگونگی نصب جک بر روی قطعه T

پس از نصب قطعه T شکل در ارتفاع مشخص شده در شکل ۶، ابتدا جک را مطابق شکل ۷ (شماره ۱) در داخل قطعه T شکل جای می‌دهیم سپس پیچ همراه واشر را مطابق شکل ۷ (شماره ۲) نصب می‌کنیم.

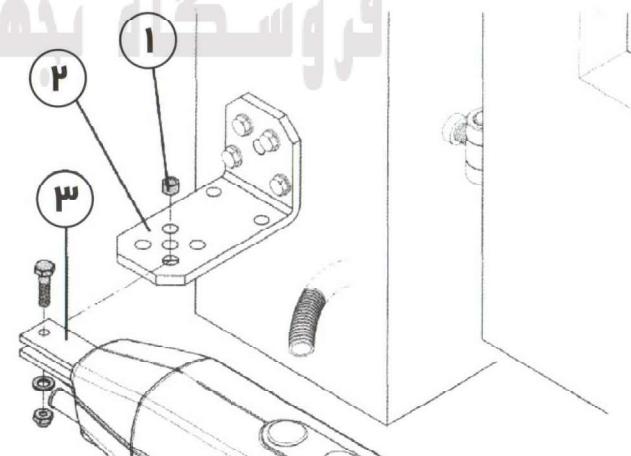


شکل - ۷

چگونگی نصب جک بر روی قطعه L

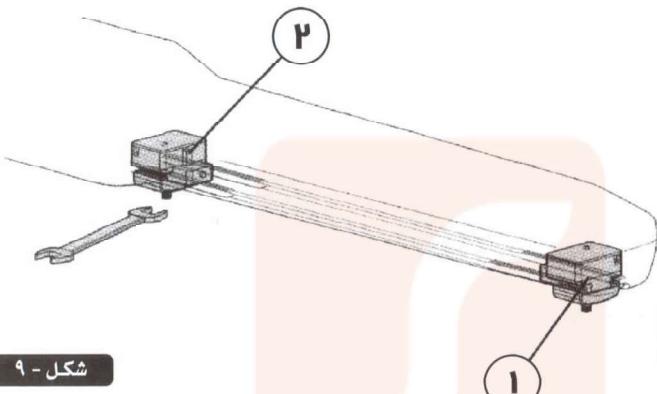
با اینستی بوش را در سوراخ مشخص شده قرار داده سپس انتهای جک را روی L قرار داده و پیچ و مهره را نصب کنیم.

شکل - ۸



تغییر مکان STOP

برای تغییر مکان STOP بایستی به وسیله آچار شماره ۱۰ مهره روی زبانه جک را باز کنیم و سپس مکان زبانه را تغییر دهیم و بعد از تغییر، مهره را بیندیم. (شکل ۹)

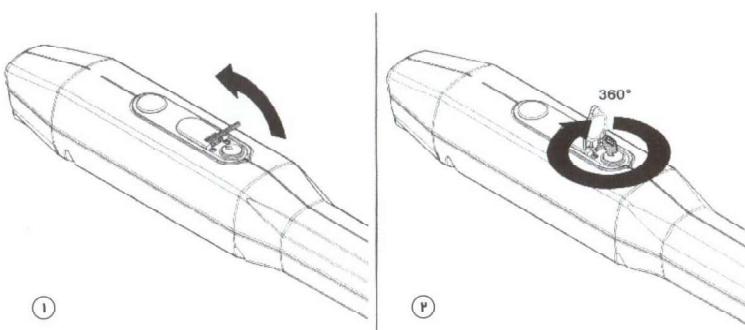


شکل - ۹

آزاد کردن قفل

این قفل زمانی بکار می‌رود که بعلت قطع برق و ... جک قادر به باز شدن نیست با آزاد کردن قفل میتوان بصورت دستی درب را باز و بسته کرد. برای آزاد کردن قفل بصورت مکانیکی بایستی ابتدا ذوب قفل را باز کرده کلید را در داخل آن قرار داده و ۳۶۰ درجه بچرخانیم تا جک آزاد شود سپس درب را باز یا بسته می‌کنیم برای قفل کردن مجدد بایستی کلید را عکس جهت قبلی بچرخانیم.

شکل - ۱۰



۱





۱۴
ماهیار

ISO 10004-2010
سازمان رسانی صنعتی
سازمانی ملی استاندارد ایران



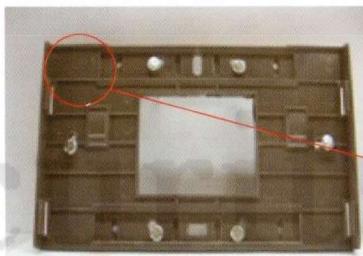
TUV NORD
ISO 9001:2008

CE
C920201



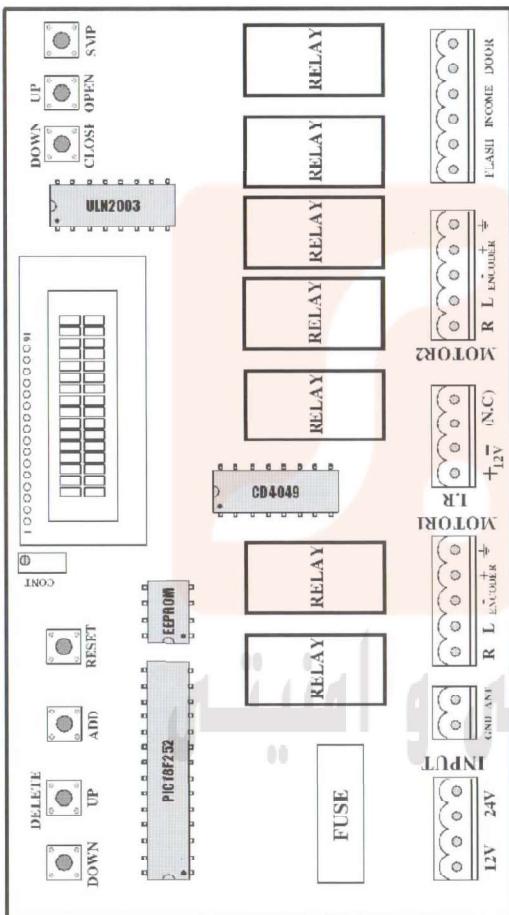
راهنمای نصب جعبه‌ی برد اصلی

- همانطور که در شکل زیر ملاحظه می‌فرمایید برای نصب جعبه برد اصلی بایستی ابتدا برآکت جعبه نصب شود.



نحوه اتصالات برد کنترلی

شمای ظاهری برد کنترلی این دستگاه در شکل ۱۱ به نمایش درآمده است.



شکل - ۱۱

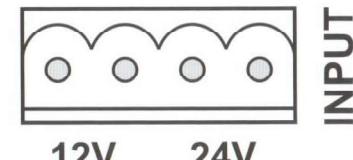
این برد با استفاده از آخرین تکنولوژی روز، میکروکنترلرهای صنعتی DSPIC طراحی و ساخته شده است.

در ادامه به چگونگی اتصال برد کنترلی به اجزای مختلف دربازکن می‌پردازیم.



کانکتور تغذیه برد کنترلی

شکل ۱۲، کانکتور مربوط به تغذیه برد کنترلی را به نمایش درآورده است.

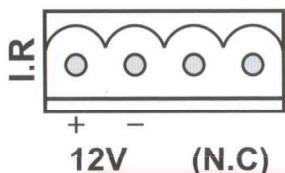


شکل - ۱۲

شکل - ۱۵

کانکتور مربوط به سنسور I.R

نمای ظاهری کانکتور مربوط به سنسور I.R در شکل ۱۵ به نمایش درآمده است.



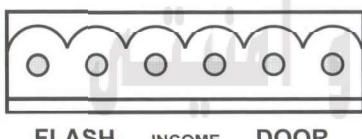
پایه های + و - این کانکتور، دارای ولتاژ ۱۲ ولت است و باید به ترتیب به پایه های تغذیه سنسور I.R متصل گردد.

دو پایه ای که با N.C نشان داده شده است باید به کنتاکت NORMALY CLOSE رله سنسور I.R متصل گردد.

می توان به جای این کار پایه انتهائی سمت راست این کانکتور را به گونه ای به خروجی سنسور I.R متصل نمود که در صورتی که مانعی بین سنسور I.R قرار نداشته باشد این پایه زمین بوده و در غیر این صورت به ولتاژ ۱۲ ولت متصل گردد.

کانکتور مربوط به فلاشر، ورودی و چفت در

نمای ظاهری این کانکتور در شکل ۱۶ به نمایش درآمده است.



شکل - ۱۶

پایه هایی از این کانکتور که با عبارت FLASH نشان داده شده اند، به کنتاکت NORMAL OPEN برد کنترلی متصل شده اند بنابراین جهت اتصال فلاشر به برد کنترلی می توان از هر فلاشر با تغذیه ۲۲۰ ولت و ۱۲ ولت استفاده نمود.

برای این کار باید یک سیم تغذیه را مسقیماً به فلاشر متصل نمود و سیم دیگر تغذیه را به یکی از این دو پایه کانکتور و پایه دیگر کانکتور را به فلاشر متصل نمود.

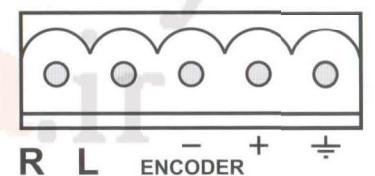
نحوه اتصال پایه های INCOME نیز همانند پایه های فلاشر است.

پایه های DOOR، باید به چفت درب یک متصل گردد تا در زمان مورد نیاز چفت درب را باز نماید. ولتاژ خروجی این پایه ها ۲۴ ولت می باشد.

این کانکتور جهت اتصال ترانس به برد کنترل می باشد. دو پایه سمت چپ این کانکتور، باید به خروجی ۱۲ ولت ترانس (سیمهای آبی رنگ) و دو پایه سمت راست آن، باید به خروجی ۳۰ ولت (سیمهای زرد رنگ) متصل گردد.

کانکتور مربوط به جک ها

نمای ظاهری کانکتور مربوط به جک یک (جک متصل شده به درب یک) در شکل ۱۳ به نمایش درآمده است.



شکل - ۱۳

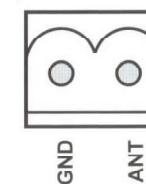
شکل - ۱۷

این کانکتور باید به جکی متصل گردد که بر روی درب دارای چفت (درب یک) نصب شده است. در این کانکتور، دو پایه سمت چپ که با حروف R و L نشان داده شده اند جهت اتصال به سیمهای تغذیه موتور جک ها است. نحوه اتصال این دو پایه بین صورت است که سیم آبی رنگ و سیم قوه ای رنگ جک یک باید به ترتیب به پایه های R و L متصل گردد. اگر این سیمهای بر عکس بسته شوند، جهت حرکت درب یک معموس خواهد بود. سه پایه دیگر این کانکتور جهت اتصال به انکوادر موتور جک است. سیم زرد رنگ و سیاه رنگ جک یک باید به پایه های + و - متصل گردد و پایه آخر بدنه برد کنترلی است و در صورتی که از سیم شیلد جهت اتصال انکوادر جک استفاده شود، بدنه سیم مذکور باید به این پایه متصل گردد. نحوه اتصال سیمهای جک دو (جک متصل شده به درب دو) نیز همانند توضیحات فوق است.

کانکتور تغذیه برد کنترلی

در شکل ۱۴ کانکتور آتنن به نمایش درآمده.

مغزی سیم RG58 را به ANT و شیلد سیم را به GND متصل نمایید.



شکل - ۱۴

شکل - ۲۰



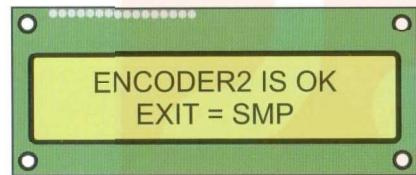
اگر جهت حرکت درب یک خلاف جهت توضیحات فوق باشد ، سیمهای R و L موتور یک به صورت معکوس به دستگاه متصل شده اند و باید جابجا گردند.

اگر درب یک با فشردن دکمه های OPEN و CLOSE حرکت نکند ، سیمهای انکودر موتور یک به درستی متصل نشده اند.

همانطور که بر روی LCD دستگاه مشخص شده است ، جهت خارج شدن از حالت تست درب یک ورقتن به حالت تست درب دو باید دکمه SMP فشرده شود .

بعد از وصل نمودن تغذیه دستگاه ، پیغامی همانند شکل ۱۸ ، بر روی LCD دستگاه به نمایش درخواهد آمد که نشان دهنده آن است که دستگاه در حالت تنظیمات کارخانه است و نیاز به انجام تنظیمات مورد نیاز دارد .

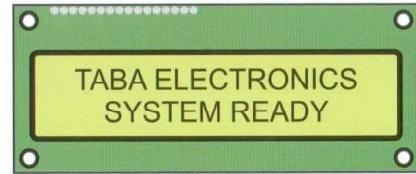
شکل - ۲۱



پس از خارج شدن از حالت تست دربهای ، دستگاه ریست شده جهت انجام عملیات نمونه برداری از دربهای ، منتظر فشردن دکمه SMP می ماند .

در صورتیکه دستگاه بر روی دریها متصل گردیده است ، دکمه SMP را فشرده و منتظر شوید عملیات نمونه برداری به پایان رسیده و پیغامی همانند شکل ۲۲ بر روی دستگاه به نمایش درآید .

شکل - ۲۲



جهت خارج شدن از حالت نمونه برداری (زمانیکه بخواهیم عملیات نمونه برداری بعداً انجام گردد) ، باید پس از فشردن دکمه CLOSE ، دکمه SMP را بفشاریم . (لازم به ذکر است که تا زمانیکه عملیات نمونه برداری انجام نشده باشد ، عملیات بازوی یا بستن دربهای انجام نخواهد شد) .

• راه اندازی دستگاه

پس از آنکه سیم کشی دستگاه انجام شد ، باید دستگاه راه اندازی شده و تنظیمات اولیه آن صورت گیرد .

شکل - ۱۷



سیم قرمز ترانسفورماتور به ۲۲۰ ولت متصل می گردد .

حالات تست دربهای

بعد از وصل نمودن تغذیه دستگاه ، پیغامی همانند شکل ۱۸ ، بر روی LCD دستگاه به نمایش درخواهد آمد که نشان دهنده آن است که دستگاه در حالت تنظیمات کارخانه است و نیاز به انجام تنظیمات مورد نیاز دارد .

شکل - ۱۸



پس از نمایش این پیغام ، دستگاه به صورت اتوماتیک در حالت تست درب یک قرار خواهد گرفت (شکل ۱۹) .

شکل - ۱۹



لازم به ذکر است که منظور از درب یک ، دربی است که باید در مرحله باز شدن دربهای ، ابتدا باز شود و دارای چفت است .

اگر سیم کشیهای مربوط به درب یک به درستی انجام شده باشد ، تا زمانیکه دکمه OPEN در حالت فشرده نگه داشته شود ، درب یک در جهت باز شدن حرکت می کند و تا زمانیکه دکمه CLOSE در حالت فشرده نگه داشته شود ، درب یک در جهت بسته شدن حرکت خواهد نمود و پیغام سالم بودن انکودر موتور یک به نمایش در خواهد آمد (شکل ۲۰) .

درستی باز و بسته نشوند . بنابراین پیشنهاد می شود که مقابیر مذکور در زویی مانع کم تنظیم نشوند .

پس از تنظیم متغیر RATE . همانطور که در شکل ۲۵ مشاهده می شود ، با فشردن دکمه SMP ، مقدار تنظیم شده درون حافظه دستگاه ثبت می گردد و دستگاه در حالت تنظیم زمان تأخیر بستن دربها قرار می گیرد (شکل ۲۶) .

شکل - ۲۶



منتظر از زمان تأخیر بستن دربها ، زمانی است که پس از ورود خودرو به داخل پارکینگ ، دستگاه صبر می نماید و پس از آن دربها را می بندد .

در این قسمت ، زمان تأخیر پیش فرض ۱۸۰ ثانیه (۳ دقیقه) می باشد . این زمان را می توان با فشردن دکمه های (UP)OPEN و (DOWN)CLOSE (ZIAD و KAM) نموده و پس از تنظیم ، با فشردن دکمه SMP در حافظه دستگاه ثبت نمود .

پس از انجام تنظیمات فوق ، دستگاه همانند شکل ۲۷ از شما می خواهد که دستگاه را ریست نمایید . این کار را با فشردن دکمه RESET انجام دهید تا مقابیر جدید مورد استفاده دستگاه قرار گیرند .

شکل - ۲۷



تنظیمات کنترل از راه دور (ریموت)

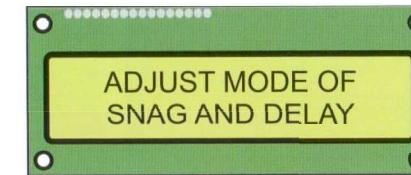
یکی از قابلیتهای منحصر به فرد این دستگاه اینست که می توان ریموت های مختلف را با مشخص نمودن واحد مربوطه آن ، به سادگی برای دستگاه تعریف و یا حذف نمود .

اگر بر روی دستگاه پیغامی همانند شکل ۲۸ به نمایش درآمده است ، جهت خارج شدن از حالت نمونه برداری (زمانیکه بخواهیم عملیات نمونه برداری بعداً " انجام گردد) ، باید پس از فشردن دکمه CLOSE . دکمه SMP را بفشاریم .

حال تنظیمات فشار مانع و زمان تأخیر بستن دربها

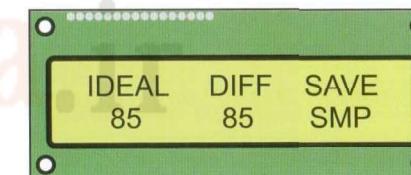
جهت ورود به این حالت باید ، ابتدا دکمه SMP و سپس دکمه OPEN در حالت فشرده نگه داشته شود . پس از این کار دستگاه در حال تنظیمات فشار مانع و زمان تأخیر بستن دربها قرار می گیرد (شکل ۲۲) .

شکل - ۲۳



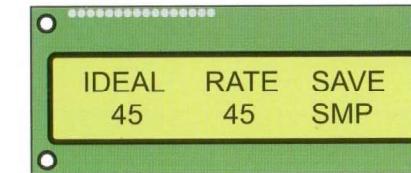
اولین قسمت در این مرحله (شکل ۲۴) ، تنظیم متغیری با نام DIFF است که مقدار پیش فرض آن ۸۵ است . هر چقدر مقدار این متغیر بیشتر باشد ، فشار مانع باید بیشتر باشد تا دربها آنرا بعنوان مانع تشخیص دهند و بر عکس . مقدار این متغیر توسط دکمه های (UP)OPEN و (DOWN)CLOSE قابل تغییر است .

شکل - ۲۴



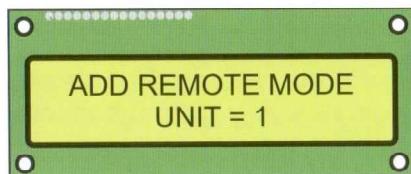
پس از تنظیم متغیر مذکور ، همانطور که در شکل ۲۴ مشاهده می شود . با فشردن دکمه RATE مقدار تنظیم شده درون حافظه دستگاه ثبت می گردد و دستگاه در حالت تنظیم متغیر DIFF قرار می گیرد (شکل ۲۵) .

شکل - ۲۵



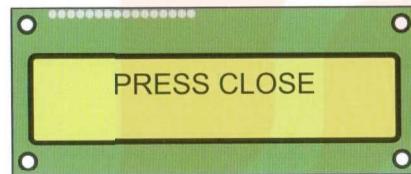
مقدار پیش فرض متغیر RATE برابر ۴۵ است و عملکرد آن همانند متغیر DIFF می باشد اگر هر یک از متغیرهای DIFF و RATE برابر مقدار کمی قرار داشته باشند ، ممکن است هر نوع اختلال در عملکرد دربها مانند خرابی لولاهای و غیره به عنوان مانع درنظر گرفته شده و دربها به

شکل - ۳۱



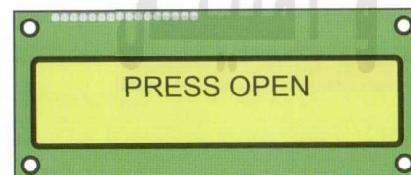
در این حالت، دستگاه شماره واحدی که صاحب ریموت در آن مستقر است را از شما می‌پرسد. شماره واحد را می‌توان توسط دکمه‌های UP و DOWN تنظیم و پس از آن با فشردن دکمه ADD به مرحله بعد رفت (شکل ۳۲).

شکل - ۳۲



در این حالت باید دکمه بستن ریموت جدید را فشرد تا دستگاه آن را شناخته و در حافظه خود ثبت نماید. پس از این کار دستگاه منتظر فشردن دکمه باز کردن ریموت مذکور می‌ماند (شکل ۳۳).

شکل - ۳۳



در این حالت باید دکمه باز کردن ریموت مذکور را فشرد تا دستگاه آن را شناخته و در حافظه خود ثبت نماید. پس از این کار، دستگاه ریموت مذکور را به حافظه خود اضافه نموده است.

برای اضافه نمودن ریموتهای بعدی نیز باید به همین ترتیب عمل نمود. پس از این کار باید دستگاه را توسط دکمه RESET، ریست نمود تا ریموتهای حذف شده از لیست ریموتهای تعریف شده خارج شوند.

شکل - ۲۸



پاک کردن حافظه قسمت ریموت

زمانیکه دستگاه برای اولین بار راه اندازی می‌گردد و هیچ ریموتی از قبل برای آن تعریف نشده است، حافظه مربوطه باید پاک گردد. (توجه داشته باشید با این کار کلیه ریموتهای از قبل تعریف شده از حافظه قسمت ریموت دستگاه پاک شده و دستگاه دیگر آنها را نمی‌شناسد. برای این کار باید پس از فشردن دکمه DOWN قسمت ریموت، دکمه UP قسمت ریموت را در حالت فشرده نگه داشت).

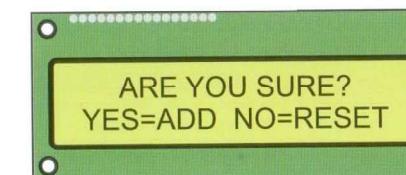
پس از مدت کوتاهی در حالت ریست کردن حافظه ریموت قرار می‌گیرد شکل ۲۹ و جهت اطمینان حاصل کردن از خواسته شما همانند شکل ۳۰ منتظر تایید شما می‌ماند.

شکل - ۲۹



جهت ریست کردن حافظه ریموت، باید دکمه ADD قسمت ریموت دستگاه را بفشارید و جهت جلوگیری از این کار باید دستگاه را توسط فشردن دکمه RESET ریست نمایید.

شکل - ۳۰



تعريف ریموت جدید

برای تعريف (اضافه کردن) ریموت به حافظه دستگاه باید دکمه ADD قسمت ریموت دستگاه را مدت کوتاهی در حالت فشرده نگه داشت. در این صورت دستگاه در حالت اضافه نمودن ریموت می‌رود (شکل ۳۱).

اگر قبلاً "نمونه برداری انجام شده باشد و نیاز به نمونه برداری جدید باشد ، باید دکمه **SMP** را برای مدت کوتاهی در حالت فشرده نگه داشت .

● باز و بسته نمودن دربها

پس از انجام تنظیمات مورد نیاز و نمونه برداری دستگاه ، با فشردن دکمه **OPEN** و یا دکمه باز کردن هر یک از ریموت‌های تعریف شده برای دستگاه ، عملیات باز شدن دربها انجام می‌پذیرد و کلیه اطلاعات مورد نیاز بر روی صفحه نمایشگر دستگاه به نمایش درخواهد آمد .

همچنین با فشردن دکمه **CLOSE** و یا دکمه بستن هر یک از ریموت‌های تعریف شده برای دستگاه ، عملیات بستن دربها پس از مدت کوتاهی انجام می‌پذیرد و کلیه اطلاعات مورد نیاز بر روی صفحه نمایشگر دستگاه به نمایش درخواهد آمد .

پس از باز شدن کامل دربها ، در صورتی که دستور بستن دربها توسط دستگاه دریافت نگردد ، دستگاه پس از مدتی که در قسمت ((حالت تنظیمات فشار مانع و زمان تأخیر بستن دربها)) برای رمان تأخیر بستن دربها تعیین گردیده است ، دربها را می‌بندد .

اگر در زمان بستن دربها ، ورود خودروی دیگری توسط سنسور **IR** تشخیص داده شود ، دستگاه عملیات بستن دربها را متوقف و دربها را باز می‌نماید .

● تشخیص مانع

اگر در زمان باز کردن دربها ، مانعی بین هر یک از دربها قرار گیرد ، دستگاه آن را تشخیص داده و بسته به اینکه در حال باز کردن و یا بستن دربها باشد ، عملکردهای متقاضی از خود فشنan می‌دهد .

اگر در زمان بستن دربها مانعی بین هر یک از دربها تشخیص داده شود ، هر دو درب سریعاً تا انتهای باز می‌شوند . در این حالت دستگاه منتظر دریافت دستور بستن دربها (با فشردن دکمه **CLOSE** و یا دکمه بستن هر یک از ریموت‌های تعریف شده برای دستگاه) می‌ماند .

اگر در زمان باز شدن دربها مانعی بین هر یک از دربها تشخیص داده شود ، حرکت دربها متوقف می‌گردد و منتظر دستور بعدی (باز و یا بستن دربها) می‌ماند .

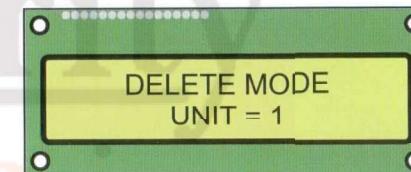
یادآوری : میزان فشار مورد نیاز جهت تشخیص مانع در قسمت ((حالت تنظیمات فشار مانع و زمان تأخیر بستن دربها)) قابل تنظیم است .

تشخیص مانع برای هر درب به طور کاملاً " جداگانه بوده و تشخیص آن بر روی صفحه نمایشگر دستگاه به نمایش درخواهد آمد . به عنوان مثال شکل ۲۵ تشخیص مانع در زمان باز کردن دربها بر روی درب شماره یک را به نمایش در آورده است .

● حذف نمودن ریموت‌های یک واحد

در صورتیکه یکی از ریموت‌های دستگاه مفقود گردد ، برای بالا بردن امنیت سیستم باید ریموت مذکور از حافظه دستگاه حذف گردد . تا کون این کار با حذف کلیه ریموت‌های دستگاه و تعریف دوباره آنها انجام می‌شود و با توجه به نیاز به جمع آوری ریوت‌های مربوطه ، این کار معمولاً دشوار بود .

در صورت مفقود شدن هر یک از ریموت‌های دستگاه ، می‌توان ریموت‌های مربوط به همان واحد را حذف نمود . برای این کار کافیست دکمه **(UP)DELETE** قسمت ریموت دستگاه را برای مدت کوتاهی در حالت فشرده نگه داشت . در این صورت دستگاه در حالت حذف ریموت یک واحد قرار می‌گیرد . (شکل ۳۴) .



در این قسمت باید شماره واحد را توسط دکمه های **UP** و **DOWN** قسمت ریموت دستگاه تنظیم و سپس با فشردن دکمه **ADD** اقدام به حذف کلیه ریموت‌های مربوط به واحد مذکور نمود .

پس از این کار باید دستگاه را توسط دکمه **RESET** ریست نمود تا ریموت‌های حذف شده از لیست ریموت‌های تعریف شده خارج شوند . لازم به ذکر است اگر یک واحد دارای چند ریموت است ، پس از حذف ریموت‌های آن ، باید ریموت‌های موجود را دوباره برای دستگاه تعریف نمود .

● عملکرد دستگاه

قبل از اینکه دستگاه بتواند به درستی عمل نماید ، باید پس از نصب کلیه جکها و غیره بر روی دربها ، عملیات نمونه برداری انجام گردد .

● نمونه برداری دستگاه

اگر بر روی دستگاه پیغامی همانند شکل ۲۸ مشاهده می‌شود ، عملیات نمونه برداری انجام نشده است و با فشردن دکمه **SMP** این کار انجام خواهد شد و باید تا پایان یافتن این کار و پیغامی همانند شکل ۲۲ منتظر ماند .





شکل - ۳۵



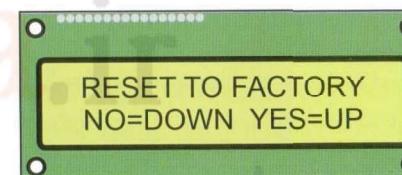
• ریست کردن موقعیت دربها

اگر به هر دلیلی درب دور حالت بسته تراز درب یک قرار گیرد و عملکرد دستگاه را مختلف نماید، می توان با فشردن و نگه داشتن دکمه CLOSE، موقعیت دربها را تصحیح نمود.

• بازگشت به تنظیمات کارخانه

اگر در نظر داشته باشیم کلیه تنظیمات دستگاه (به جز قسمت ریموت) به حالت تنظیمات اولیه کارخانه درآید باید ابتدا دکمه SMP و سپس دکمه CLOSE را در حالت فشرده نگه داریم. در این صورت دستگاه به حالت بازگشت به تنظیمات کارخانه رفته و صفحه نمایشگر دستگاه پیغام مذکور را به نمایش در خواهد آورد (شکل ۳۶).

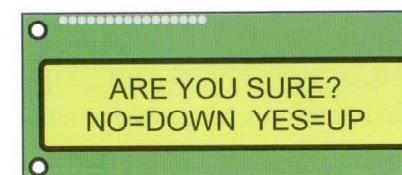
شکل - ۳۶



در این حالت، جهت انجام عملیات بازگشت به تنظیمات کارخانه باید دکمه (UP)OPEN و در صورت انصراف از این کار دکمه (DOWN)CLOSE را فشرد.

پس از این کار، دستگاه جهت اطمینان حاصل کردن از انجام این عملیات، از کاربر می خواهد در صورت تأیید دکمه (UP)OPEN و در صورت انصراف دکمه (DOWN)CLOSE را بفشارد (شکل ۳۷).

شکل - ۳۷



در صورت انجام عملیات بازگشت به تنظیمات کارخانه، کلیه تنظیمات مورد نیاز مانند نمونه برداری وغیره باید دوباره صورت پذیرد.

www.DigiDsc.com
02144748478
02144757973
02144929013
09123036082

