



TITAN 400

درب بازکن بازویی MPC

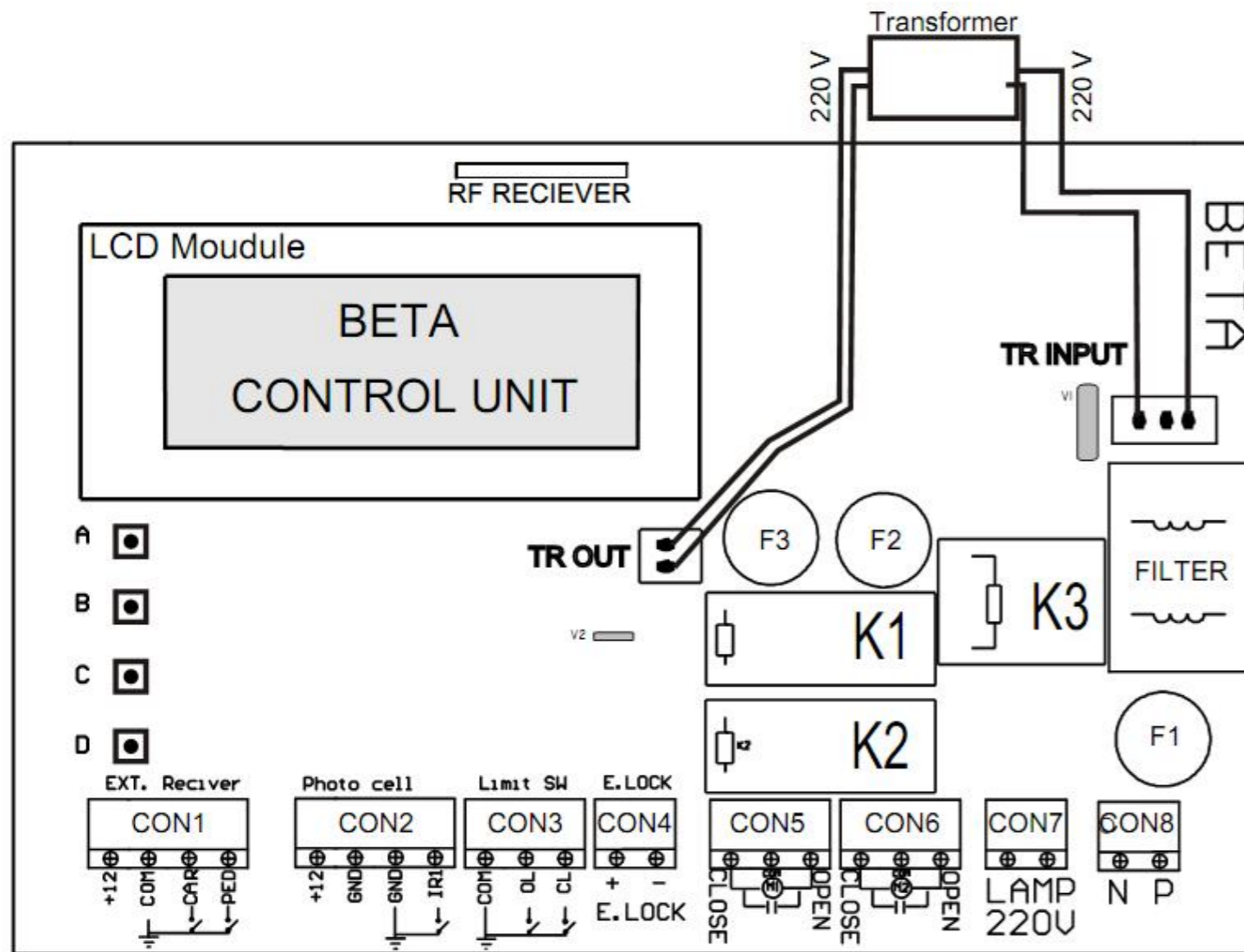


راهنمای نصب و استفاده

لطفاً قبل از نصب و استفاده، راهنما را به دقت مطالعه فرمایید

www.dcashop.ir

بخش ۱: سیم‌بندی مرکز کنترل و متعلقات:



- F1**: فیوز برق اصلی 6A-220V .
- F2**: فیوز موتور ۲ 3A .
- F3**: فیوز موتور ۱ 3A .
- LCD Moudule**: نمایشگر LCD .
- RF RECIEVER**: گیرنده رادیویی .
- A**: دکمه انتخاب منوی اصلی .
- B**: دکمه انتخاب زیر منو ها .
- C**: افزایش یا تایید کردن (Yes) پارامترها .
- D**: کاهش یا منتفی کردن (No) پارامترها .
- CON1**: تحریک دستی و ورودی گیرنده خارجی .
- CON2**: ورودی چشمی .
- CON3**: ورودی لیمیت سوئیچ درب بازکن ریلی .
- CON4**: خروجی قفل برقی ۱۲ ولتی .
- CON5**: خروجی موتور ۱ .
- CON6**: خروجی موتور ۲ .
- CON7**: خروجی فلاشر ۲۲۰ ولت .
- CON8**: ورودی برق اصلی ۲۲۰ ولت .
- TR INPUT**: ورودی ۲۲۰ ولت ترانس .
- TR OUT**: خروجی ۱۲ ولت ترانس .














۶- منوی: OPERATION COUNT با چند بار فشار دادن دکمه A و رسیدن به منوی OPERATION COUNT

دکمه B را فشار دهید تا وارد زیر منو شوید تا تعداد دفعات عملکرد کامل درب بازکن نشان داده شود. عدد نشان داده شده قابل پاک شدن نیست. با تعداد مشخصی کارکرد، سیستم می‌تواند مورد بازرسی و سرویس قرار گیرد.

(۲-۳) پیغام‌های تست خودکار و خطای مرکز

مانعی بین دید دو چشم متصل شده در مد بسته شدن وجود دارد یا چشم‌ها طوری قرار گرفته‌اند که قادر به دیدن همدیگر نیستند.	Close Photo Active
مد معمولی برای عملکرد مرکز کنترل و فشرده شدن ریموت کنترل	Stand By BETA CONTROL
درب‌ها در حالت باز شدن می‌باشند.	OPENING
درب‌ها در حالت بسته شدن می‌باشند.	CLOSING
مرکز کنترل در حال سپری کردن زمان بسته شدن اتوماتیک است.	AUTO CLOSE

1- قطعات موجود در هر پکیج

عدد ۲	جک الکترو مکانیکی	
عدد ۲	سوئیچ خلاص کن	
عدد ۴	پین اتصال به براکت	
عدد ۲	براکت انتهایی	
عدد ۲	براکت ابتدایی	
عدد ۱	دفترچه راهنما	
عدد ۲	ریموت کنترل	
عدد ۱	فلاشر ۲۲۰ ولت	
۱ جفت	فتوسل	
عدد ۱	مرکز کنترل AC7006	
	کنسول دیواری (اختیاری)	
	کی پد (اختیاری)	
	کلید سلکتور (اختیاری)	

2- ابزارهای مورد نیاز در نصب

اطمینان حاصل کنید که ابزارهای ذیل را جهت نصب به همراه دارید.



۵- منوی SEQ PROGRAMMING : این منو جهت برنامه ریزی جک یا جکها به صورت ترتیبی و با نگاه کردن به نحوه کارکرد آنها به کار می رود به ترتیب زیر است :

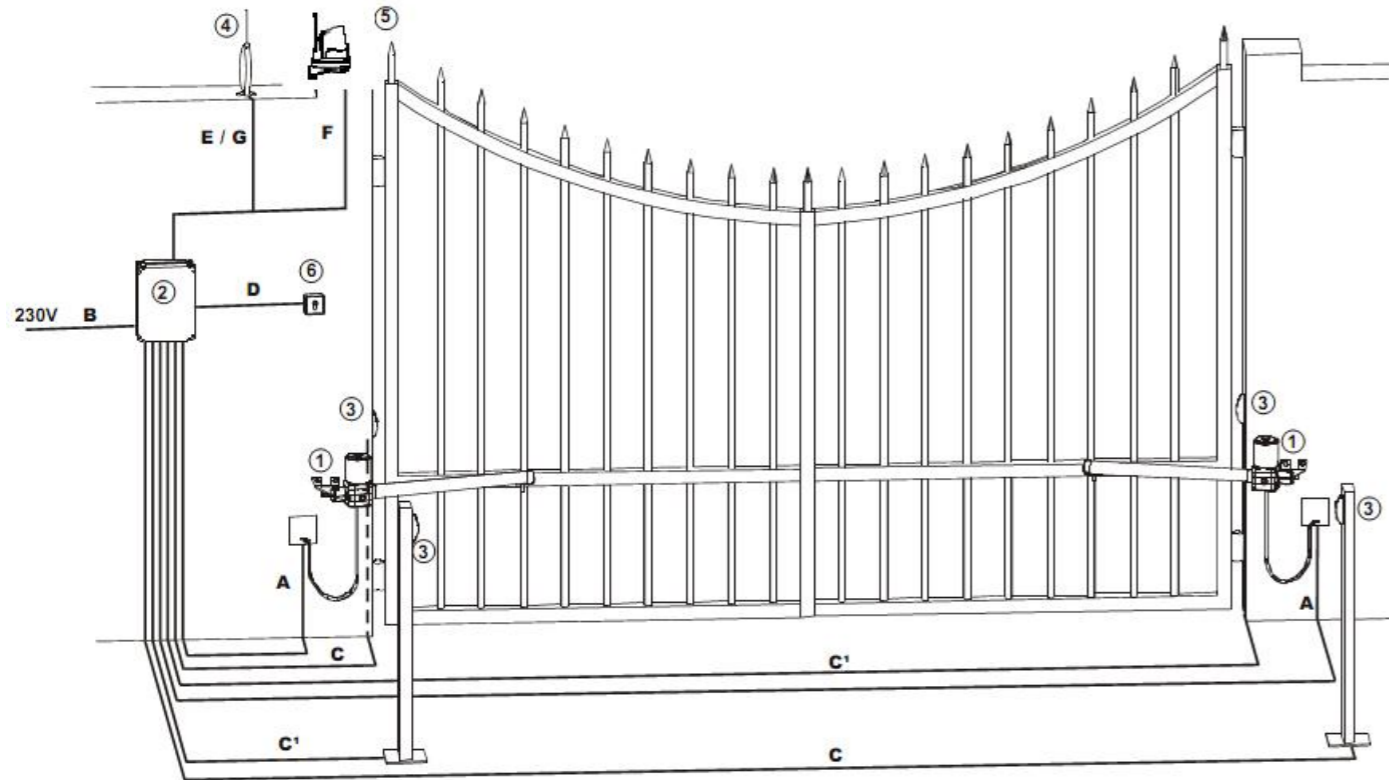
- برای برنامه ریزی درب تک موتور :

- a . دکمه A را چند بار فشار دهید تا SEQ PROGRAMMING نشان داده شود.
- b . دکمه B را فشار دهید تا One Motor نشان داده شود.
- c . یک پالس Start با ریموت یا تحریک دستی به مرکز کنترل اعمال کنید. موتور یک (M1) شروع به کار می کند و نمایشگر M 1 را نشان داده و درب شروع به باز شدن می کند.
- d . وقتی که درب ۹۰ درصد راه خود را طی کرد ، پالس Start دوم را به مرکز کنترل اعمال کنید ، درب با سرعت آهسته حرکت کرده و نمایشگر M 1 Deceleration را نشان می دهند.
- e . بعد از آنکه درب کاملا باز شد ، ۴ تا ۵ ثانیه صبر کرده و پالس Start سوم را به مرکز اعمال کنید ، باز شدن درب کامل شده و نمایشگرها با نشان دادن Stay Open شروع به محاسبه زمان بسته شدن اتوماتیک درب می کند.
- f . بعد از مدت زمان مورد نظر پالس Start چهارم را به مرکز کنترل اعمال کنید ، محاسبه زمان بسته شدن اتوماتیک متوقف شده و درب شروع به بسته شدن می کند.
- g . زمانی که سیکل بستن اتوماتیک تکمیل شد ، درب در نقطه شروع قرار گرفته و مرکز کنترل تمام پارامترهای زمانی عملکرد موتور را ذخیره کرده و از منوی برنامه ریزی ترتیبی خارج و به حالت کار عادی بر می گردد.

- برای برنامه ریزی درب دو موتور :

- a . دکمه A را چند بار فشار دهید تا SEQ PROGRAMMING نشان داده شود.
- b . دکمه B را فشار دهید تا Two Motor نشان داده شود.
- c . یک پالس Start با ریموت یا تحریک دستی به مرکز کنترل اعمال کنید. موتور یک (M1) شروع به کار می کند و نمایشگر M 1 Deceleration را نشان داده و لنگه اول شروع به باز شدن می کند.
- d . وقتی که لنگه اول درب ۹۰ درصد راه خود را طی کرد ، پالس Start دوم را به مرکز کنترل اعمال کنید ، لنگه اول با سرعت آهسته حرکت کرده و نمایشگر M 1 Deceleration را نشان می دهند.
- e . بعد از آنکه لنگه اول کاملا باز شد ، ۴ تا ۵ ثانیه صبر کرده و پالس Start سوم را به مرکز اعمال کنید ، باز شدن لنگه اول کامل شده و لنگه دوم بلافاصله شروع به کار می کند و نمایشگر M 2 Deceleration را نشان می دهد.
- f . بعد از آنکه لنگه دوم کاملا باز شد ، ۴ تا ۵ ثانیه صبر کرده و پالس Start چهارم را به مرکز اعمال کنید ، باز شدن لنگه دوم کامل شده و بعد از مدت زمان مورد نظر پالس Start پنجم را به مرکز کنترل اعمال کنید ، محاسبه زمان بسته شدن اتوماتیک متوقف شده و درب شروع به بسته شدن می کند.
- g . زمانی که سیکل بستن اتوماتیک تکمیل شد ، درب در نقطه شروع قرار گرفته و مرکز کنترل تمام پارامترهای زمانی عملکرد موتور را ذخیره کرده و از منوی برنامه ریزی ترتیبی خارج و به حالت کار عادی بر می گردد.

3 - نمای درب باز کن و سیم بندی مرکز کنترل



۳- منوی RADIO جهت تنظیم و شناسایی و پاک کردن ریموت‌های بتا استفاده می‌شود ، اگر مرکز با دکمه A یا B کد دهی شود، دکمه A برای دو لنگه و دکمه B برای عابر رویی تنظیم می‌شود. و اگر با دکمه C یا D کد دهی شود ، دکمه C برای دو لنگه و دکمه D برای عابر رویی است. با چند بار فشار دادن دکمه A و رسیدن به منوی RADIO ، دکمه B را فشار دهید تا وارد زیر منو شوید.

زیر منو:

برای اضافه کردن ریموت جدید ، کلید ریموت را فشار داده و نگه دارید. شماره ریموت در حافظه بر روی LCD نشان داده می‌شود ، برای ذخیره کردن ریموت دکمه C را فشار دهید.	Learn New Remote
برای پاک کردن کل ریموت‌ها بر روی این گزینه ، دکمه C را فشار دهید.	Erase All Remotes
پاک کردن تک تک ریموت‌ها بر روی این گزینه ، به دو روش زیر انجام می‌شود. (۱) دکمه ریموتی که قبلاً به مرکز کد دهی شده است را فشار داده و نگه دارید، شماره ریموت نشان داده می‌شود ، با فشار دکمه C ریموت از حافظه پاک می‌شود. (۲) با فشار دادن مکرر دکمه D شماره ریموت مورد نظر را انتخاب کرده و سپس دکمه C را فشار دهید ، تا ریموت مورد نظر از حافظه پاک شود.	Erase Remote One By One

DEFAULT

: با چند بار فشار دادن دکمه A و رسیدن به منوی

DEFAULT

۴- منوی

دکمه B را فشار دهید تا وارد زیر منو شوید. (مقادیر کارخانه ای در جدول مربوط به پارامترها نشان داده شده است)

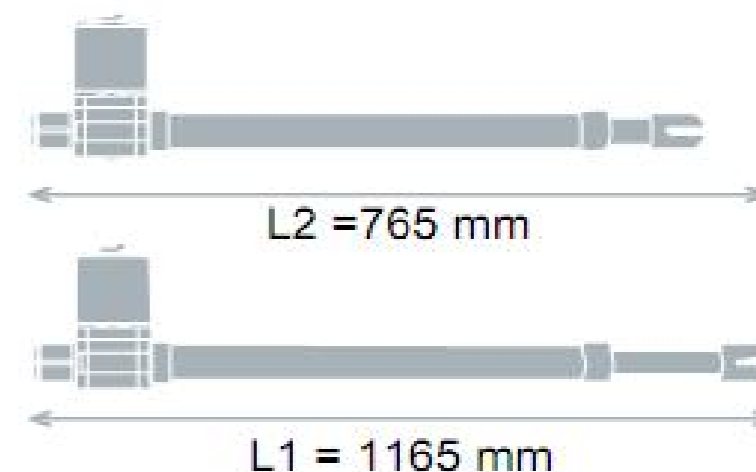
مقادیر کارخانه‌ای مربوط به جک‌های بازشونده بازویی و را داخل حافظه بارگذاری می‌کند.	زیر منوی DEFAULT
--	---------------------

3 x 1.5+T	A	۱ بازوی الکترو مکانیکی
2 x 1.75+T	B	۲ مدار فرمان
2 x 0.75 4 x 0.75	C C ¹	۳ فتوسل Rx Tx
2 x 0.75	E	۴ انتن هوایی
2 x 0.75	F	۵ فلاشر
2 x 0.75	D	۶ کلید سلکتور

No	Yes / No	در صورت Yes بودن : در زمان بسته شدن اتوماتیک با ارسال سیگنال ریموت درب توقف می‌کند. در صورت NO بودن: در زمان بسته شدن اتوماتیک با ارسال سیگنال ریموت درب‌ها شروع به بسته شدن می‌کند.	Moving Mode
Yes	Yes / No	در صورت Yes بودن : هنگام عملکرد موتورهای چراغ چشمک زن از طرف برد کنترل چشمک می‌زنند. در صورت NO بودن: هنگام عملکرد موتورهای یک برق 220V به چراغ چشمک‌زن ارسال می‌شود.	Blinking
No	Yes / No	مربوط به قفل الکترونیکی است و در زمان استفاده از قفل برقی به صورت Yes تنظیم می‌شود. تا پالس قفل برقی فعال شود.	Electro Lock
0	0 = 0.5 sec 0 = 0.5 sec 2 = 1.5 sec	زمان ضربه نهایی بعد از کارکرد معمولی موتورهای که به درب حاوی قفل برقی (M1) وارد می‌شود که خوب درب بسته شود.	Lock Pulse Time
Yes	Yes / No	وقتی از مرکز کنترل بخواهید جهت راه‌اندازی یک موتور استفاده نمائید باید به صورت Yes تنظیم شود.	Only One Motor
Yes	Yes / No	در صورت استفاده از موتور درب بازکن ریلی می‌توان ورودی لیمیت سوئیچ را فعال کرد. (ابتدا باید پارامتر Only One Motor به Yes تبدیل شود.	Sliding Gate
10	0 – 30	مدت زمان تحت فشار قرار گرفتن درها هنگام برخورد با مانع و فعال شدن انکودر را تنظیم می‌کند. 0 = نکودر غیر فعال , 10 = 1Sec , 30 = 3Sec	OBS Time
35%	20% - 60%	برای کالیبره کردن سیستم انکودر و تشخیص مانع با برخورد می‌توان مقدار آن را تغییر داد. برای جکهای مدل Leader 4 با مقدار 35% کالیبره گردیده است. برای درست عمل کردن سیستم انکودر می‌توان مقدار مناسب را برای انواع موتورهای بدست آورد. به طور مثال اگر توان موتورهای حد ماکزیمم (19) تعیین شده باشد درصد کالیبره 20% و اگر توان موتورهای 10 تعیین شده باشد درصد کالیبره 50% مناسب است.	OBS CALIBRATE
No	Yes / No	همه تغییرات در حافظه برد تا زمانی باقی می‌ماند که برق سیستم قطع نشود، جهت ذخیره تغییرات انجام شده روی پارامتر Save دکمه C را فشار دهید تا رله فلاشر دو بار چشمک بزند و تغییرات شما با قطع شدن برق در حافظه ذخیره بماند.	Save

مشخصات فنی :

	L1	L2
PROTEKO	1165	765



مشخصات	LEADER 4
ولتاژ کاری	۲۲۰ ولت ۵۰ هرتز
جریان مصرفی	۱,۲ تا ۱,۷ آمپر
توان مصرفی	۲۸۰ وات
خازن مورد نیاز	۱۰ میکرو فاراد
حد محافظت دمایی	۱۵۰ درجه سانتیگراد
حداکثر کشش	۲۸۰۰ نیوتن
استاندارد IP	54
سرعت چرخشی	۱۴۰۰ g/m
محدوده دمایی مجاز	از -۲۰ تا +۵۵ درجه سانتیگراد
حداکثر طول هر لنگه	۲,۷۵ متر
حداکثر وزن هر لنگه	۳۰۰ kg
حداکثر کورس عملکرد	۴۰۰ mm
ماکزیمم زاویه بازشو	۱۱۰ درجه
زمان بازشو ۹۰ درجه	۲۲ ثانیه
تناوب کاری	۸۰ درصد

راهنمای نصب مکانیکی جک‌ها

در صورتی که بخواهیم جک‌ها به درستی کار کنند و طول عمر موتورها و خود مرکز بیشتر شود. بایستی جک‌ها طوری نصب گردند که حداقل فشار به آنها آمده و حداکثر بهره‌وری را داشته باشد. برای نصب جک باید دو نقطه انتخاب شود، نقطه اول انتخاب محل نصب جک بر روی چارچوب یا دیوار و نقطه دوم بر روی لنگه درب می‌باشد، بدین منظور جهت تنظیم اولیه جک‌ها، درب‌ها را کامل بسته و جک‌ها را کاملاً باز می‌کنیم، سپس حدود 50 mm جک‌ها را برای رگلاژهای بعدی به داخل می‌بریم (حرکت جک به صورت دستی با بیرون کشیدن زبانه موتورها امکان‌پذیر است). سپس تکیه‌گاه‌ها را به داخل شکاف ابتدا و انتهای جک وصل، و پیچ‌های آن را می‌بندیم. سپس جک‌ها را کاملاً با سطح افق تراز (با اصول محاسبه‌ای توضیح داده شده در جداول زیر مطابقت داشته باشد) کرده و محل تکیه‌گاه‌ها را روی چارچوب و خود درب، معلوم و محکم سازی می‌کنیم. (توصیه می‌شود جهت محکم نمودن تکیه‌گاه‌ها از جوش فلز استفاده گردد).

نحوه محاسبه و محل نصب تکیه‌گاه‌ها، جهت انواع جک‌ها

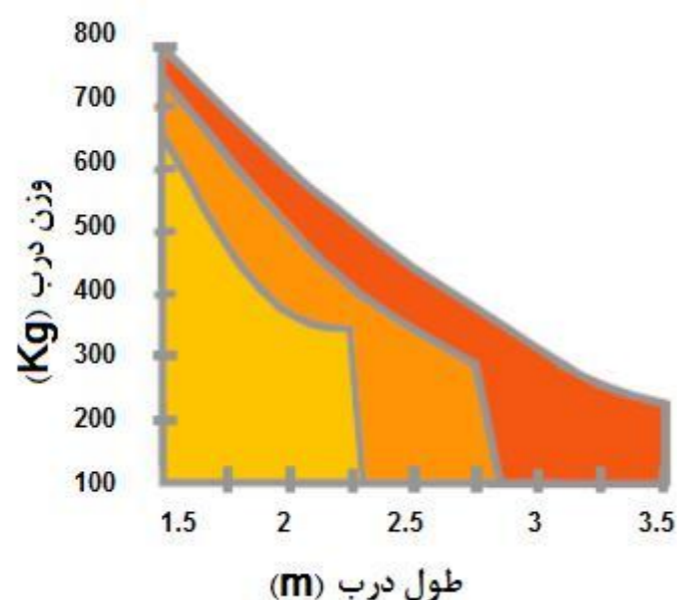
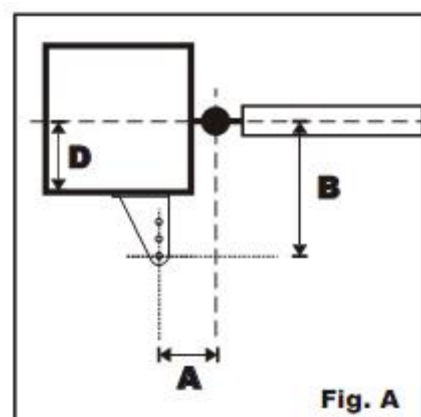
در شکل زیر (Fig. A) فاصله‌های A، B، D به ترتیب نمایانگر:

A. فاصله افقی بین مرکز لولای درب تا مرکز جای چرخش ابتدای بازو روی تکیه‌گاه

B. فاصله عمودی بین مرکز لولای درب تا مرکز جای چرخش ابتدای بازو روی تکیه‌گاه

D. فاصله عمودی مرکز لولای درب تا کف پایه نگه دارنده ابتدای بازو می‌باشند.

(فاصله افقی یعنی فاصله در امتداد درب بسته و فاصله عمودی یعنی فاصله در امتداد عمود بر درب بسته)



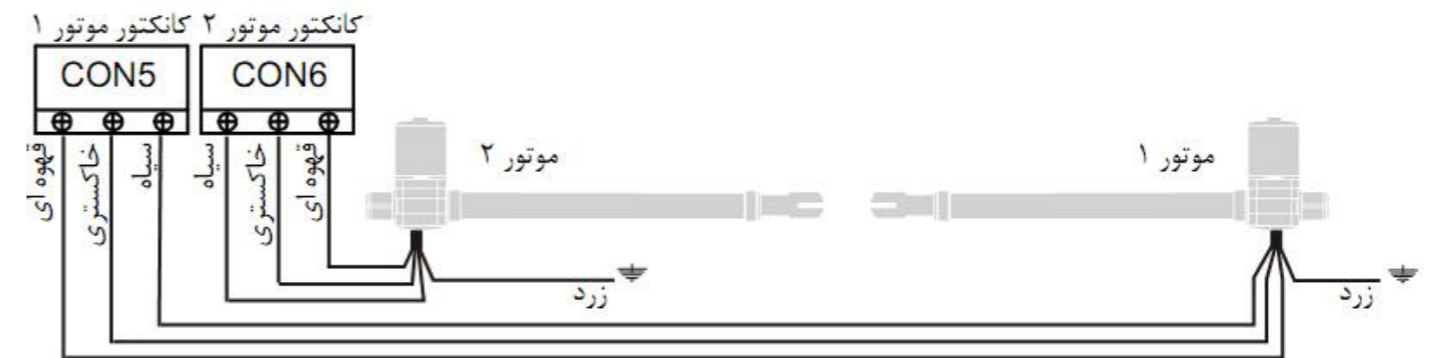
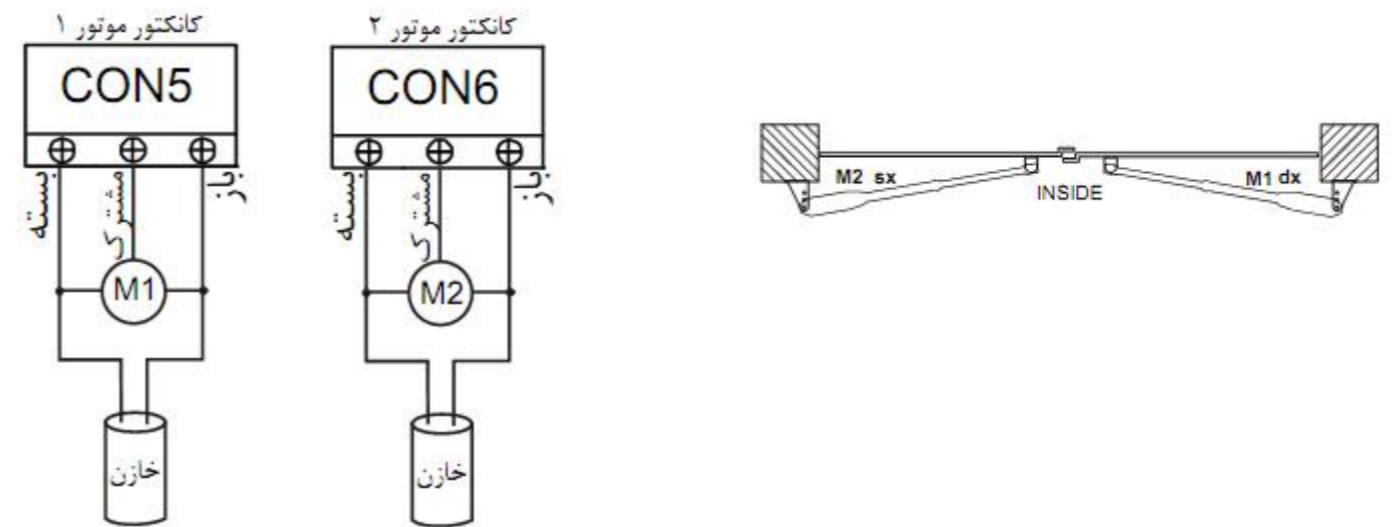
تنظیم کارخانه	محدوده عملکرد	توضیحات	زیر منوی PARAMETERS
21	0 - 99	زمان کار کلی موتور یک (M1) = زمان کار موتور با سرعت اولیه + زمان کار موتور با سرعت کاهش یافته (r1) است. (n1)	M1 Working Time
21	0 - 99	زمان کار کلی موتور دو (M2) = زمان کار موتور با سرعت اولیه + زمان کار موتور با سرعت کاهش یافته (r2) است. (n2)	M2 Working Time
14	8 - 19	توان موتور یک (M1) در حین سرعت اولیه موتور را تعیین می‌کند.	M1 Torque
14	8 - 19	توان موتور دو (M2) در حین سرعت اولیه موتور را تعیین می‌کند.	M2 Torque
19	10 - 19	توان موتورها در حین سرعت آهسته را تعیین می‌کند.	M DEC Torque
7	0 - (n1-2)	مدت زمان سرعت آهسته موتور یک (M1) را تعیین می‌کند. (r1)	M 1 DEC Time
7	0 - (n2-2)	مدت زمان سرعت آهسته موتور دو (M2) را تعیین می‌کند. (r2)	M 2 DEC Time
3	0 - n2	اختلاف زمانی بین بسته شدن لنگه یک و لنگه دو هنگام بسته شدن جک‌ها. (بسته شدن درب‌ها)	M Closing Delay
3	0 - (n1-r1)	اختلاف زمانی بین باز شدن لنگه یک و لنگه دو هنگام باز شدن جک‌ها. (باز شدن درب‌ها)	M Opening Delay
7	0 - (n1-r1)	زمان لازم جهت باز شدن یک لنگه درب مخصوص عابرو می‌باشد.	Pedestrian Time
40	0 - 99	زمان لازم جهت باز ماندن درب‌ها قبل از بسته شدن اتوماتیک، زمانی که مرکز در مد تمام اتوماتیک برنامه-ریزی شده باشد.	Auto Close Delay
14	0 - (n1-r1)	بعد از عبور از جلوی چشمی، با گذشت زمان تعیین شده درب‌ها سریع بسته خواهند شد.	Fast Close Delay
No	Yes / No	در صورت Yes بودن اگر درب‌ها در حالت Stop باشند بعد از گذشت 40 دقیقه درب‌ها بسته خواهند شد و در مواقعی که درب‌ها به طور اتفاقی باز شده‌اند، به حالت بسته بر خواهند گشت.	Close Anyway

(1-1) اتصال موتورها به مرکز

جک‌های مدل Leader 4 به صورت راست و چپ می‌باشند ، که جک راست به لنگه سمت راست درب و جک چپ به لنگه سمت چپ درب متصل می‌شود. اگر موتور راست را M1 و موتور چپ را M2 نامگذاری کنیم ، سیم‌بندی دو موتور مطابق شکل ۱-۲ می‌باشد.

موتور چپ (M1) : اگر موتور را به گونه‌ای قرار دهید که برآمدگی موتور جک رو به پایین و بازوی جک به طرف چپ باز شود این موتور ، موتور چپ نامیده می‌شود که سیم‌بندی آن به ترمینال‌ها مطابق شکل ۱-۲ می‌باشد. این موتور باید روی لنگه‌ای از درب که ابتدا باز می‌شود نصب گردد.

موتور راست (M2) : اگر موتور را به گونه‌ای قرار دهید که برآمدگی موتور جک رو به پایین و بازوی جک به طرف راست باز شود این موتور ، موتور راست نامیده می‌شود، که سیم‌بندی آن به ترمینال‌ها مطابق شکل ۱-۲ می‌باشد.



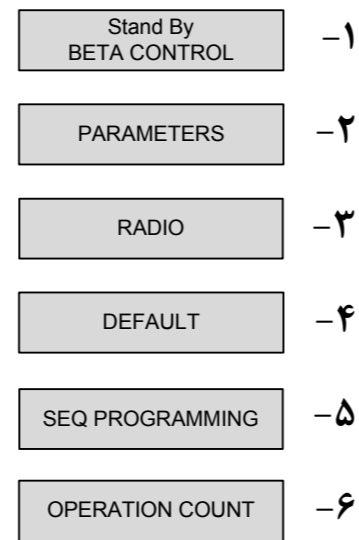
بخش ۲: مرکز کنترل و برنامه‌ریزی آن

(۲-۱) مشخصات مرکز:

مرکز کنترل چند کاره Control Unit 7006 قابل نصب روی درب‌های دو لنگه، تک لنگه و ریلی می‌باشد. با چهار دکمه D, C, B, A می‌توان پارامترهای مدت زمان، قدرت و نحوه عملکرد جک‌ها را بنابر نیاز برنامه‌ریزی نمود. دو دکمه C و D به ترتیب جهت زیاد کردن و کم کردن یا برای تایید و منتفی کردن موضوعات مختلف منوها به کار می‌روند. این مرکز دارای یک نمایشگر LCD می‌باشد که پیغام‌های خطا ، پارامترها و مقادیر پارامترها را نشان می‌دهند.

(۲-۲) تعریف منوها ، پارامترها و نحوه تغییر مقادیر پارامترها و نحوه عملکرد هر کدام:

دکمه A: دکمه تعویض کلی منوها ، که با هر بار فشار دادن یکی از ۵ گزینه داخلی نمایش داده می‌شود.



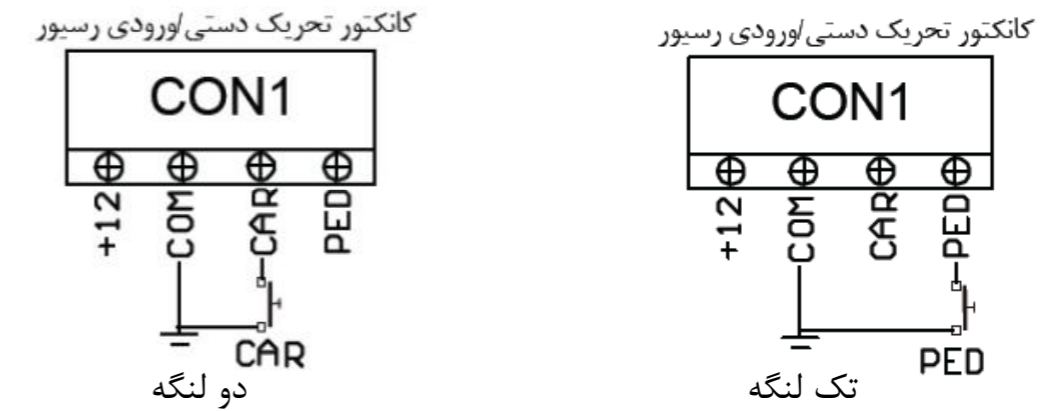
۱- Stand By BETA CONTROL - حالت کارکرد معمولی و بدون عیب و نقص مرکز را نشان می‌دهد و در این حالت مرکز آماده دریافت فرمان می‌باشد. اگر در منوهای دیگری هم باشید و تا مدتی که هیچ دکمه‌ای فشرده نشود، دستگاه به طور اتوماتیک روی این گزینه باز خواهد گشت.

۲- PARAMETERS - منوی اصلی تغییر متغیرها دارای ۲۱ زیر منو می‌باشد (جهت رفتن به زیر منو پس از فشردن دکمه A و رسیدن به PARAMETERS منوی دکمه B را فشار دهید) که با هر بار فشردن دکمه B نام یکی از زیر منوها و مقدار آن نمایش داده می‌شود. از دکمه C جهت افزایش مقدار یا تایید (YES) و از دکمه D جهت کاهش مقدار یا منتفی کردن موضوع (NO) استفاده کنید.

(۱-۴) طریقه بستن کلید سلکتور به مرکز

سیم‌های سلکتور باید به پایه‌های N.O که در کنار هم هستند مانند شکل زیر نصب گردد.

توجه: کلید سلکتور شکل ۱-۴ فقط جهت فرمان در مد دو لنگه‌ای می‌باشد و چنانچه بخواهیم از مد تک‌لنگه‌ای (پیاده‌رو) استفاده کنیم باید یک کلید سلکتور کانکتور PED و COM سیم‌بندی نماییم.



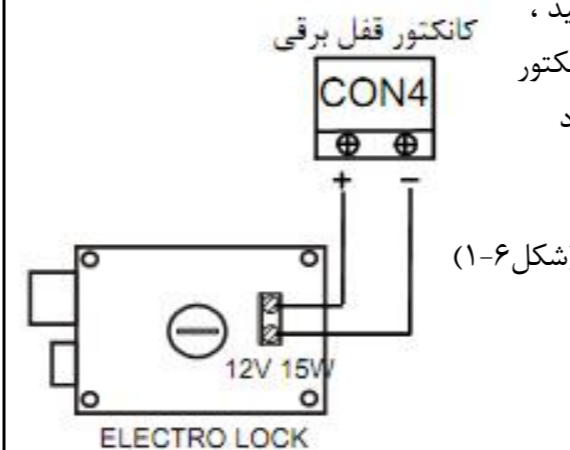
(۱-۵) طریقه بستن لامپ به مرکز

سیم‌های لامپ چشمک زن (یک لامپ 220V) مطابق شکل زیر به کانکتور لامپ LAMP 220V وصل می‌شود.



(۱-۶) نصب قفل برقی

چنانچه بخواهید از قفل برقی برای درب‌ها استفاده کنید باید توجه داشته باشید، قفل روی لنگه‌ای از درب نصب شود که اول باز می‌شود. قفل برقی از طریق کانکتور E.LOCK تغذیه و فرمان می‌گیرد، به قسمت CN (مطابق شکل ۱-۶) روی برد مرکز وصل می‌گردد.



طریقه نصب قفل مطابق شکل (شکل ۱-۶) می‌باشد:

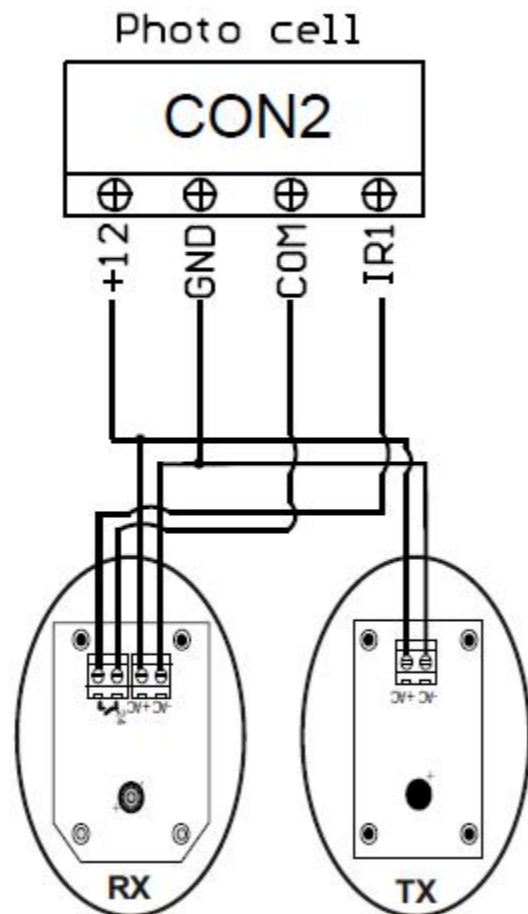
برای استفاده از قفل برقی می‌بایست پارامترهای (Electro Lock) به Yes تغییر کند و پارامتر (Lock Pulse Time) تنظیم گردد. لازم به توضیح است که با تغییر پارامتر (Electro Lock) به Yes، درب ابتدا یک فشار معکوس ایجاد می‌کند تا قفل برقی راحت‌تر باز شود. در صورت استفاده از قفل برقی تغییر پارامترهای مربوط به آن در پایان هر بار کارکرد چک‌ها درست بعد از کاهش یافتن سرعت موتورها و بسته شدن کامل درب‌ها، موتور ۱ دوباره برای مدت زمان مربوط به پارامتر (Lock Pulse Time) به کار با سرعت ماکزیمم ادامه می‌دهد. در حقیقت این کار جهت ایجاد فشار نهایی به درب‌ها برای بستن قفل برقی می‌باشد.

(۱-۲) اتصال فتوسل (چشم الکترونیک) به مرکز کنترل

فتوسل می‌تواند در مد بسته در حالت بسته شدن درب‌ها، با دیدن مانع بلافاصله درب‌ها باز می‌شوند و توقف ندارند.

توجه: لازم به ذکر است ولتاژ تغذیه چشمی‌ها ۱۲ ولت می‌باشد.

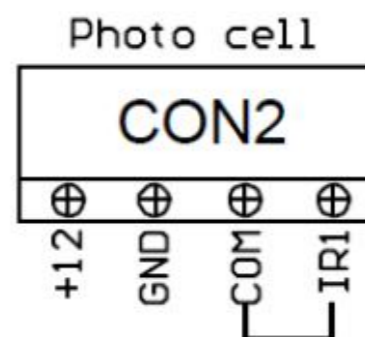
سیم‌بندی چشمی‌ها در مد بسته (برگشت به حالت اولیه): مطابق شکل (۱-۲)



کانکتور چشمی‌ها	
+12	تغذیه + چشمی فرستنده و گیرنده
GND	تغذیه - چشمی فرستنده و گیرنده
IR1	خروجی چشم در مد بسته

توجه:

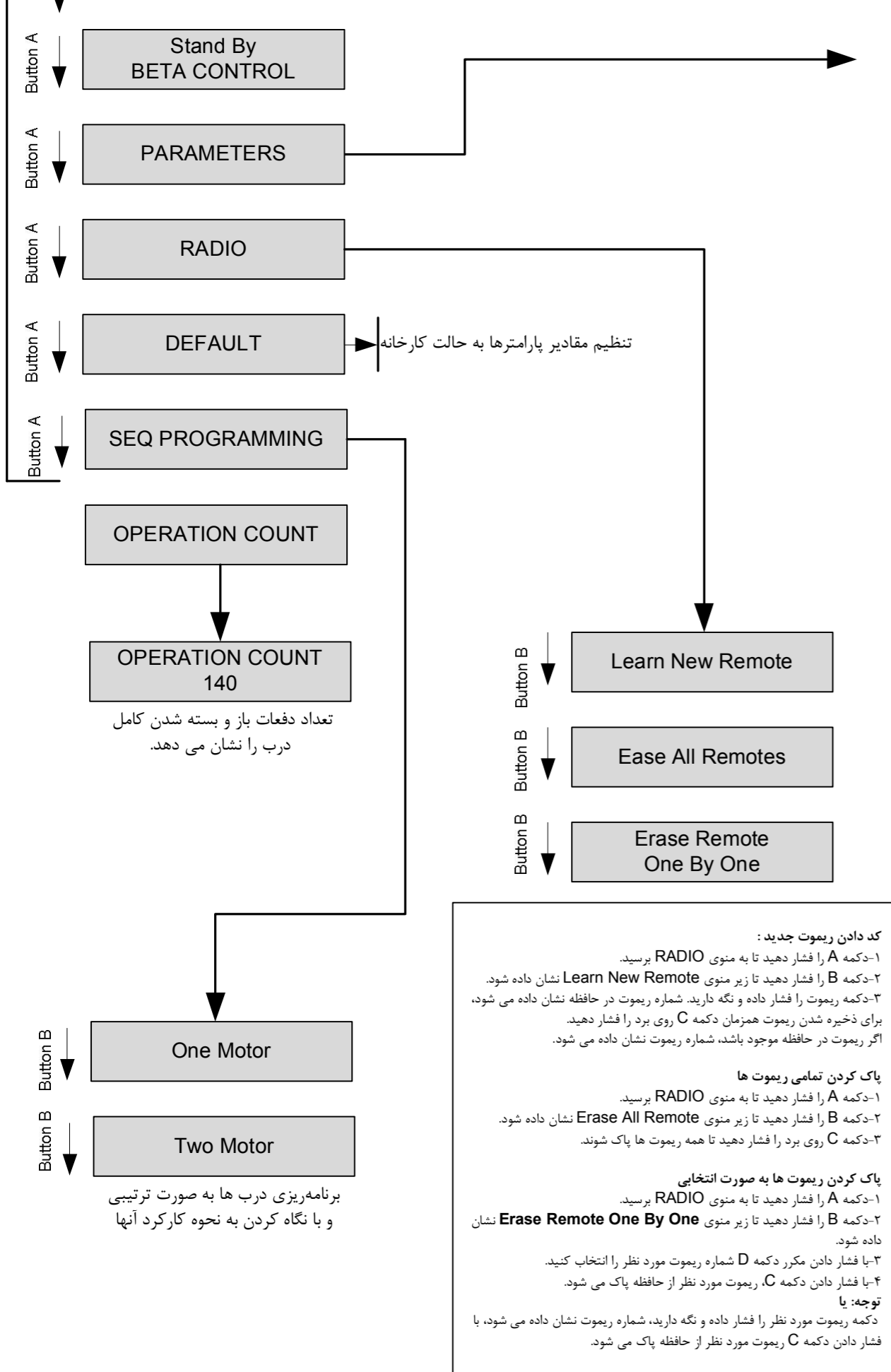
در صورت استفاده نکردن چشمی در مد بسته ترمینال‌های IR1 و COM را به هم جامپر کنید.



BETA CONTROL UNIT

AC220V-7006

Top Level Menu



کد دادن ریموت جدید :

- دکمه A را فشار دهید تا به منوی RADIO برسید.
- دکمه B را فشار دهید تا زیر منوی Learn New Remote نشان داده شود.
- دکمه ریموت را فشار داده و نگه دارید. شماره ریموت در حافظه نشان داده می شود. برای ذخیره شدن ریموت همزمان دکمه C روی برد را فشار دهید. اگر ریموت در حافظه موجود باشد، شماره ریموت نشان داده می شود.

پاک کردن تمامی ریموت ها

- دکمه A را فشار دهید تا به منوی RADIO برسید.
- دکمه B را فشار دهید تا زیر منوی Erase All Remote نشان داده شود.
- دکمه C روی برد را فشار دهید تا همه ریموت ها پاک شوند.

پاک کردن ریموت ها به صورت انتخابی

- دکمه A را فشار دهید تا به منوی RADIO برسید.
- دکمه B را فشار دهید تا زیر منوی Erase Remote One By One نشان داده شود.
- با فشار دادن مکرر دکمه D شماره ریموت مورد نظر را انتخاب کنید.
- با فشار دادن دکمه C، ریموت مورد نظر از حافظه پاک می شود.

توجه: یا دکمه ریموت مورد نظر را فشار داده و نگه دارید، شماره ریموت نشان داده می شود، یا فشار دادن دکمه C ریموت مورد نظر از حافظه پاک می شود.

M1 Working Time	زمان کار موتور ۱ (m1) 0 To 99	21
M2 Working Time	زمان کار موتور ۲ (m2) 0 To 99	21
M1 Torque	توان موتور ۱ 0 To 19	14
M2 Torque	توان موتور ۲ 0 To 19	14
M DEC Torque	توان موتورها در سرعت آهسته 10 To 19	19
M 1 DEC Time	مدت زمان سرعت آهسته موتور ۱ (r1) 0 To (m1-r1)	7
M 2 DEC Time	مدت زمان سرعت آهسته موتور ۲ (r1) 0 To (m2-r2)	7
M Closing Delay	تاخیر بسته شدن بین دو لنگه 0 To m2	3
M Opening Delay	تاخیر باز شدن بین دو لنگه 0 To (m1-r1)	3
Pedestrian Time	زمان باز شو عابرویی 0 To (m1-r1)	7
Auto Close Delay	زمان بسته شدن اتوماتیک 0 To 99	40
Fast Close Delay	زمان بسته شدن سریع اتوماتیک 0 To 99	14
Close Anyway	بسته شدن دربها بعد از ۴۰ دقیقه در هر صورت	No
Moving Mode	مد اسباب کشی	No
Blinking	فلاشر چشمک زن یا ثابت	Yes
Electro Lock	قفل برقی	0
Lock Pulse Time	زمان ضربه نهایی برای چفت شدن قفل برقی 1 = ½ sec , 2 = 1 sec , ...	No
Only One Motor	تک لنگه (موتور ۱) (M1)	No
Sliding Gate	موتور ریلی (M1) - ورودی لیمیت سوئیچ فعال	No
OBS Time	مدت زمان تحت فشار قرار گرفتن موتورها برای تشخیص مانع با کنترل جریان	10
OBS CALIBRATE %	کالیبره کردن سیستم کنترل جریان برای انواع موتورها	35
Save	ذخیره پارامترها	Yes

پیغام عمومی سیستم

Close Photo Active	چشمی در مد بسته تحریک شده است. (IR1)
OPENING	درب ها در حال باز شدن.
CLOSING	درب ها در حال بسته شدن.
STOP	دربها در حالت ایست هستند
AUTO CLOSE	در حال سپری کردن زمان بسته شدن اتوماتیک
OSB M1 DETECT!	سیستم تشخیص مانع موتور ۱ فعال شده است
OSB M2 DETECT!	سیستم تشخیص مانع موتور ۲ فعال شده است
STOP Close In: 40 min	اگر دربها در حالت ایست باشند، بعد از ۴۰ دقیقه دربها اتوماتیک بسته خواهند شد