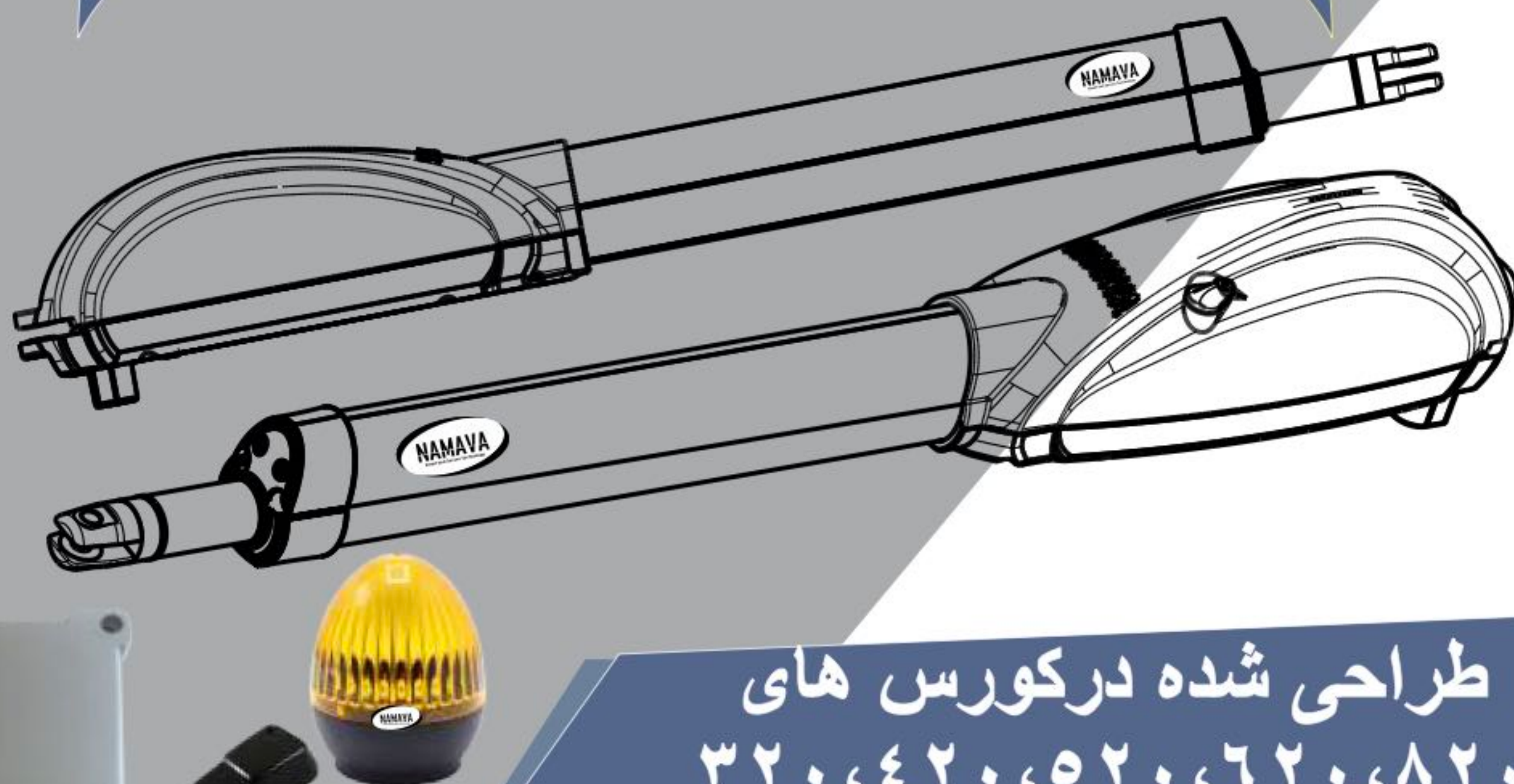




دفتربه راهنمای جک نماوا مدل HERO

HERO



طراحی شده در کورس های
۳۲۰، ۴۲۰، ۵۲۰، ۶۲۰، ۸۲۰

بر ۲ نوع ۲۲۰ و ۲۴ ولت

خدمات پس از فروش

۰۲۱۷۸۴۹۵

WWW.NAMAVATECH.COM



فهرست

2

مزایا و مشخصات جک

3

انتخاب نوع جک

4

راهنمای نصب فیزیکی و مکانیکی

7

راهنمای سیم کشی

12

مرکز کنترل و برنامه ریزی آن

14

مراحل کار با مرکز پس از برنامه ریزی و نصب

18

جدول عملکردها

19

راهنمای عیب یابی و تعمیرات

20

جدول عیب یابی

مزایا و مشخصات جک نماوا مدل HERO



قابلیت نصب روی انواع دربهای دولنگه و تک لنگه

قابلیت استفاده در مکانهای پر تردد

مجهز به نمایشگر، جهت کلیه دستورالعملها و پیام های سیستم

قابلیت نصب قفل برقی بر روی درب جهت حفاظت بیشتر

امکان برنامه ریزی به دو صورت تمام اتوماتیک و نیمه اتوماتیک

امکان برنامه ریزی دکمه های ریموت در سه مود معمولی، تک لنگه، استوپ

امکان افزایش تعداد ریموت ها به تعداد درخواستی با افزودن کیت ریسور

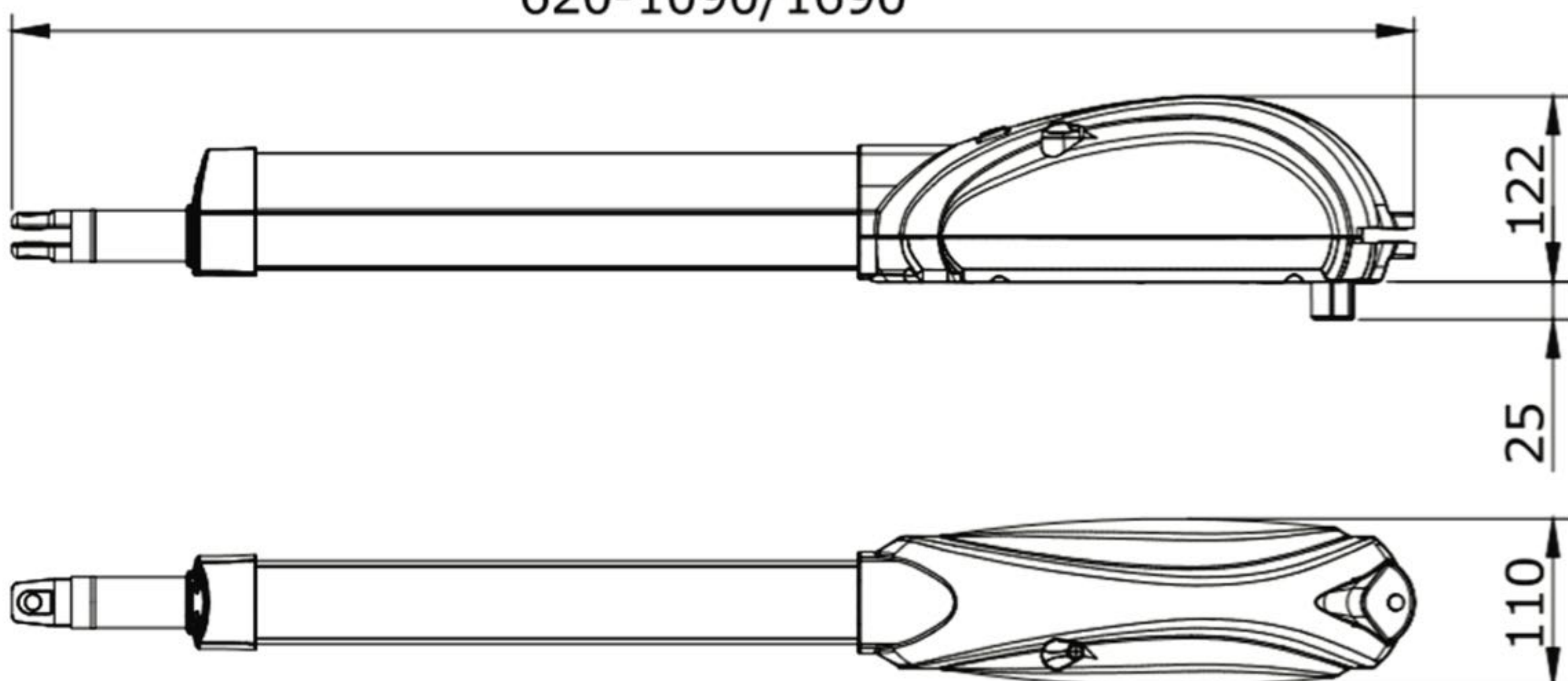
برنامه ریزی عملکرد هریک از جک ها به صورت مجزا توسط منوی بسیار دقیق و انعطاف پذیر دیجیتال

امکان تنظیم مقدار باز و بسته شدن بازو ها به اندازه دلفوا

HERO 620	HERO 520	HERO 420	HERO 320	مشخصات فنی
۲۲۰ ولت				توان ورودی
۳۰۰ وات				جریان مصرفی
۱.۲ الی ۱.۷ آمپر				بار اسمی
۲۲ الی ۲۵ دفعه در ساعت				دفعات تردد
۱۱۰ دفعه در روز				
۵۰+ الی ۴۰- درجه سانتی گراد				دمای کاری
۹ میکروفاراد		۸ میکروفاراد		ظرفیت خازن
۱۵۰ درجه سانتی گراد				حفاظت دمایی
۴ متر	۳ متر	۲.۵ متر	۲متر	حداکثر طول هر لنگه
۵۰۰ کیلوگرم	۵۰۰ کیلوگرم	۴۰۰ کیلوگرم	۲۵۰ کیلوگرم	حد اکثر وزن هر لنگه
۱۵ ثانیه	۱۶ ثانیه	۱۷ ثانیه	۱۶ ثانیه	زمان باز شو ۹۰ درجه

بازوهای الکترومکانیکی نماوا مدل هیرو در مدل های زیر ارائه می گردد. با توجه به شکل راهنما مدل مناسب را انتخاب نمایید.

320-810/1130
420-890/1290
520-990/1490
620-1090/1690

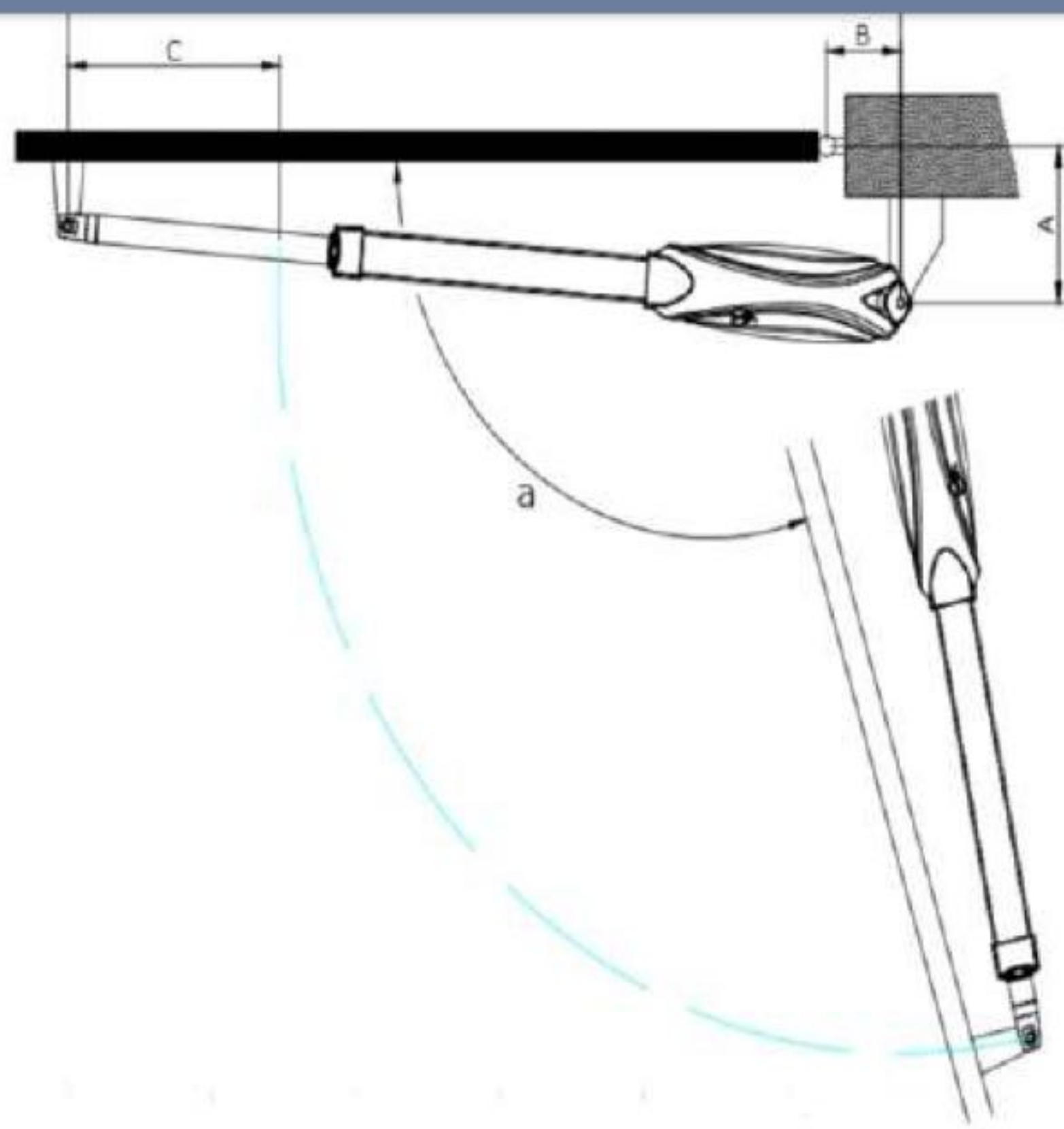


جک های باؤویی نماوا مدل هیرو مجهز به فلاف کن مکانیکی می باشند که مطابق شکل هنگام قطع شدن برق یا بروز مشکل در سیستم که باعث از کار افتادن جک شود؛ با پرفاندن کلید فلاف کن می توان جک ها را فلاف کرد و به صورت دستی درب ها را باز و بسته نمود.



راهنمای نصب فیزیکی و مکانیکی

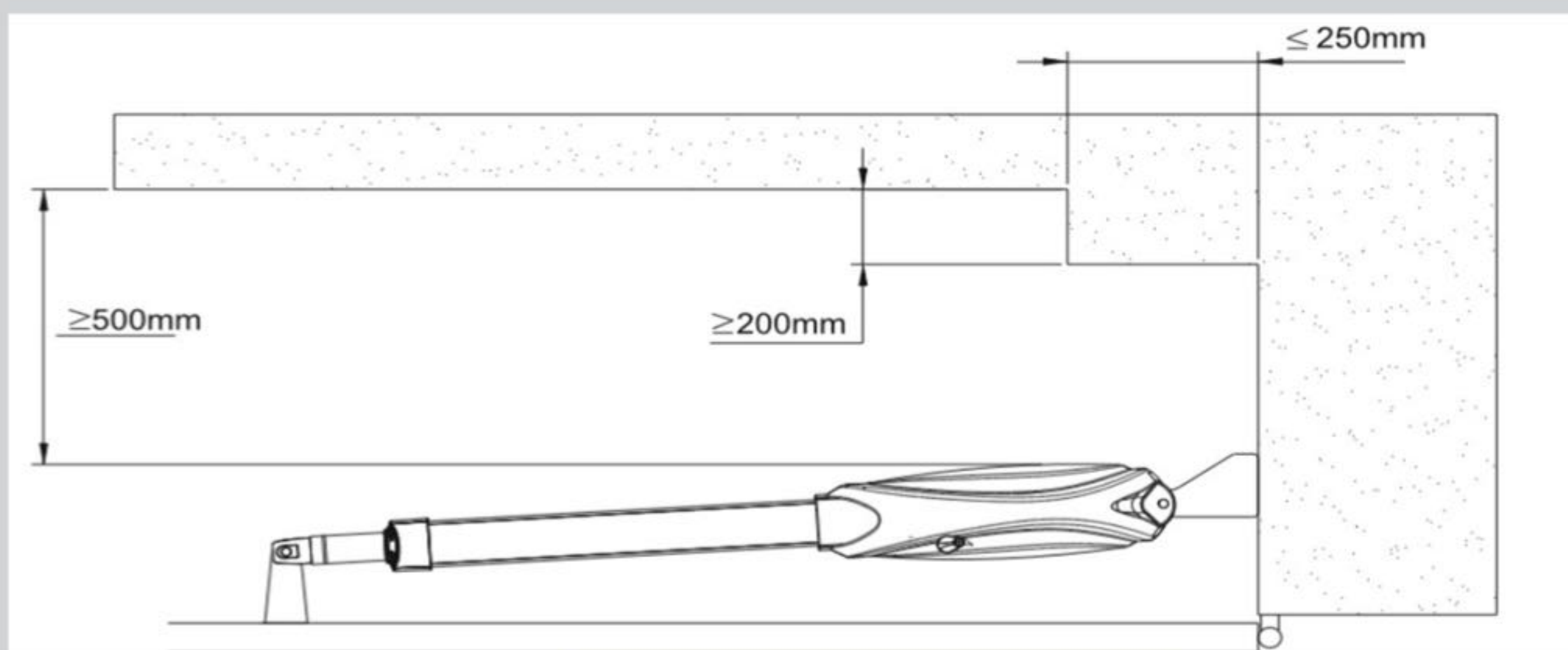
همانگونه که در شکل زیر دیده می شود برای یک نصب مکانیکی درست و اصولی بایستی مقادیر فاصله لولا تا تکیه گاه و فاصله بین تکیه گاه ابتدایی و انتهایی و میزان بازشو چک به درستی از جدول انتخاب شود تا ضمن کارکرد مطمئن درب حداکثر زاویه بازشو به دست آید.



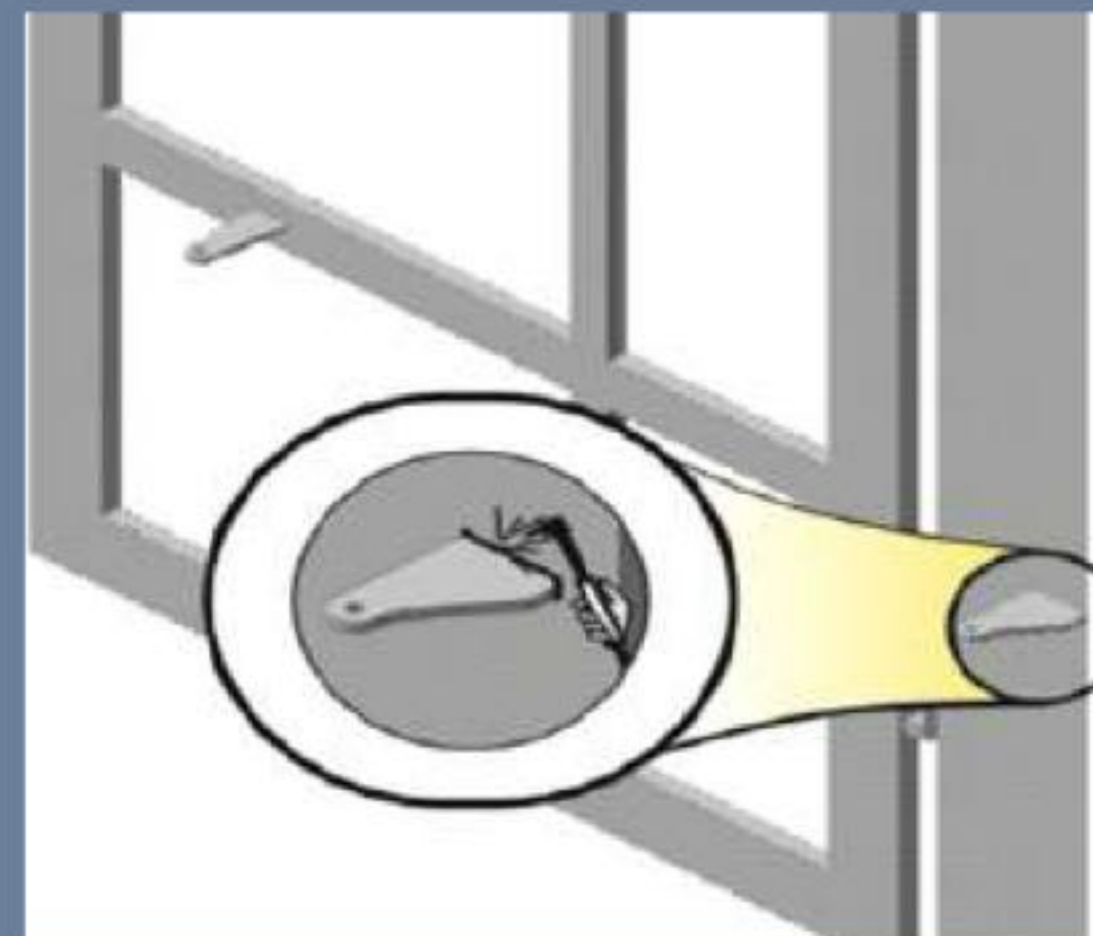
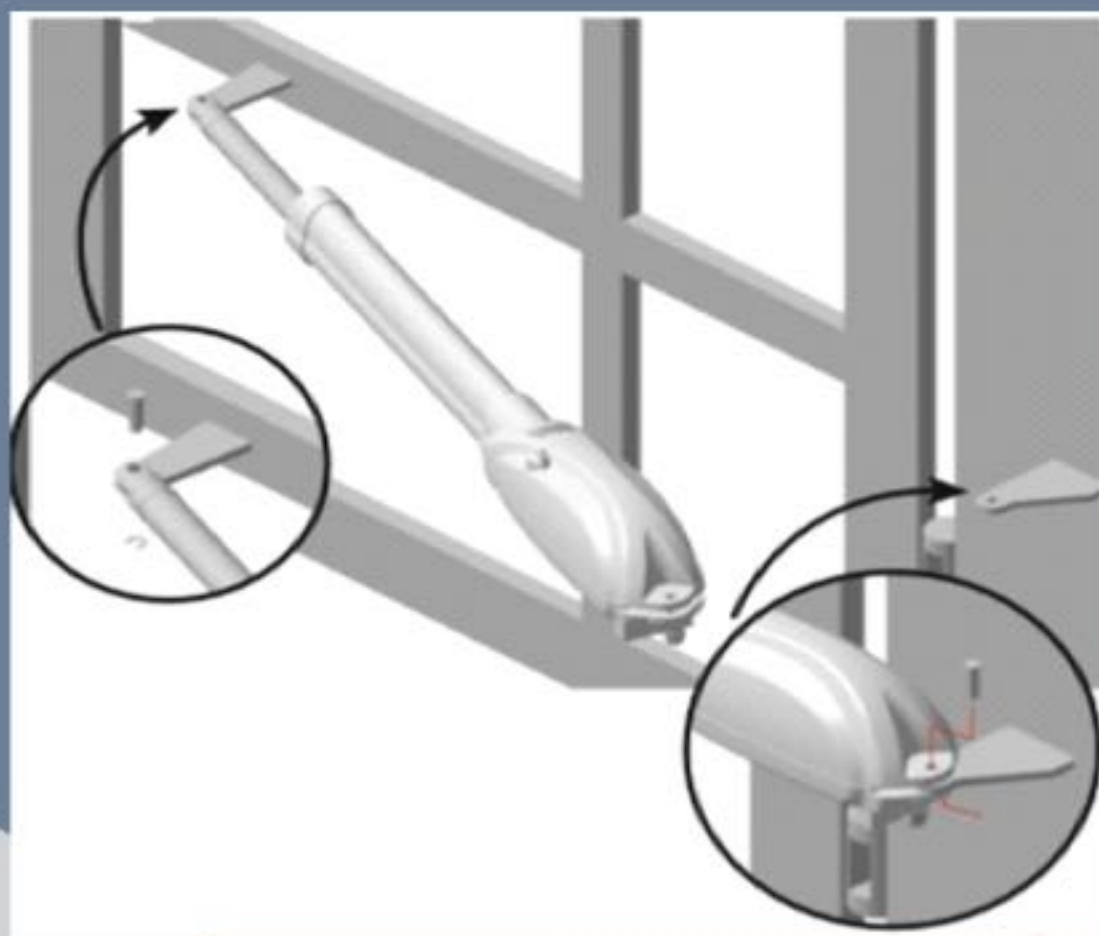
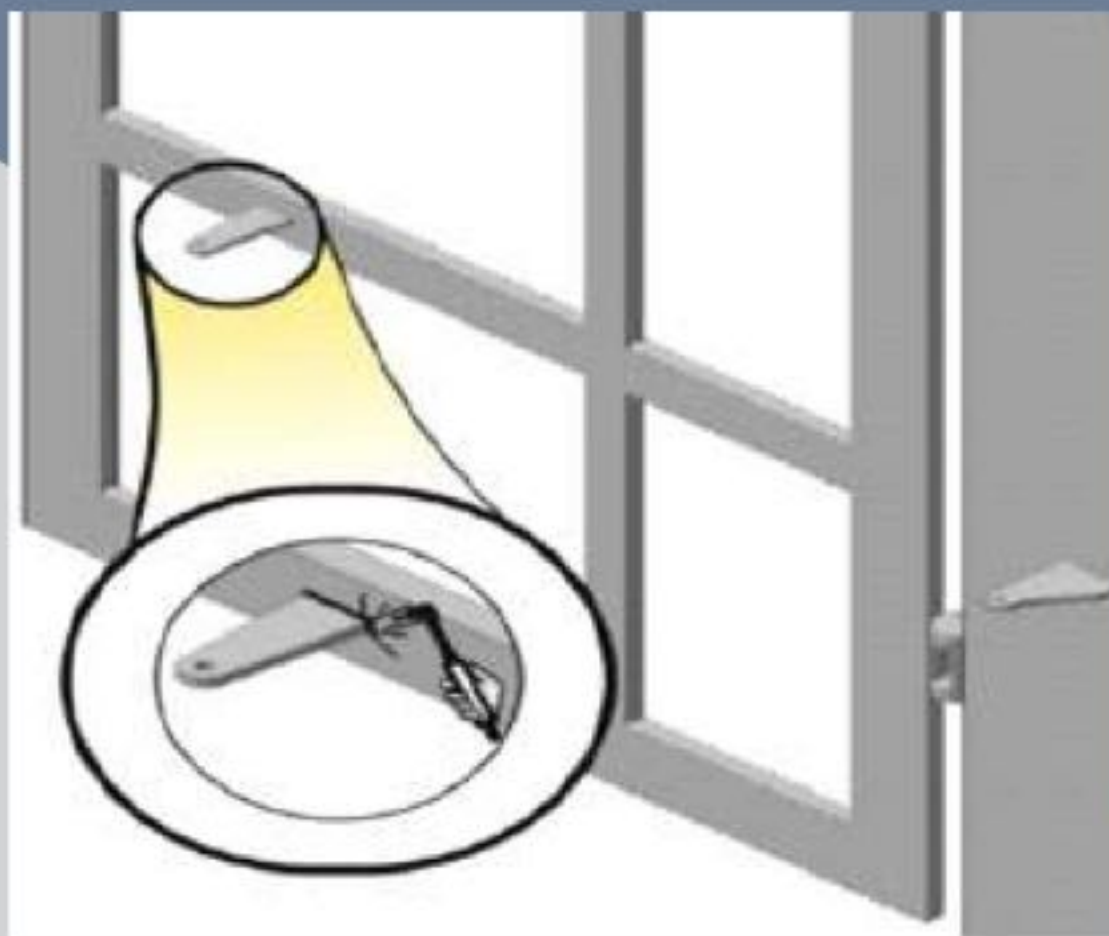
MODEL	α	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)
HERO 320	90°	155	155	310	1088
	100°	125	165	316	1097
HERO 420	90°	250	120	388	1235
	100°	190	170	388	1244
	110°	160	170	388	1246
	120°	120	170	385	1246
HERO 520	90°	290	200	496	1361
	100°	190	200	474	1430
	110°	170	200	482	1440
	120°	135	200	418	1381
HERO 620	90°	295	265	574	1618
	100°	265	270	588	1637
	110°	255	250	587	1637
	120°	200	250	580	1637

نکته ۱: در صورت وجود باد اندازه ها بایستی بهینه شود.

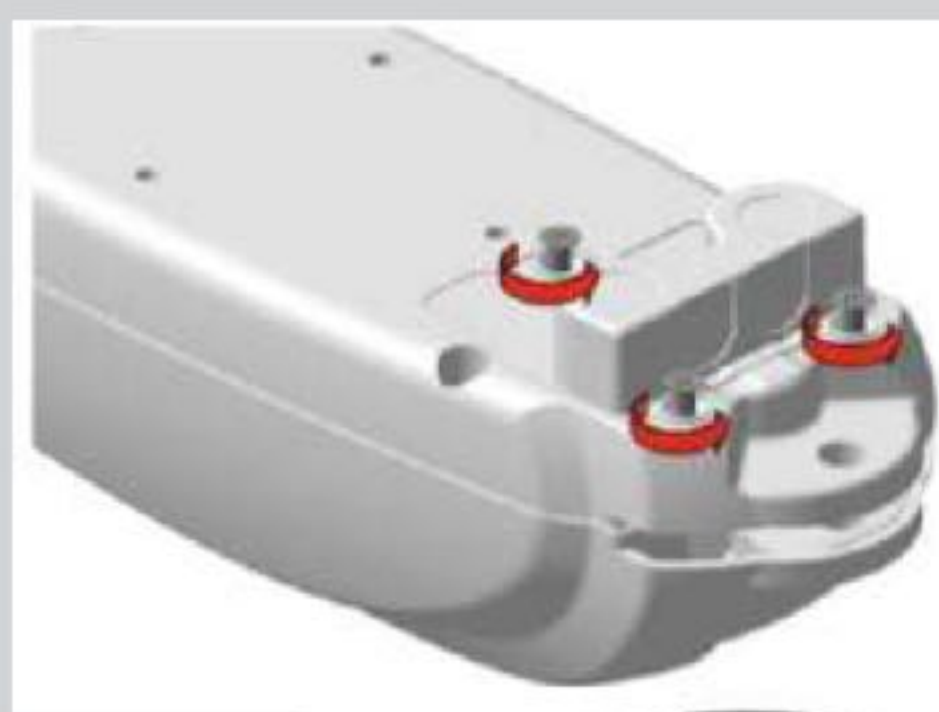
نکته ۲: به جهت کارکرد ایمن و کارا اندازه های زیر را حین نصب رعایت نمایید



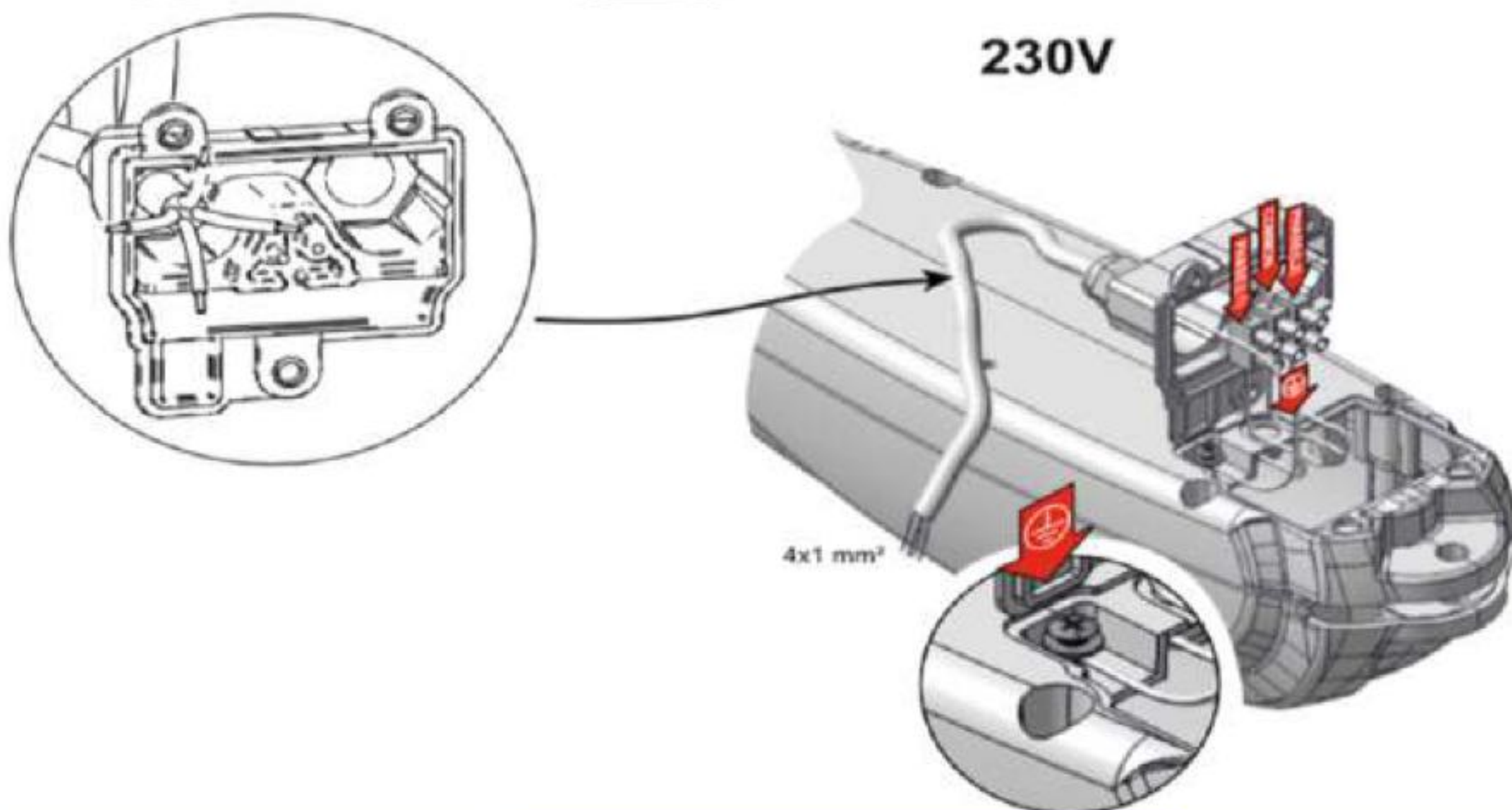
راهنمای جوشکاری بازو نصب

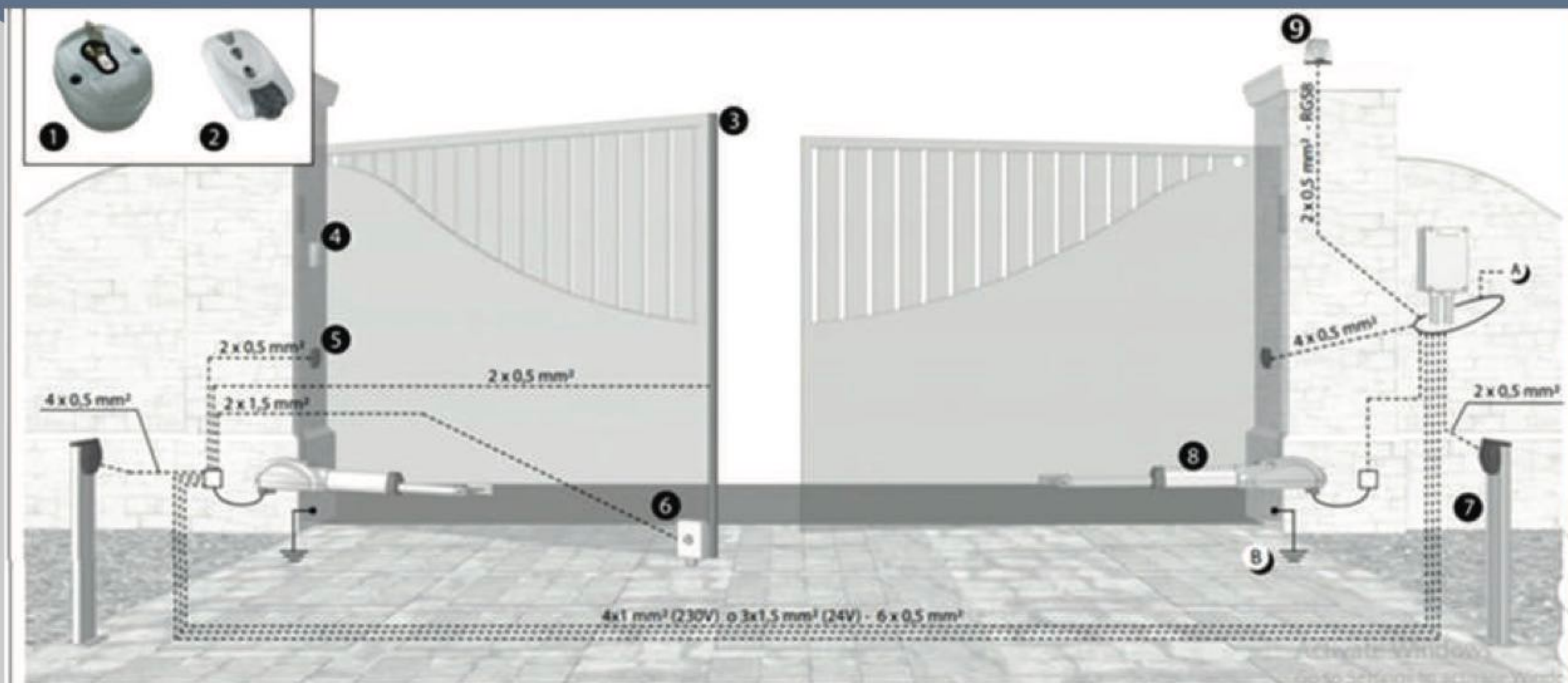


راهنمای سیم بندی بازو



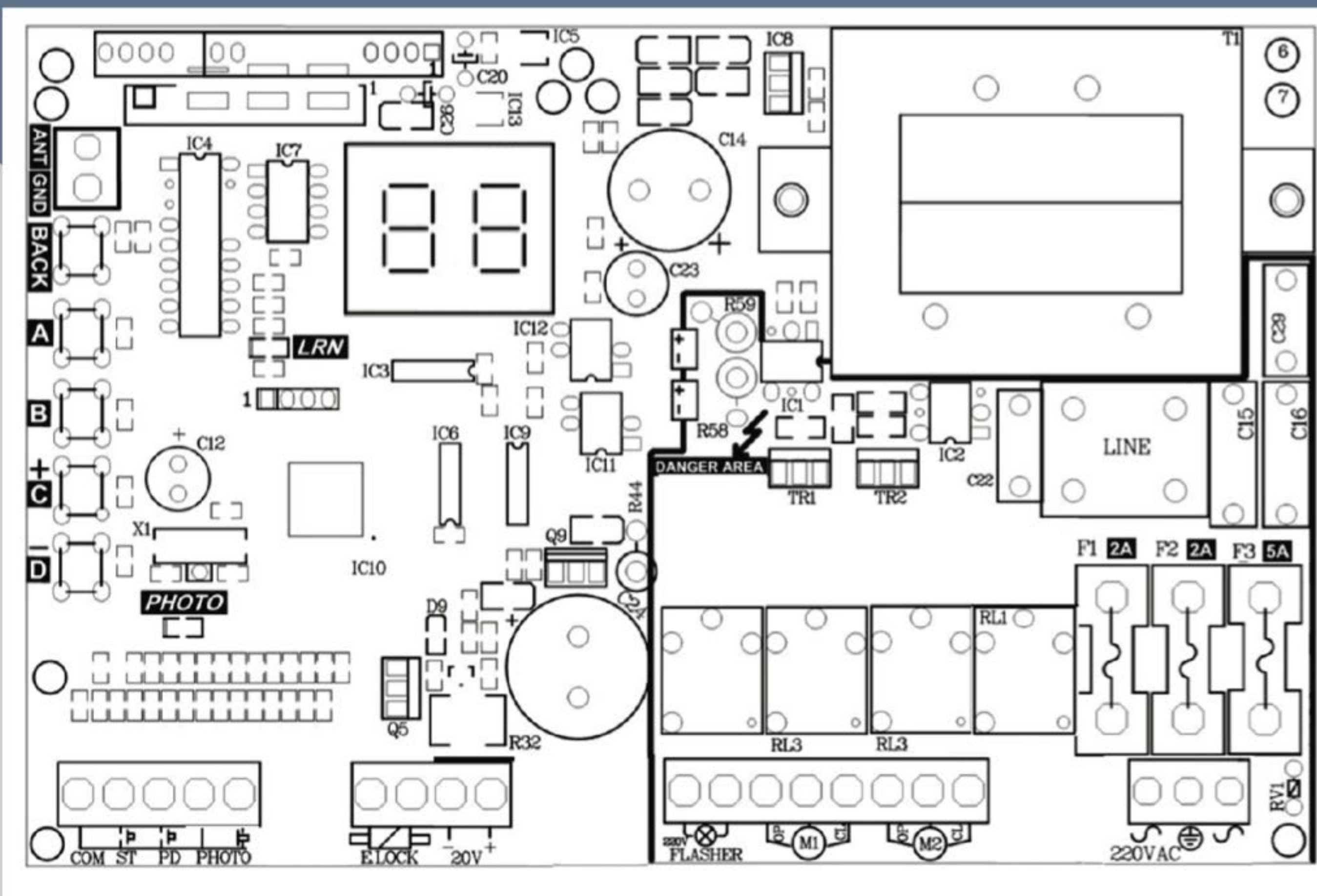
230V





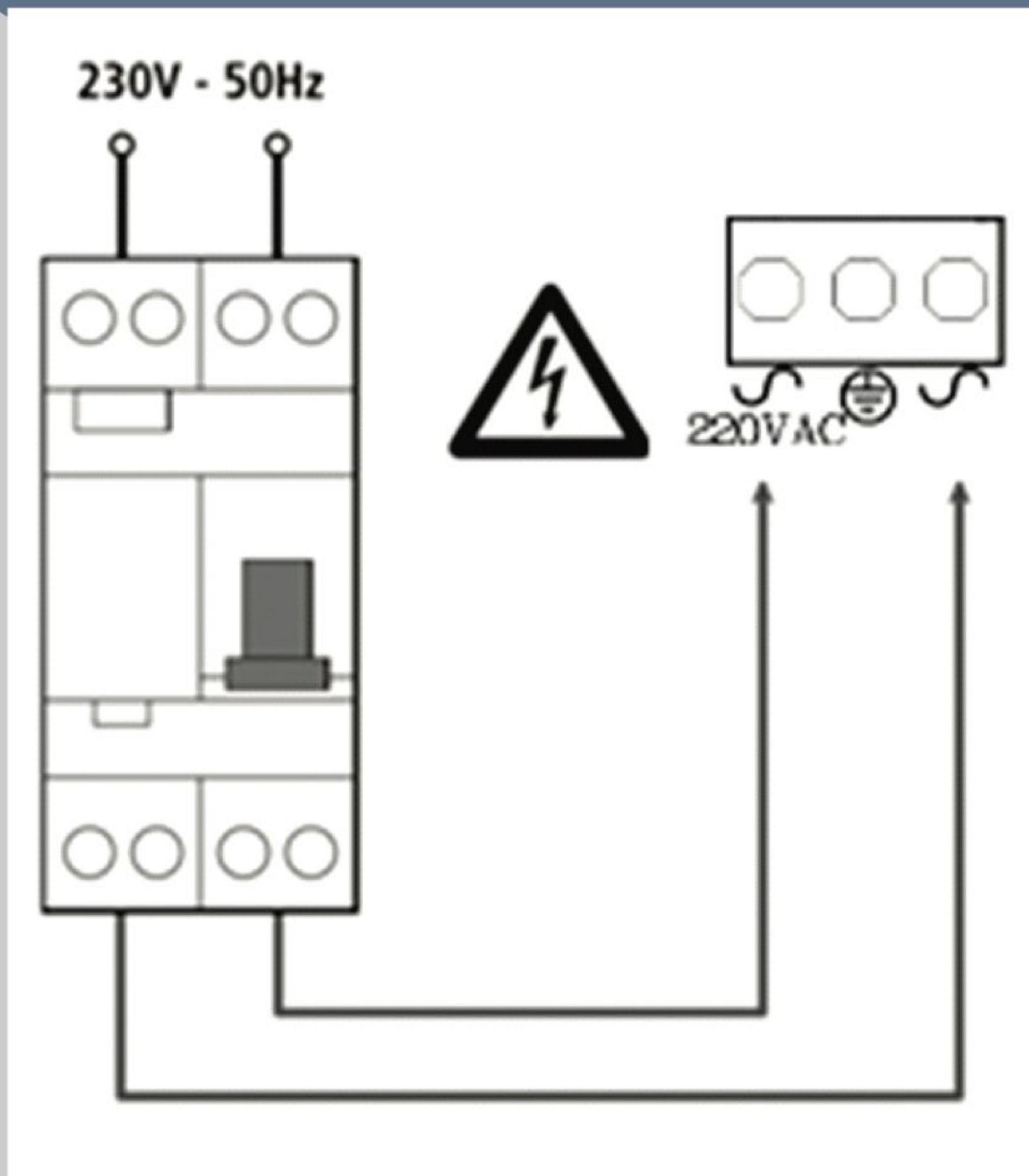
شرح	محل
کلید سلکتور	1
ریموت کنترل	2
لبه ایمنی	3
کلید سلکتور بی سیم	4
فتوسل	5
قفل برقی	6
ستون نگهدارنده	7
بازوها	8
فلاشر	9

قبل از سیم بندی مدار فرمان، فتوسل ولوازم جانبی از قطع بودن ولتاژ ورودی ۲۲۰ ولت مطمئن شوید.



مشترک - منفی	COM
فرمان استارت - نرمال باز	st
فرمان استارت نفر رو - نرمال باز	PD
فتوسل - نرمال بسته	photo
مشترک - منفی	COM
قفل برقی	ELOCK
منفی تغذیه فتوسل	-
تغذیه فتوسل و دیگر وسایل جانبی - +۲۴ ولت	+۲۰ ولت
فلاشر - ۲۲۰ ولت	FLASHER
باز - مشترک - بسته موتور ۱	op-com-cl
باز - مشترک - بسته موتور ۲	op-com-cl
ورودی برق ۲۲۰ ولت	220V

مرکز کنترل توسط ولتاژ متناوب ۲۲۰ ولت، ۵۰ هرتز تغذیه می شود. کابل تغذیه را مطابق شکل به ترمینالهای ۲۲۰ ولت وصل نمایید. استفاده از یک فیوز مینیاتوری بین برق شهر و ترمینالهای تغذیه برد پیشنهاد می شود.



واحد کنترل رامی توان برای کنترل یک یا دو بازو مورد استفاده قرار داد در صورتی که از دو بازو استفاده شود: مین عملیات باز شدن ، ابتدا بازوی متصل به **M1** شروع به باز شدن می کند بعد از سپری شدن تاخیر بین دولنگه که توسط **OD** قابل تنظیم است بازوی **M2** باز شدن را آغاز می کند.

مین عملیات بسته شدن ، ابتدا بازوی متصل به **M2** شروع به بسته شدن می کند بعد از سپری شدن تاخیر بین دولنگه که توسط **CD** قابل تنظیم است. بازوی **M1** بسته شدن را آغاز می کند.

تأخیر بین دولنگه مین عملیات باز شدن که توسط **OD** تنظیم می شود به منظور جلوگیری از برخورد دولنگه مین باز شدن بایکدیگر است.

تأخیر بین دولنگه مین عملیات بسته شدن که توسط **CD** تنظیم می شود به منظور جلوگیری از برخورد دولنگه مین بسته شدن بایکدیگر است.

چنانچه درب تک لنگه باشد تنها از یک بازو استفاده می شود که در این حالت باید بازو را به **M1** وصل نمود و پارامتر **D1** در منوی **DF** را فعال کرد.

سیم بندی بازوها به شرح زیر می باشد:

• بازوی متصل به **M1**

سیم قهوه ای به ترمینال **OP-M1** (باز)

سیم مشکی به ترمینال **CL-M1** (بسته)

سیم آبی به ترمینال **COM-M1** (مشترک)

خازن راه انداز بین ترمینالهای **OP- M1, CL - M1**

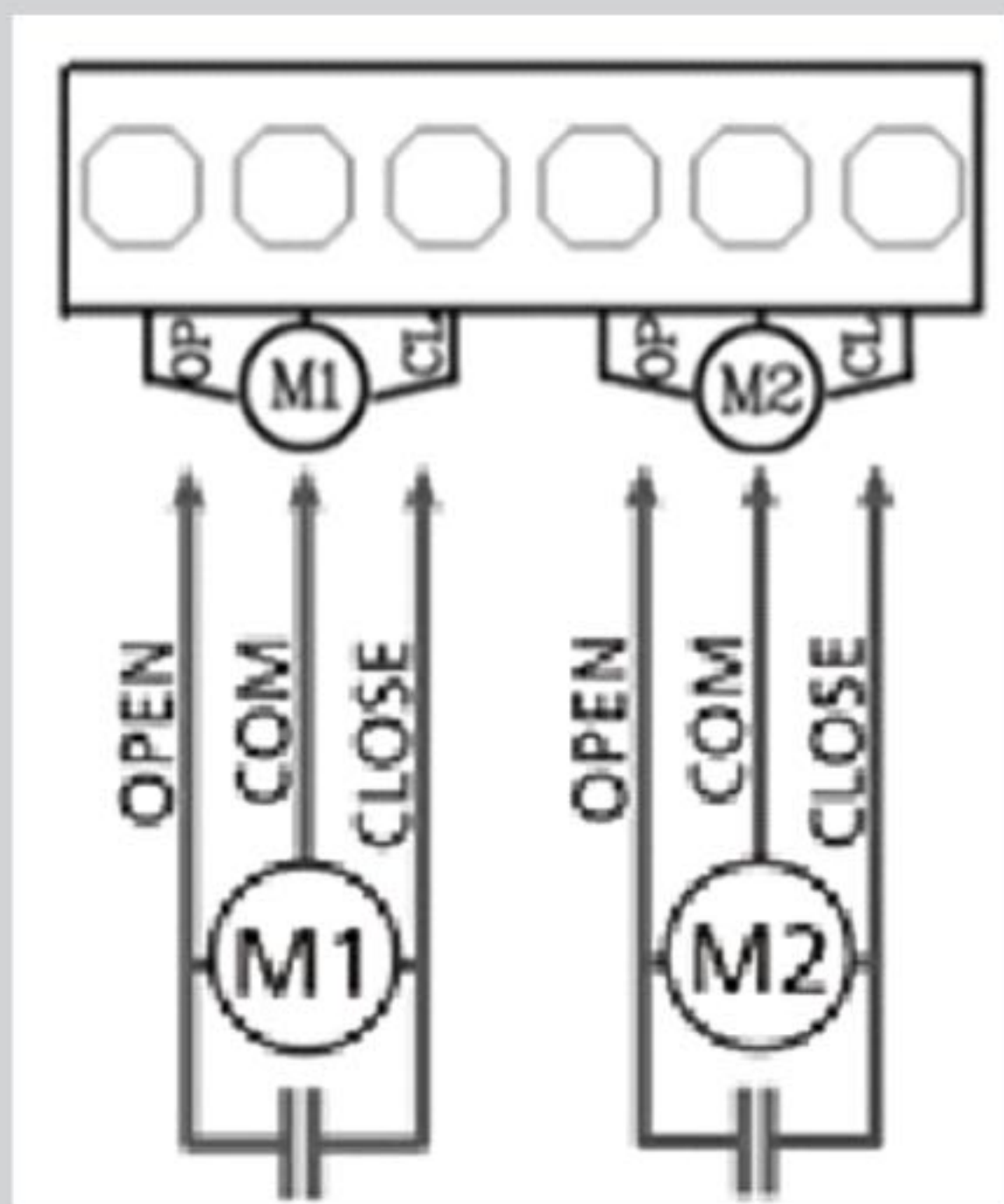
بازوی متصل به **M2**

سیم قهوه ای به ترمینال **OP-M2** (باز)

سیم مشکی به ترمینال **CL-M2** (بسته)

سیم آبی به ترمینال **COM - M2** (مشترک)

خازن راه انداز بین ترمینالهای **OP - M2,CL - M2**



فلاشر

وامد کنترل خروجی مورد نیاز برای فلاشر ۲۲۰ ولت با توان حداکثر ۴۰ وات را در ترمینال های **FLASHER** فراهم می کند.

جهت اتصال چراغ چشمک زن که میتواند نوع آن را (چشمک زن یا ثابت) از پارامترها (FL) انتخاب کرد.



فتوسل

وامد کنترل دارای خروجی ۲۰ ولت برای تغذیه فتوسل ها می باشد که توسط یک فیوز الکترونیکی در برابر اضافه جریان محافظت شده و توسط کنتاکت نرمال بسته، تست تشخیص مانع را قبل از باز یا بستن درب انجام می دهد.

مانع در دید فتوسل مین باز شدن درب ، نادیده گرفته شده و درب به باز شدن ادامه می دهد. وجود مانع در دید فتوسل مین بسته شدن درب ، ابتدا موجب توقف بسته شدن درب شده در ادامه درب به صورت کامل باز می شود.

دیده شدن مانع مین زمان انتظار ، زمان مورد نیاز بسته شدن خودکار را تجدید می کند .(زمان انتظار بعد از آخرین رفع مانع در نظر گرفته می شود).

در صورت خرابی چشم ها ، با فشردن نگاه داشتن دکمه A به مدت ۱۰ ثانیه ، یکبار فتوسل به شکل موقت بای پس شده و می توان درب را بست . در صورت عدم استفاده باید به یکدیگر متصل شوند.

قفل برقی

جهت راه اندازی قفل برقی ، با توجه به توان کم ترانس ورودی ، ممکن است این خروجی قابلیت باز کردن همه نوع قفل را نداشته باشد. در صورت نیاز به خروجی قفل ، پارامتر مربوطه را فعال کنید.



استارت و استارت نفرو

ورودی های استارت و استارت نفرو به صورت نرمال باز بوده و عملکرد انجام شده توسط مرکز به حالت های این فرمان که در ذیل آمده است مرتبط می باشد.

○ حالت پیش فرض مود استاندارد :

با فعال کردن متوالی ورودی استارت دنباله زیر مشاهده می شود.

باز کردن کامل درب ← توقف ← بستن کامل درب ← توقف ...

با فعال کردن متوالی ورودی استارت نفرو دنباله زیر مشاهده می شود.

باز کردن جز درب ← توقف ← بستن جز درب ← توقف ...

○ حالت فرمان باز / بسته :

با فعال کردن ورودی استارت درب به صورت کامل باز می شود.

با فعال کردن ورودی استارت نفرو درب بسته می شود.

○ حالت فرمان دستی :

با فعال کردن ورودی استارت توسط دکمه ریموت یا دکمه روی مرکز کنترل ، تا زمان فشردن نگه داشتن این دکمه درب به باز شدن ادامه می دهد.

با فعال کردن ورودی استارت نفرو توسط دکمه ریموت یا دکمه روی مرکز کنترل ، تا زمان فشردن نگه داشتن این دکمه درب به بسته شدن ادامه می دهد.

○ حالت تایمر :

تا زمانی که اتصال ترمینال ورودی استارت قطع نشود ، درب به صورت کامل باز می ماند.

تا زمانی که اتصال ترمینال ورودی استارت قطع نشود ، درب به صورت جزئی باز می ماند.

توجه : برای عملکرد صحیح باید بسته شدن اتوماتیک را در منو فعال نموده باشید.

آنتن بیرونی

به جهت افزایش برد ریموت کنترل ، می توان آنتن بیرونی را به کانکتورهای آنتن متصل کرد.

دکمه های منو

A : جهت ورود به منوهای اصلی

B : جهت ورود به زیر منو ها

C : جهت افزایش پارامترها و ذخیره

D : جهت کاهش پارامترها یا برگشت به منو قبل.

روش معرفی ریموت

- ✓ ابتدا توسط دکمه A وارد منو (rA) شوید. سپس با فشردن دکمه B زیر منوی LrN را انتخاب کنید و با فشردن دکمه C وارد زیر منو شوید .
- ✓ مال برای معرفی ریموت بعنوان کانال یک منوی LNA و برای کانال دو منوی LNb و برای کانال سه منوی LNC را توسط دکمه B انتخاب کنید .
- ✓ پس از انتخاب کانال مورد نظر دکمه C را فشار دهید و اجازه دهید تا LED به صورت چشمک زن و نمایشگر به صورت پرفان دربیاید .
- ✓ مال با فشردن دکمه مورد نظر ریموت ، کد آن کلید به کانال مربوطه معرفی می گردد و در همان لحظه عبارت 0H روی نمایشگر دیده می شود.
- ✓ با فشردن دکمه A از منو خارج می شوید.

معرفی کانالهای ریموت

- کانال یک LA : جهت باز و بسته کردن درب دولنگه .
- کانال دو Lb : جهت باز و بسته کردن درب تک لنگه .
- کانال سه LC : جهت قفل کردن سیستم در زمان باز ماندن دربها – مود اسباب کشی .

پاک کردن ریموت ها

جهت پاک کردن همه ریموت های ذخیره شده در مرکز ابتدا توسط دکمه A وارد منوی rA و زیرمنوی Er شده و سپس دکمه C را زده تا عبارت YS نمایش داده شود. حال با فشردن مجدد دکمه C کل کدهای ذخیره شده پاک می شود. مین پاک شدن حافظه نمایشگر به صورت پرفان درمی آید و در انتها عبارت OH نمایش داده می شود.

سیستم قابلیت ذخیره حداکثر 36 ریموت کد لرنینگ و هاپینگ کد را دارد.

برنامه ریزی حرکت بازوها

توسط دکمه A وارد منوی PA شوید و توسط دکمه B زمان بازشدن و بسته شدن هرلنگه و زمان کند شدن را به صورت مجزا تنظیم کنید. (توضیحات در جدول عملکردها [ص 18])

سرعت حرکت کند را توسط منوهای N1 و N2 می توان تنظیم کرد. لازم به ذکرست که این پارامترها 6 سرعت متفاوت برای بازوهای متفاوت ایجاد می کند.

سرعت استارت اولیه بسته شدن درب را می توان توسط منو تنظیم کرد.

در صورت نیاز به حالت بسته شدن خودکار پارامتر را با تخصیص عدد برمسب ثانیه می توان فعال کرد. با صفر کردن این پارامتر عملیات بسته شدن خودکار مذف می شود.

1. توسط پارامتر Od, تأخیر در بازشدن لنگه دوم درب را می توان تنظیم کرد که زمان اولیه آن 2 ثانیه می باشد.
2. توسط پارامتر Cd, تأخیر در بسته شدن لنگه اول درب را می توان تنظیم کرد که زمان آن بین 0 تا 99 ثانیه می باشد.
3. توسط پارامتر Pd, می توان حالت تک لنگه را در صورتی که یکی از دکمه های ریموت را بعنوان کانال دو معرفی کرده باشید فعال نمود. توسط پارامتر O1 می توان باز شدن لنگه اول درب را برمسب دهیم ثانیه تنظیم کرد. عددی که به این پارامتر تخصیص می دهیم از کل زمان باز شدن کسر می گردد. مثلاً اگر 5 باشد زمان 5 ثانیه از کل زمان بازشو کسر می گردد.
4. توسط پارامتر CS, می توان فشار نهایی پس از بسته شدن روی لنگه اول و زمان آنرا توسط پارامتر برمسب دهیم ثانیه تنظیم نمود. این مود جهت اطمینان از بسته شدن درب در صورت وجود قفل برقی استفاده می شود.
5. توسط پارامتر rS, می توان حالت حرکت معکوس پیش از استارت روی لنگه اول را فعال نمود. این مود جهت سهولت در بازشدن قفل برقی تعبیه شده است.
6. توسط پارامتر bL, می توان زمان برگشت نافواسته لنگه ها را پس از بسته شدن برمسب ثانیه تنظیم کرد.

نکته: با هر تغییر بر روی پارامترها در هنگام فروج از منو, پارامترهای تغییر یافته به صورت خودکار ذخیره می شوند و عبارت سه بار, چشمک می زند و از تنظیمات خارج می شود.

مراحل کار با مرکز پس از برنامه ریزی و نصب

توجه: پس از دریافت فرمان استارت، ابتدا بازوها چک می شوند. اگر مشکلی در اتصال بازوها به مرکز بود، فرمان برای بازوی لنگه اول و یا برای بازوی لنگه دوم و یا برای هردو بازو صادر می شود.

می توان تست اولیه موتورها را در منو فعال یا غیرفعال کرد.

پس از تست موتورها، سیستم ورودی پیشمی را تست می کند، اگر پیشمی به سیستم متصل نباشد پیام صادر می شود. (تست اولیه پیشمی در منو قابل غیر فعال کردن است)

هنگامی که فتوسل خراب می شود، پیام PH ظاهر می شود و باعث می شود لنگه های درب باز نشوند و در صورتی که درب باز باشد بسته نمی شوند. اگر پس از فرمان استارت ریموت، فلاشر دوبار پیشمک زد و درب باز نشد به معنای خرابی فتوسل است و با فشردن نگاه داشتن 10 ثانیه ریموت کنترل، کانال یک پیشمی فقط یکبار از مدار خارج می شود و اجازه باز شدن یا بسته شدن را می دهد.

پس از عملیات تست، ابتدا لنگه اول و سپس لنگه دوم، در صورت صفر نبودن تاخیر (وگرنه با هم) شروع به حرکت می کنند و پس از به اتمام رسیدن زمان برای لنگه اول، موتور به دور آهسته می رود و اگر فرمان استوپ فعال باشد، قبل رفتن به دور آهسته یک ثانیه توقف می کند، اگر قبل از به اتمام رسیدن زمان، دوباره فرمان استارت یا تک لنگه اعمال شود در صورت غیر فعال بودن پارامتر NP باعث متوقف شدن دربها می شود و فرمان مجدد باعث حرکت دربها در جهت عکس می شود.

هنگامیکه دربها باز هستند، زمان توقف در صورت فعال بودن حالت AC آغاز می گردد. در این هنگام نمایشگر شروع به شمارش زمان می کند (اگر شی جلوی فتوسل بیاید شمارش متوقف شده و شمارش از ابتدا آغاز می شود. اگر AC صفر باشد سیستم منتظر فرمان مجدد می ماند) اگر پارامتر CP فعال باشد بعد از عبور از پیشمی، پس از زمان تعیین شده در پارامتر برمسب ثانیه درب به صورت خودکار بسته می شود.

توسط پارامتر DP می توان تاخیر عملکرد پیشم را برمسب دهیم ثانیه برای تمیز دادن انسان از اتومبیل تنظیم کرد.

فشرده نگه داشتن دکمه (کانال سوم ریموت) به مدت 4 ثانیه مدار فرمان را قفل می کند و با هیچ فرمانی درب بسته نمی شود و نمایشگر قفل نشان می دهد و فلاشر یکبار پیشمک می زند. با فشردن مجدد کلید ریموت به مدت 4 ثانیه سیستم از قفل در می آید و فلاشر یکبار پیشمک می زند. از این مود برای اسباب کشی می توان استفاده کرد.



هنگامی که دربها باز هستند با انتخاب CO می توان نوع فرمان بستن را انتخاب کرد اگر $CO=0$ باشد بستن فقط از طریق فتوسل و تایم فراموشی امکان پذیرخواهد بود. اگر $CO=1$ باشد بستن از طریق فتوسل و تایم فراموشی و ریموت امکان پذیرست.

پس از دریافت فرمان برای بسته شدن اگر شی جلوی فتوسل باشد، لنگه های درب حرکت نمی کند و علامت PH به صورت چشمک زن روی نمایشگر نشان داده می شود.

در هنگام بسته شدن لنگه های درب، اگر شی جلوی فتوسل قرار گیرد، حرکت دربها متوقف می شود و پس از یک ثانیه در جهت عکس شروع به حرکت می کنند.

در هنگام باز شدن، نمایشگر ابتدا علامت OP را نمایش می دهد و در هنگام بسته شدن، CL و در لحظه فشار نهایی (در صورت فعال بودن) علامت CS نشان داده می شود.

در حالت استند بای نمایشگر خاموش می شود و نقطه آن در حالت چشمک زن می ماند.

برنامه ریزی درب دولنگه

جهت ورود به تنظیمات درب دولنگه، ابتدا توسط دکمه A روی حالت دیفالت رفته و توسط دکمه B انتخاب می کنیم تا تنظیمات مربوط به درب دولنگه در منوی پارامترها ظاهر شود.

پس از فعال کردن این حالت، تنظیمات مرکز کنترل به تنظیمات پیش فرض کارخانه بر می گردد.

برنامه ریزی اتوماتیک

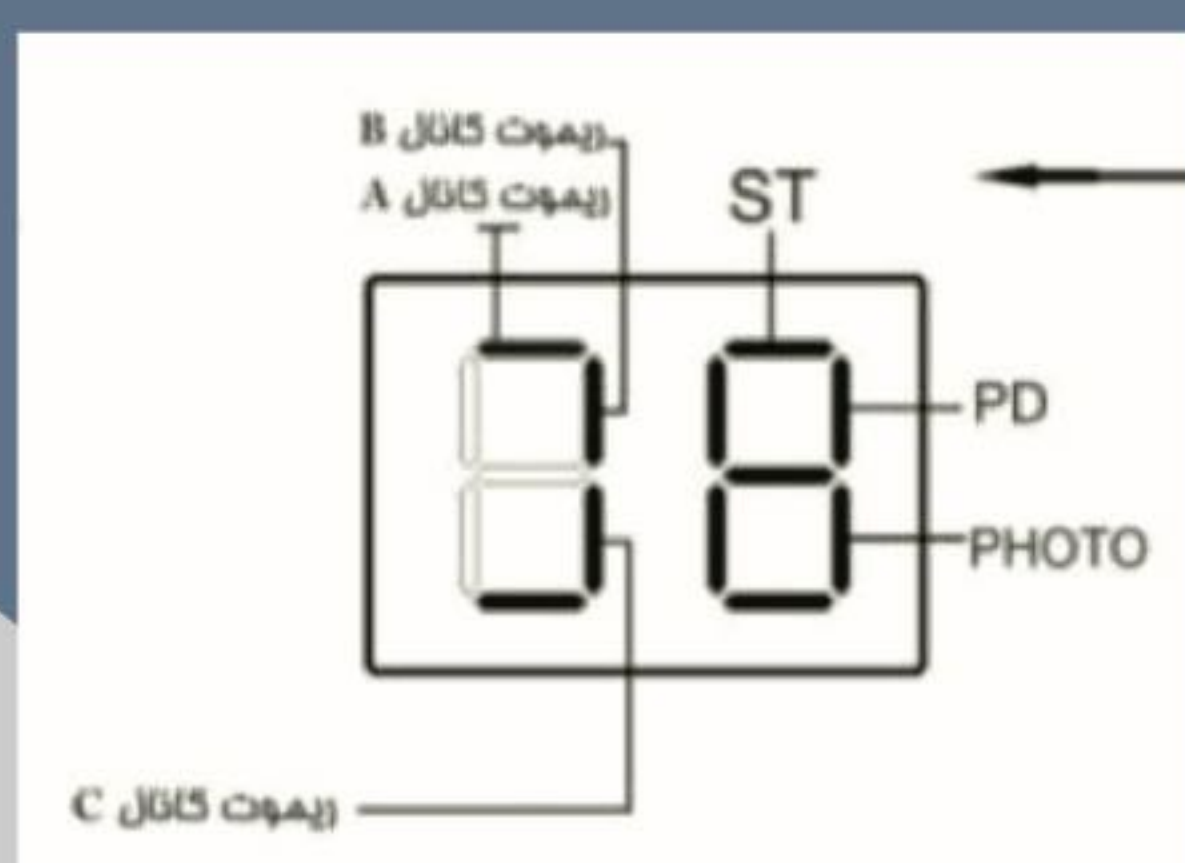
ابتدا توسط دکمه A روی حالت اتوماتیک ست رفته، با فشردن دکمه B وارد مود تنظیم اتوماتیک می شوید.

مراحل کار در فلوپارت تنظیمات آمده است.

تنظیمات زمان در این حالت با دقت 0.1 ثانیه انجام می شود.

تست ورودی ها

ابتدا توسط کلید A روی حالت it می رویم و توسط کلید B وارد این مود می شویم . پس از تمریک هریک از ورودی ها , نمایشگر مربوط به آن (مطابق شکل زیر) روشن می شود. با فشردن دکمه A می توانیم از این مود خارج شویم.



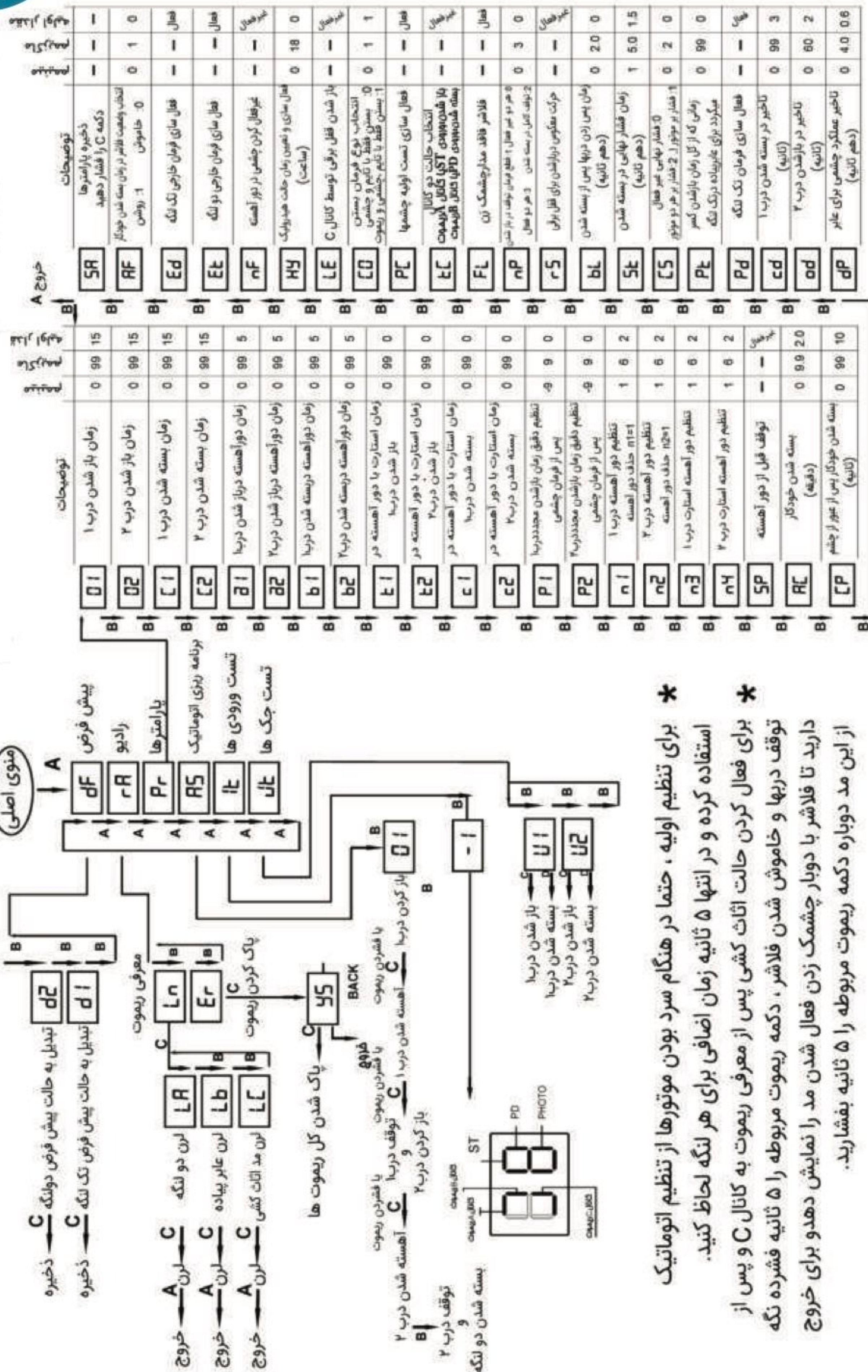
تست جکها

گاهی اوقات لازم است که هریک از جکها را به صورت مجزا به موقعیت خاصی ببریم , معمولا برای این کار , جک را خلاص می کنند و در موقعیت مورد نظر دوباره درگیر می کنند .

در این مرکز می توان به جای خلاص کردن از مود tz استفاده کرد. ابتدا توسط کلید A روی tz می رویم و با کلید B وارد این مود می شویم , پس از ورود , نمایشگر , مقدار U1 که معرف جک 1 است را نمایش می دهد . حال با فشردن کلید C در ب 1 با سرعت تند باز می شود و پس از رها کردن کلید متوقف می شود . با فشردن کلید D در ب 1 بسته می شود و با رها کردن کلید متوقف می شود. با زدن کلید B روی برد مقدار U2 نمایش داده می شود.

و همین اعمال برای در ب 2 انجام می شود. با زدن کلید A روی برد می توان از این مود خارج شد.

پیام	توضیحات
St	فرمان خارجی دولنگه
Pd	فرمان خارجی تک لنگه
tb	دکمه B تمریک شده
tC	دکمه C تمریک شده
tD	دکمه D تمریک شده
tE	دکمه BACK تمریک شده
rt	کانال A ریموت تمریک شده
rd	کانال B ریموت تمریک شده
rL	کانال C ریموت تمریک شده
PH	فتوسل تمریک شده
OP	در مال باز کردن
CL	درمال بستن
Er	خطا
YS	آیا مطمئن هستید؟
EN	فعال
d1	غیر فعال
0H	انجام شد



- * برای تنظیم اولیه ، حتما در هنگام سرد بودن موتورها از تنظیم اتوماتیک استفاده کرده و در انتها ۵ ثانیه زمان اضافی برای هر لنگه لحاظ کنید.**
- * برای فعال کردن حالت اثر کشی پس از معرفی ریموت به کانال C و پس از توقف دربها و خاموش شدن فلاشر ، دکمه ریموت مربوطه را ۵ ثانیه فشرده نگه دارید تا فلاشر با دوبار چشمک زدن فعال شدن مد را نمایش دهد و برای خروج از این مد دوباره دکمه ریموت مربوطه را ۵ ثانیه بفشارید.**
- * در صورت خراب شدن چشمی (فتوسل) ، با فشردن ده ثانیه دکمه ریموت لرن شده به کانال A ، چشمی یکبار از مدار میگذرد تا درب بسته یا باز گردد**



راهنمای عیب یابی و تعمیرات

عیب یابی موتورها

۱- موتور کار نمی کند:

یکی ازسیم های متصل به برق از داخل قطع است

۲- موتورها به شدت داغ می شوند:

در صورتیکه چندین بار به برق وصل شده باشد عادی است ولی اگر در اولین بار کار کردن موتور داغ شود ، استاتور موتور ، ایراد دارد.

۳- موتورها با صدای بلند کار می کنند:

بلبرینگ های داخلی خشک شده است یا از فرم اصلی خود خارج شده اند.

۴- بدنه ، روتور و استاتور با هم اصطکاک دارند:

روتور درست در جای خود قرار نگرفته ، یا پیچ های بدنه محکم نیستند.

۵- موتور درجا کار می کند:

کلید خلاص کن بیرون است

قسمت داخلی خلاص کن صدمه دیده است.

سیستم انتقال قدرت گیر بکس به بازو هرز شده است.

نمونه اطمینان یافتن از سالم بودن موتورها

با استفاده از حالت اهم سنج مولتی متر

مقدار مقاومت بین سیم های حب کرد و مشترک و مقدار مقاومت بین سیم های راستگرد و مشترک باید بین ۷۰ تا ۹۰ اهم باشند . اگر این مقدار، صفر یا خیلی بالاتر از حد مجاز باشد، سیم بیچ موتور دارای اشکال می باشد که جهت انجام تعمیرات باید با شرکت تماس گرفته شود.

با استفاده از اتصال برق ۲۲۰ ولت

ابتداسیم های جیکرد و مشترک (ابه برق ۲۲۰ ولت وصل نمایید موتور دریک جهت شروع به حرکت می کند. در ادامه اتصال قبلی را قطع کرده وسیم های راستگرد و مشترک (ابه برق ۲۲۰ ولت وصل نمایید. موتور در جهت مخالف حالت قبل باید حرکت کند. مناجه این عمل درست انجام شود موتور سالم می باشد .

جدول عیب یابی

ردیف	ایراد	رفع ایراد
۱	موتورها یا یکی از آنها برعکس کار می کند	جای سیم های چپ گرد و راست گرد باید در مرکز عوض شود
۲	دربی که باید اول باز شود دوم باز می شود	اتصالات سیم های موتور یک و دو در مرکز باید جابجا شود
۳	ریموت ها عمل نمی کنند	ریموت به دستگاه معرفی نشده است. کارت گیرنده یا آنتن آن صدمه دیده است.
۴	چک ها در هر دو حالت باز و بسته شدن یک طرفه عمل می کنند	از سالم بودن ترایاک ها، اپتوکوپلر ها، ULN2003 و رله ها اطمینان حاصل شود.
۵	چراغ شمع زن عمل نمی کند	لامپ فلاشر سوخته است و باید تعویض شود رله مربوط به چراغ چک شود
۶	نمایشگرها یک عدد یا یک حرف ثابت را نشان می دهند	با شرکت تماس بگیرید
۷	نمایشگرها خاموش هستند	از اتصال برق ۲۲۰ ولت اطمینان حاصل فرمایید فیوز ها را چک کنید با شرکت تماس بگیرید
۸	نمایشگر PH را نشان مبدهد و درب ها بدون حرکت می مانند	مانع دید فتوسل را رفع کنید صحت عملکرد فتوسل را چک کنید فتوسل ها را موقتا غیر فعال کنید
۹	نمایشگر ER را نشان می دهد و درب ها بدون حرکت می مانند	با شرکت تماس بگیرید



AUTOMATIC SWING GATE

Model:HERO



☎ ۰۲۱۷۸۴۹۵



namavatech



WWW.NAMAVATECH.COM