

AE-MAESTRO PARAMETRELER

Asansör ve kontrol sistemi ayarlarına ve zamanlamalara dair tüm bilgiler sistem parametrelerinde saklanır. Bu parametreler kullanıcı kolaylığı açısından birkaç gruba ayrılmıştır. Bu gruplar şöyledir:

P1-GRUP A PARAMETRELERİ: Bu parametreler Axx gibi "A" önekiyle simgelenir. Ana parametreler asansörün tipini ve temel işlevlerini tanımlar. Bu parametreler sadece asansör hareketsizken değiştirilebilir.

P2-GRUP B PARAMETRELERİ: Bu parametreler Bxx gibi "B" önekiyle simgelenir. Asansörün çoğu işlevini yan parametreler tanımlar. Herhangi bir zamanda değiştirilebilirler.

P3-ZAMAN PARAMETRELERİ: Bu parametreler Txx gibi "T" önekiyle simgelenir. Kullanıcı tarafından tanımlanan tüm ayarlar bu parametrelerde saklanır. Herhangi bir zamanda değiştirilebilirler.

P4-HIZ PARAMETRELERİ: Bu parametreler Sxx gibi "S" önekiyle simgelenir. Kullanıcı tarafından tanımlanan tüm hız ayarları bu parametrelerde saklanır. Bu parametreler sadece asansör STOP modunda ise değiştirilebilir.

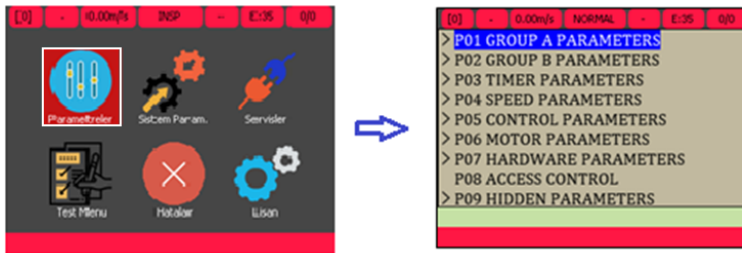
P5-KONTROL PARAMETRELERİ: Bu parametreler Cxx gibi "C" önekiyle simgelenir. Kullanıcı tarafından tanımlanan tüm hız ayarları bu parametrelerde saklanır. Bu parametreler sadece asansör STOP modunda ise değiştirilebilir.

P6-MOTOR PARAMETRELERİ: Bu parametreler Mxx gibi "M" önekiyle simgelenir. Motor ve enkoder için gerekli tüm parametreler bu bölüm altında tanımlanır.

P7-DONANIM PARAMETRELERİ: Bu parametreler cihazın donanım parametrelerini saklar. Bu parametreler Exx gibi "E" önekiyle simgelenir.

P08-ERİŞİM KONTROLÜ: ERİŞİM kontrol sistemi bölüm 5.3'te açıklanmaktadır.

Bu parametreler ana menüde **PARAMETRELER** ikonuna basarak girilen menüde incelenip değiştirilebilirler.



4.1) P1-ANA PARAMETRELER

Ana parametrelerde yapılacak tüm değişiklikler için asansör hareketsiz olmalıdır.

[A01] DURAK SAYISI

2...64	Bu parametrede asansörün durak sayısı saklanır.
--------	---

[A02] TRAFİK SİSTEMİ

0	<u>Basit Kumanda</u> Kabin ve kat çağruları birlikte işleme alınır. Asansör yalnızca bir çağrıyı yerine getirir. Grup işlemine izin yoktur. Bu sistem genellikle yük asansörlerinde kullanılır.
1	<u>Karışık Toplama</u> Kabin ve kat çağruları birlikte işleme alınır. Toplamalı işleme izin verilir ancak kat ve kabin çağruları arasında fark yoktur grup işlemine izin verilmez.
2	<u>Aşağı Toplama</u> Kabin ve kat çağruları ayrı ayrı işleme alınır. Kabin çağruları iki yöne de toplanırken kat çağruları sadece aşağı yönlü olarak toplanır. Bu sistem mesken olarak kullanılan yerlerde bina girişin alt katta olduğu takdirde kullanışlıdır. Grup işlemine izin verilir.
3	<u>Yukarı Toplama</u> Kabin ve kat çağruları ayrı ayrı işleme alınır. Kabin çağruları iki yöne de toplanırken kat çağruları sadece yukarı yönlü olarak toplanır. Bu sistem mesken olarak kullanılan yerlerde bina girişin üst katta olduğu takdirde kullanışlıdır. Grup işlemine izin verilir.
4	<u>Çift Buton Toplama</u> Kabin çağruları, yukarı yönlü ve aşağı yönlü çağrılar ayrı ayrı işleme alınır. Bu en gelişmiş komut sistemidir ve grup işlemleri için de en iyi seçimdir.

[A03] MOTOR TİPİ

Bu parametre motor tipini belirler.

0	<u>Asenkron Açık Çevrim</u> Asenkron motor açık çevrim kullanımı (enkodersiz)
1	<u>Asenkron Kapalı Çevrim</u> Asenkron motor kapalı çevrim kullanımı (encoder ile)
2	<u>Senkron</u> Dişlisiz makine senkron motor ile.

[A04] KAPI TÜRÜ

1	<u>Çarpma Kapa</u> Yarı otomatik kat kapıları olan asansör.
2	<u>Otomatik Kapa</u> Tam otomatik kat kapıları olan asansör.

[A05] KAT SEÇİCİ

Kat seçici sistemleri Bölüm 5.1'de anlatılmıştır. Uygulama ve seçim için buraya bakınız.

0	<u>Mono-Sayıcı</u> Monostabil manyetik şalterler kullanılmaktadır.
1	<u>Bi-Stable Sayıcı</u> Bi-stabil manyetik şalterler kullanılmaktadır.
2	<u>Motor Enkoderi</u> Motor enkoderi kat seçici olarak kullanılmaktadır.
3	<u>Kuyu Enkoderi</u> Kuyu enkoderi kat seçici olarak kullanılmaktadır.
4	<u>Mutlak Enkoder 2M</u> Mutlak encoder LIMAX 2M kat seçici olarak kullanılmaktadır.
5	<u>Absolute Encoder LIMAX3CP</u> Mutlak enkoder LIMAX3CP kat seçici olarak kullanılmaktadır.

[A06] KAPI KÖPRÜLEME

0	<u>Yok</u> Otomatik seviyeleme ve erken kapı açma işlevlerinin ikisi de aktif değil.
1	<u>Seviyelendirme</u> Otomatik seviyeleme aktif. Erken kapı açma aktif değil.
2	<u>Erken Kapı Açma</u> Otomatik seviyeleme aktif değil. Erken kapı açma aktif.
3	<u>Seviyelendirme + Erken Kapı Açma</u> Hem otomatik seviye hem de erken kapı açma aktif.

[A07] GRUP NUMARASI

0	<u>Simplex</u> Asansör simplex olarak çalışır.
0...8	<u>Grup Numarası</u> Asansör grup içinde çalışır.

Biçimlendirilmiş: Üst Bilgi, Ortadan, Satırları birlikte tutma

Biçimlendirilmiş: Üst Bilgi, Satırları birlikte tutma

Biçimlendirilmiş: Üst Bilgi, Ortadan, Satırları birlikte tutma

[A08] KAPI SAYISI

1	<u>Bir Kapı</u> Bir adet kabin kapısı vardır.
2	<u>İki Kapı</u> İki adet kabin kapısı vardır.

Biçimlendirilmiş: Üst Bilgi, Ortadan, Satırları birlikte tutma

Biçimlendirilmiş: Üst Bilgi, Satırları birlikte tutma

Biçimlendirilmiş: Üst Bilgi, Ortadan, Satırları birlikte tutma

[A09] HABERLEŞME

0	<u>Kabin Seri</u> Kabin ve tablo arasındaki haberleşme seridir. Kat çağrıları ve sinyaller ALPK kartı üzerinden paraleldir.
1	<u>Full Seri</u> Kabin devresi ve kat butoniyerlerin kumanda tablosu ile seri olarak haberleşirler.

Biçimlendirilmiş: Üst Bilgi

[A10] ASANSÖR STANDARDI

Cihaz, bu parametrede seçilen kaldırma standardına bağlı olarak hatalardan sonra ve başlangıç hareketindeki davranışı değiştirir. Kablolama, parametreler ve çevreirim aygıtları burada seçilen standarda uygun olmalıdır, aksi takdirde hatalarla veya engelleme durumlarıyla karşılaşabilirsiniz.

0	<u>EN81-1</u> Cihaz EN81-1+A2 standardına uygun olarak çalışır.
1	<u>EN81-1+A3</u> Cihaz EN81-1+A3 standardına uygun olarak çalışır.
2	<u>EN81-20/50</u> Cihaz EN81-20/50 standardına uygun olarak çalışır.

[A11] SEVİYE ALGILAMA

0	<u>MKU ve MKD</u> Kat seviyesini kontrol etmek için MKU ve MKD şalterleri kullanılır. [A05=2] motor enkoderi ve [A05=0] durumlarında seviyeleme yapmak için kullanılır.
1	<u>ENKODER</u> Seviyelendirme hareketi enkoder verilerine göre başlatılıp sonlandırılır. Kuyu enkoderi veya mutlak enkoder kullanıldığında bu seçenek seçilmelidir.

[A12] GİRİŞ KATI

0...6	Bu parametrede, eğer varsa giriş katının altındaki kat (lar)ın sayısı saklanır.
-------	---

[A13] ASANSÖR HOMELIFT

0	<u>Normal Asansör</u> Kumanda asansör standartlarına uygun şekilde çalışır.
1	<u>Homelift</u> Asansör ev asansörü olarak çalışır. Bu durumda asansör basit kumanda olarak çalışır ve hareket ancak kabin butonuna basıldığı sürece devam eder, bırakıldığında durur. Ancak kat çağrıları için herhangi bir kısıtlama yoktur.

Biçimlendirdi: Altı çizgisiz

Biçimlendirdi: Altı çizgisiz

[A14] YANGIN STANDARDI

Bu parametre, yangın durumunda asansörün davranışını belirler. Bölüm 9 da yangın senaryoları ve süreçler detaylı olarak anlatılmıştır.

0	<u>EN81-73</u>
1	<u>EN81-72 İtfaiyeci Asansörü</u>
2	<u>EN81-72 İtfaiyeci Asansörü – Kabinde İtfaiyeci Anahtarlı</u>
3	<u>Rezerve</u>
4	<u>EN81-73 Yangın sonrasında bloke</u>

[A15] KURULUM MODU

Bu parametre sistemin ilk kurulumunu kolaylaştırmak için uygulanmıştır. Bu modu aktif etmek için sistem revizyon modunda olmalıdır. Bu mod aktif olduğunda bazı girişlerin işlevi engellenir. Kumanda kartı normal moda geçtiğinde veya yeniden açıldığında bu parametre otomatik olarak sıfırlanır, [A15=0].

0	<u>Pasif</u> Sistem normal modda çalışıyor.
1	<u>Aktif</u> Sistem revizyon modunda, kumanda kartı 871, DIK, BYP, KRR, DPM, SGO, KL1, KL2, K1C ve K2C girişlerine tepki vermez. Kuyu dibi revizyon ve UCM hataları göz ardı edilir.

[A16] UCM KONTROL

Bu parametre UCM kontrolünün yapılıp yapılmayacağını belirler. UCM cihazlarının bağlantıları ve doğru ayarlandığına dikkat ediniz. [A10=0] olduğunda UCM denetimi devreden çıkar.

0	<u>Yok</u> UCM denetimi yapılmaz.
1	<u>Var</u> UCM denetimi yapılır.

[A17] SIFIRLAMA ANAHTARI

Bu parametre 817 veya 818 bölgesinde birden fazla kat bulunuyorsa yeni referans şalterleri tanımlar.

0	<u>Yok</u> 817 ve 818 en alt ve en üst kat referans noktaları olarak kullanılır.
1	<u>Var</u> En alt katta 817 yerine 917, en üst katta 818 yerine de 918 şalterleri sıfırlama referans noktaları olarak çalışırlar.

[A18] KUYU DİBİ KARTI

Bu parametre SPB veya SPT türü bir seri iletişim ile kullanılan bir kuyu dibi kartının varlığını belirler.

0	<u>Yok</u> SPT veya SPB kullanılmıyor.
1	<u>Var</u> SPB/ SPT kuyu dibi kumanda kartı olarak kullanılıyor.

Biçimlendirdi: Yazı tipi: (Varsayılan) Calibri, Kalın

Biçimlendirdi: Yazı tipi: (Varsayılan) Calibri, Kalın

[A19] SİMÜLATÖR MODU

Simulatör modu cihazın sadece test ve eğitim amacıyla boşa dönen bir motorla veya motorsuz olarak çalıştırılması işlemidir. **Bu seçeneği kesinlikle asansör kuyusunda aktif etmeyiniz!**

Simulatör modu ve işlevi bölüm 12.2 de anlatılmıştır.

0	<u>Simulatör modu pasif.</u>	2	Simulatör Motorsuz
---	------------------------------	---	--------------------

1	Simülâtör Motorlu	3	Simülâtör Sadece Cihaz
---	-------------------	---	------------------------

[A20] KAPI BÖLGESİ

150...600	Bu parametre kapı bölgesinin uzunluğunu kaydeder. Kapıların açılmasına izin verilen bölgeyi tanımlar.
-----------	---

[A21] SEVİYELENDİRME BAŞLANGIÇ mm

15...30	Bu parametre [A11=1] olduğunda aktiftir. Kabinin kat seviyesinden uzaklığı bu parametrede tanımlanan mesafenin ötesine geçtiğinde, seviyelendirme hareketini başlatılır.
---------	--

[A22] SEVİYELENDİRME BİTİŞ mm

3..15	Bu parametre [A11=1] olduğunda aktiftir. Seviyelendirmede sırasında kabinin kat seviyesinden uzaklığı bu parametrede tanımlanan mesafeye geldiğinde seviyelendirme hareketini sonlandırılır.
-------	--

[A23] KURTARMA VAR

0	<u>Pasif</u> Acil kurtarma işlemi yapılmaz.
1	<u>Aktif</u> Faz eksikliği veya şebekenin yokluğunda otomatik kurtarma sistemi devreye girer.

[A24] EKS GERİLİMİ

Bu parametre, kurtarma işlemi için verilen besleme gerilimini belirler.

0	220V AC	3	60V DC
1	380V AC	4	48V DC
2	110V AC		

[A25] YÜKSEK HIZ ŞALTERLERİ

Bu parametre HU ve HD yüksek hız şalterlerini aktif etmek için kullanılır.

0	Yok
1	Var

[A26] STO-KONTAKTÖRSÜZ

Bu parametre kontaktörsüz asansör motoru sürülmesine izin verir.

0	<u>Yok</u> STO fonksiyonları devre dışıdır. Bu yüzden motor ile cihaz çıkışı arasında güç kontaktörleri bulunmalıdır.
1	<u>Var</u> STO fonksiyonları aktif olur. Bölüm 3.1.2 de anlatıldığı şekilde güvenlik röleleri kullanılmak suretiyle cihaz direk olarak motora bağlanır. Motor kontaktörleri kullanılmaz.

[A27] SGD DİŞLİSİZ MAKİNA

0	<u>Yok</u> SGD kartı dişlisiz makineli sistemlerde kullanılmıyor.
1	<u>Var</u> SGD kartı dişlisiz makineli sistemlerde UCM amacıyla kullanılmaktadır.

[A28] 817 YOLU

150...5000	Bu parametre kat seçici olarak mutlak enkoder seçildiğinde [A05=4 veya 5] aşağı yönde mecburi yavaşlama bölgesi başlangıç noktasının (817) en alt katta olan uzaklığını belirler.
------------	---

[A29] 818 YOLU

150...5000	Bu parametre kat seçici olarak mutlak enkoder seçildiğinde [A05=4 veya 5] yukarı yönde mecburi yavaşlama bölgesi başlangıç noktasının (818) en üst katta olan uzaklığını belirler.
------------	--

4.2) P2- B PARAMETRELERİ

[B01] KİLİT HATASINDA

0	<u>Devam</u> Herhangi bir kitlenme hatasından sonra sistem çalışmaya devam eder.
1	<u>Aynı Hata Bloke</u> Belirli bir sayıda tekrarlanan kitlenme hatasından sonra sistem bloke olur. Bu sayı [B05] parametresinde belirlenen değerdir.
2	<u>Kayıtları Sil</u> Herhangi bir kitlenme hatasından sonra tüm çağrı kayıtları temizlenir.
3	<u>Bloke + Tekrar Dene</u> Belirli bir sayıda tekrarlanan kitlenme hatasından sonra sistem bloke olur. Bu sayı [B05] parametresinde belirlenen değerdir. Sistem 5 dakika sonra otomatik olarak normal moda döner.

Biçimlendirdi: Altı çizgisiz

[B02] BASİT HATAYI ATLA

0	<u>Dur</u> Sistem tüm hatalardan sonra durur.
1	<u>Devam</u> Güvenlik hattıyla veya kabin hareketiyle ilgili olmayan bazı basit hatalardan sonra sistem çalışmaya devam eder.

[B03] HATADA BLOKE

0	Hata 45 SDB köprü hatasından sonra sistem bloke olabilir.
1	Hata 45 SDB köprü hatasından sonra sistem bloke olamaz.

[B04] UCM BLOKE KONTROL

Bu parametre, UCM ile ilgili herhangi bir hatanın meydana gelmesinden sonra sistemin engellenip engellenmeyeceğini belirler. (Bu hata numaralarında 64, 68, 69 ve 72).

0	<u>BLOKE OLABİLİR</u> UCM hatasında asansör bloke olabilir.
1	<u>BLOKE OLAMAZ</u> Uyarı: Bu seçenek yalnızca kurulum, onarım ve bakım amacıyla kullanılabilir. Bu parametre, mevcut asansör standartlarına göre normal çalışma da '0' olarak ayarlanamaz.

[B05] MAKSİMUM HATA SAYISI

3...50	Aşağıdaki hata kodlarıyla ilgili herhangi bir hata ard arda oluştuğunda sistem bunları sayar ve hatanın ard arda tekrarlanması B05 teki değere ulaştığında sistem bloke edilir. Bu hatalara ait numaralar şunlardır: 6, 7, 12, 13, 21, 23, 27, 28, 30, 38, 40, 41, 42, 43, 44, 61, 62, 63, 65, 66, 67, 70, 71, 73, 74, 75, 82, 88, 89, 90, 91, 92, 116, 119, 120, 121
--------	--

[B06] PARK SEÇİMİ

Bu parametre park katının mevcut olup olmadığını ve park katındaki davranışını belirler.

0	<u>Park Durağı Yok</u> Tanımlanmış bir park katı yok.
1	<u>Park Katı Kapı Kapalı</u> Kabin, ışık söndükten sonra belirlenen süre [B07] içinde hiçbir çağrı gelmezse [T02] parametresinde belirlenmiş park katına gider. Kabin park katında [B07] kapıları kapalı şekilde bekler.
2	<u>Park Katı Kapı Açık</u> Kabin, ışık söndükten sonra belirlenen süre [B07] içinde hiçbir çağrı gelmezse [T02] parametresinde belirlenmiş park katına gider. Kabin park katında [B07] kapıları açık şekilde bekler. Uyarı: Bu seçenek EN81-20/50 ve EN81-1 ile uyumlu değildir.

[B07] PARK KATI

0...63	Bu parametre kabinin park halinde bekleyeceği kat numarasını belirler.
--------	--

[B08] DIŞ KAYIT İPTAL

Bu parametre ile kat kayıtlarının iptal edilebilir.

0	Dış Kumanda Açık
1	Dış Kumanda İptal

[B09] MAKSİMUM KABİN KAYIT

3...63	Bu parametre herhangi bir zamanda kabul edilecek maksimum çağrı sayısını belirler. Kabin çağrı butonlarından gelen çağrı istekleri [B06]'da belirlenen sayının üzerine çıktığında yeni çağrılar işleme konmayacaktır
--------	--

[B10] STOP YOKKEN KAPI

0	<u>Kapılar Pasif</u> Kapı sinyalleri pasif duruma geçer. Kapı kartına aç/kapa sinyalleri gitmez. Durdurma devresi (120) kat seviyesinde kapalıysa, kapı sinyalleri pasiftir, kapılara ne açık ne de kapalı komutlar uygulanmaz.
1	<u>Kapılar Açık</u> Kapı sinyalleri aktif durumdadır.

[B11] İKİ KAPI SEÇİMİ

0	<u>BERABER HAREKET</u> İki adet kabin kapısı olduğunda her kapı için açılma katları G03-Sistem Ayarları ->H05-Kapı Açma Yönleri kısmında (K1 ve K2) belirlenmiştir. Her kapı kat parametrelerindeki ayarlara göre açılır.
1	<u>AYRI HAREKET</u> Her katta hangi kapının açılacağı, kat parametrelerinin ayarlarına göre değil, DOA ve DOB programlanabilir girişlerinin durumlarına göre belirlenir. Eğer DOA girişi aktif ise kabin A kapısı açılacaktır. Benzer şekilde eğer DOB girişi aktif ise, kabin B kapısı da aktif olacaktır. DOA ve DOB eşzamanlı olarak aktif (AÇIK) olamazlar.

[B12] EKSİK ALT KAT (GRUP ASANSÖR)

0...10	Bu parametre sadece alt katları aynı seviyede olmayan grup asansörleri için kullanılır. Bunun dışında sıfır olarak bırakılmalıdır. Bu parametreye veri olarak bu asansörün en alt katının gruptaki diğer asansörlere göre kaç kat yukarıda olduğu sayısı girilmelidir. Bakınız Bölüm 5.6.
--------	---

[B13] KAPI ŞALTERLERİ

0	<u>Normalde Açık</u> AL1, AL2, KL1, KL2 girişleri terminalleri 1000'e bağlandığında aktif olacaktır.
1	<u>Normalde Kapalı</u> AL1, AL2, KL1, KL2 girişleri terminalleri açık bırakıldığında aktif olacaktır.

[B14] YANGIN KATI 1

0...63	Yangın girişi 1 FR1 aktif hale getirildiğinde kabin derhal bu parametrede belirlenen kata gider.
--------	--

[B15] YANGIN KATI 2

0...63	Yangın girişi 2 FR2 aktif hale getirildiğinde kabin derhal bu parametrede belirlenen kata gider.
--------	--

[B16] PTC KONTROL

0	<u>PTC Kontrolü Yok</u> Motor termistör kontrolü aktif değil.
1	<u>PTC Kontrolü Var</u> Motor termistör kontrolü aktif.

[B17] FOTOSEL BAYPAS KONTROLÜ

0	<u>Pasif</u> Fotosel baypas işlemi yapılmaz.
1	<u>AKTİF-1 / Kapı Kapa Sinyali Pasif</u> Fotosel baypas işlemi gerçekleştirilir. Fotosel baypas işleminde kapı operatörü için sadece YAVAŞ KAPAMA çıkışı aktive edilir. <u>Zaman</u> parametreleri için [T34] ve [T35]'e bakınız.
2	<u>AKTİF-2 / Kapı Kapa Sinyali Aktif</u> Fotosel baypas işlemi gerçekleştirilir. Fotosel baypas işleminde kapı operatörünün kapıyı kapatması için YAVAŞ KAPAMA çıkışı ile birlikte KAPI KAPAMA komutu da gönderilir. <u>Zaman</u> parametreleri için [T34] ve [T35]'e bakınız.

[B18] GONG KONTROL

Bu parametre varış gongunun nasıl söyleneceğini tanımlar.

0	<u>Duruşta Gong</u> Gong sinyali asansör durduğunda aktif hale gelir.
1	<u>Yavaş Hızda Gong</u> Gong sinyali asansör yavaşlamaya başladığında aktif hale gelir.
2	<u>Kabin Gong Yok</u> Gong sinyali üretilmez.

[B19] MK GECİKMESİ

0...50	Bu parametre, kat seçici enkoder olmadığında kullanılır (A05 <2). Stop mıknatıs anahtarı sistem tarafından normal çalışmada okunduktan sonra durma gecikmesini tanımlar. Bu parametredeki bir birim 10 msn zaman gecikmesine karşılık gelir. Bu parametre 0 olarak ayarlandığında, bu işlev devre dışı bırakılır. Maksimum 50 değer, durmada 0,5 saniye gecikmeyle sonuçlanır.
--------	--

[B20] EKS MK GECİKMESİ

0...50	Bu parametre, durdurma mıknatısı şalteri kurtarma modunda sistem tarafından okunduktan sonra durma gecikmesini tanımlar. Bu parametrede bir birim 10 msn zaman gecikmesine karşılık gelir. Parametre birimi 10 msn'dir. Bu parametre 0 olarak ayarlandığında, bu işlev devre dışı bırakılır. Maksimum 120 birim kurtarma çalışmasında durma sırasında 1,2 saniye gecikmeyle sonuçlanır.
--------	---

[B21] ERİŞİM KONTROLÜ

Bu parametrede kimlik kontrol sisteminin nasıl işleyeceği belirlenir. Kimlik kontrol sistemini etkin hale getirmek için bu parametre değerinin sıfırdan farklı olması gerekir. Kimlik kontrol sistemi Bölüm 5.3. de detaylı olarak açıklanmaktadır.

Bu parametre **öncelik kontrolü** (VIP) işlemi sırasında sıfır olmalıdır. Ancak, öncelik kontrolünde kullanılacak kartların sisteme tanıtılabilmesi amacıyla önce [B21=2] olarak ayarlanmalı ve uygulamada kullanılacak tüm kartlar sisteme tanıtılmalıdır. Bu işlem bittikten sonra da öncelik (VIP) kontrolünü devreye almak için de [B21=0] yapılmalıdır.

0	<u>Yok</u> Kimlik kontrol sistemi aktif değil. Kimlik kartları sistem tarafından okunamaz.
1	<u>Kabin</u> Kimlik kontrol sistemi aktif. Kimlik kartları sadece kabinde okutulabilir.
2	<u>Kabin + Tablo</u> Kimlik kontrol sistemi aktif. Kimlik kartları sadece kabinde ve <u>kumanda</u> tablosundan okutulabilir.
3	<u>Kabin+Tablo+PC</u> Kimlik kontrol sistemi aktif. Kimlik kartları <u>herhangi bir</u> üniteden okutulabilir.
4	<u>Şifre + PAS Girişi</u> Çağrılar ŞİFRE ile onaylanır. Doğru şifre verilirse PAS girişi etkinleştirilir ve çağrı kabul edilir.

[B22] VIP KONTROL

0	<u>Pasif</u> VIP kontrol sistemini etkin değil.
1	<u>Aktif</u> VIP kontrol sistemini etkin.

[B23] 1. VIP KATI

0...63	VP1 giriş işlevine atanan giriş terminali aktif hale geldiğinde asansör derhal bu parametrede belirlenen kata doğru hareket eder. VIP sisteminde VP1 en yüksek önceliğe sahiptir ve VP2 ondan sonra gelir. Eğer VP1 aktif haldeyken VP2 veya VP3 de aktif ise VP1 seçilir ve VP2 ve VP3 göz ardı edilir.
--------	--

[B24] 2. VIP KATI

0...63	VP2 giriş işlevine atanan giriş terminali aktif hale geldiğinde asansör derhal bu parametrede belirlenen kata doğru hareket eder. VIP sisteminde VP1 en yüksek ve VP3 en düşük önceliğe sahiptir. Eğer VP2 ve VP3 birlikte aktif ise VP2 seçilir ve VP3 göz ardı edilir. VP1 aktif ise bu kez VP2 göz ardı edilir.
--------	--

[B25] 3. VIP KATI

0...63	VP3 giriş işlevine atanan giriş terminali aktif hale geldiğinde asansör derhal bu parametrede belirlenen kata doğru hareket eder. VP3 en düşük önceliğe sahiptir. Bu yüzden VP1 veya VP2 aktif ise VP3 göz ardı edilir.
--------	---

[B26] KAPI AÇIK BEKLEME

Bu parametre kapıların nasıl davranacağını belirler.

0	<u>Kapı Kapalı Bekleme</u> Kabin kat seviyesinde kapıları kapalı şekilde bekler.
1	<u>Kapı Açık Bekleme</u> Kabin kat seviyesinde kapıları açık şekilde bekler. Uyarı: Bu seçenek EN81-20/50 ve EN81-1 ile uyumlu değildir.

[B27] MAK. DAİRESİ ISISI

Bu parametre makine odası sıcaklığı bilgisinin nasıl toplanacağını belirler.

0	<u>Isı Kontrolü Yok</u> Makine odası sıcaklığı takip edilmeyecektir.
1	<u>THR Girişinden</u> Makine odası sıcaklığını ölçmek için harici bir sıcaklık detektörü kullanılır. THR işlevine atanan giriş terminalindeki her türlü aktif durum (AÇIK) makine odası için izin verilen sıcaklık sınırlarının dışına çıktığını gösterir ve böylece tüm hareketler yaşanır.

[B28] PANİK KATI

0...63	Panik girişi [PNB] etkinleştirildiğinde asansör mevcut çağrıları iptal eder ve bu parametrede tanımlanan kata gider.
--------	--

[B29] AMI-100 CİHAZI

EN81-21 için AMI-100 cihazının kullanımını kontrol eder. AMI-100 kullanımı Bölüm 11.1 de açıklanmıştır.

0	<u>Kullanılmıyor</u>
1	<u>Kullanılıyor</u> Düşük kuyu dibi ve kısa son kat uygulamaları için AMI-100 cihazı kullanılmaktadır.

[B30] KABİN DİSPLAY ÇIKIŞI

Bu parametrede kabin kumandası SCB kartındaki dijital çıkışların nasıl sürüleceğini belirler.

0	<u>7 Segment Dijital</u>
1	<u>Gray Kod</u> SCB kart üzerindeki dijital ekran çıkışları, G basamağı G0'ı, F basamağı G1'i, E basamağı G2'yi ve D basamağı da G3'ü temsil edecek şekilde Gray Kodu çıkışı verir.
2	<u>Binary Kod</u> SCB kart üzerindeki dijital ekran çıkışları, G basamağı B0'ı, F basamağı B1'i, E basamağı B2'yi ve D basamağı da B3'ü temsil edecek şekilde Binary Kod çıkışı verir.
3	<u>7 Segment + Oklar</u> Dijital çıkışlar 7 segmentli ekran bilgisi ve hareket yönü okları şeklindedir.

[B31] KAT DİSPLAY ÇIKIŞI

0	<u>7 Segment Dijital</u>
1	<u>Gray Kod</u> ALPK kartı üzerindeki dijital ekran çıkışları, G basamağı G0'ı, F basamağı G1'i, E basamağı G2'yi ve D basamağı da G3'ü temsil edecek şekilde Gray Kodu çıkışı verir.
2	<u>Binary Kod</u> ALPK kartı üzerindeki dijital ekran çıkışları, G basamağı B0'ı, F basamağı B1'i, E basamağı B2'yi ve D basamağı da B3'ü temsil edecek şekilde Binary Kod çıkışı verir.
3	<u>Katta Işığı</u> ALPK kartı üzerindeki dijital ekran çıkışları, A-701, B-702, ..., G-707, 2G-708, 2BC-709 gibi kat numarası çıkışları verir. Örneğin kabin 2.katta ise, sadece B segmenti (702) bir çıkış verirken diğer segmentler aktif olmayacaktır.

[B32] KONTAKTÖR DENETİMİ

Bu parametrede kontaktörlerin kontrol edilme şekli tanımlanır.

0	<u>Denetleme Yok</u> Kontaktör kontrolü yapılmaz. Uyarı: bu seçenek sadece kurulum, tamir ve bakım amaçları için kullanılabilir. Mevcut asansör standartlarına göre bu parametre normal kullanım için 0'a ayarlanamaz.
1	<u>Denetleme Var</u> Kontaktör kontrolü sürekli olarak yerine getirilir.

[B33] KAPI BUTONLARI

0	<u>Ayrı Ayrı</u> İki adet kabin kapısı olan sistemlerde, kapı açma ve kapı kapama butonları her kapı için ayrı ayrı çalışır. Kabinde iki adet kabin kaseti olmalıdır.
1	<u>Beraber</u> İki adet kabin kapısı olan sistemlerde, kapı açma ve kapı kapama butonları her kapı için birlikte çalışır. Kabinde sadece bir tane kabin kaseti vardır.

[B34] MENÜ KARAKTER SETİ

Geçerli sürümde bu parametre aktif değildir.

0	<u>Latin Harf Seti (Standart)</u> LCD ekran Latin harflerine sahiptir.
1	<u>Rus Harf Seti (Kiril)</u> LCD ekran Kiril harflerine sahiptir.

[B35] SIFIRLAMAYA GİT

Bu parametre ilk enerji verildikten sonra asansörün sıfırlamaya gidip gitmeyeceğini kontrol eder.

0	<u>Pasif</u> <u>Sistem yeniden başlatıldıktan sonra kat bilgisini sıfırlamak için hareket etmez.</u>
1	<u>Sıfırlamaya Git</u> <u>Sistem ilk açıldığında kat bilgisini sıfırlamak için en alt ya da en üst kadar gider. Sıfırlama işlemi kat seçici mutlak enkoder olmadığı durumlarda aktiftir. [A05<4]</u>

[B36] YAVAŞ HIZ SÜRESİ AŞILDIĞINDA BLOKE KONTROLÜ

0	<u>Bloke Olabilir</u> <u>[T31] Yavaş seyir Süresi aşıldığında sistem bloke olur.</u>
1	<u>Bloke Olamaz</u> <u>[T31] Yavaş Seyir Süresi aşıldığında sistem bloke olmaz. Eğer [A10=0] ise, [T05] Kat Geçme Süresi aşıldığında da sistem bloke olmaz.</u>

Biçimlendirdi: Yazı tipi: Kalın Değil, Altı Çizili

Biçimlendirdi: Altı çizgisiz

Biçimlendirdi: Altı çizgisiz

Biçimlendirdi: Yazı tipi: Kalın Değil, Altı Çizili

Biçimlendirdi: Altı çizgisiz

Biçimlendirdi: Altı çizgisiz

[B37] REVİZYON HAREKET SINIRLARI

Bu parametre revizyonda hareketin kuyu sınırlarında nerede durdurulacağını belirler.

0	<u>817 / 818 e Kadar Git</u> <u>Revizyon hareketi aşağı yönde 817, yukarı yönde ise 818 seviyelerinde biter.</u>
1	<u>Son Kata Git</u> <u>Revizyon hareketi aşağı yönde en alt kat, yukarı yönde ise en üst kat seviyesine kadar sürdürülür.</u>

[B38] KAPI AÇ DENETİMİ

Bu parametre kapı açıldığında kapı açma testinin ne şekilde yapılacağını belirler.

0	<u>Sürekli Denetle</u> <u>Kapıların açılıp açılmadığı her açma komutundan sonra sürekli olarak denetlenir.</u>
1	<u>İlk Açmada Denetle</u> <u>Kapıların açılıp açılmadığı sadece asansör o kata ilk kez geldiğinde denetlenir. Eğer bu denetlemede kapı kontakları açılırsa o katta bir daha açma denetimi yapılmaz. Eğer açılmazsa sistem bloke edilir.</u>
2	<u>Denetim Yapma</u> <u>Kapıların açılıp açılmadığı denetlenmez.</u> <u>EN81-20/50 Standardına uygun değildir!</u>

Biçimlendirdi: Altı çizgisiz

Biçimlendirdi: Yazı tipi: Kalın, Altı çizgisiz

Biçimlendirdi: Yazı tipi: Kalın, Altı çizgisiz

[B39] YANGIN KAPI SAYISI

1...2	Bu parametre, itfaiyeci asansörünün kabin kapısı sayısını tanımlar EN 81-72
-------	---

[B40] YANGIN ANAHTARI

Detaylı bilgi için bölüm 9 a bakınız.

0	<u>Normalde Kapalı</u> FRx girişi pasifse (giriş yoksa) yangın alarmı etkinleştirilir.
1	<u>Normalde Açık</u> FRx girişi aktifse (giriş varsa) yangın alarmı etkinleştirilir.

[B41] YANGIN ANINDA KAPI DURUMU

Bu parametre EN81-73 standardında kabin tahliye katına geldiğinde kapıların durumunu belirler. Bölüm 9 a bakınız.

0	<u>Kapı Açık Bekle</u> Yangın anında kapılar açık bekler
1	<u>Kapı Kapalı Bekle</u> Yangın anında kapılar kapalı bekler.

[B42] YANGIN KATI 3

0...63	FR3 giriş fonksiyonuna atanan giriş terminali etkinleştirildiğinde, kabin derhal [B42] 'de tanımlanan kata hareket eder.
--------	---

[B43] YANGIN KATI 4

0...63	FR4 giriş fonksiyonuna atanan giriş terminali etkinleştirildiğinde, kabin derhal [B43] 'de tanımlanan kata hareket eder.
--------	---

[B44] ACİL DURUM TELEFON BUTONU

Bu parametre acil durum telefonunu etkinleştirmek için kullanılan butonu tanımlar.

0	INTERCOM butonuna 5 saniye basıldığında acil durum telefonu etkinleştirilir.
1	ALARM butonuna 5 saniye basıldığında acil durum telefonu etkinleştirilir.

[B45] KABİN ÇAĞRI İPTALİ

0	<u>PASİF</u> Kabin çağrı iptal sistemi pasiftir.
1	<u>AKTİF</u> Kabin çağrısı butona bir kez daha basmak suretiyle iptal edilebilir. Ancak hedef kata hareket ediliyorsa hedef kat çağrısı iptal edilemez.

[B46] GSM ARAMA KABUL

0	<u>PASİF</u> Acil durum telefonuna gelen (GSM) telefon aramaları kabul edilmez.
1	<u>AKTİF</u> Acil durum telefonuna gelen (GSM) telefon aramaları kabul edilir.

4.3) P3- ZAMAN PARAMETRELERİ

Tüm T parametrelerinde (zamanlamalar) bir birim 0.1 saniyeye karşılık gelir.

[T01] MEŞGUL SÜRESİ

20...999	Kabin ışığının Meşgul çıkışının (16) aktif olduğu süre.
----------	---

[T02] PARK BEKLEME SÜRESİ

50...9999	Eğer park süresi B06 parametresinde (1 veya 2) tanımlanmışsa, son seyahatin ardından bu parametrede belirlenen süre boyunca hiçbir çağrı alınmadığında asansör B07 parametresinde belirlenen park katına doğru hareket eder.
-----------	--

[T03] KATTA BEKLEME SÜRESİ

31...999	Bu parametrede, kolektif sistemlerde kabinin bir sonraki çağrı için hareket etmesinden önce bekleyeceği süre tanımlanır.
----------	--

[T04] Rezerve

[T05] KAT GEÇME SÜRESİ

60...3500	Bu parametrede asansörün bir kattan sonraki kata gitmesi için maksimum zaman aralığı tanımlanır. Bu zaman aşırsa Hata 6 oluşturulur.
-----------	--

[T06] KAPI-1 AÇIK BEKLEME

30...999	Bu parametrede kapı 1'in açılma süresi belirlenir. Kapı 1 açılma komutunun ardından sistem bu süre dahilinde kapının açılıp açılmadığını (veya daha doğrusu artık kapalı olmadığını) kontrol eder.
----------	--

[T07] KONTAKTÖR BEKLEME KALKIŞ

2...15	Harekete başlama komutu geldiğinde cihaz ilk olarak MC çıkışı üzerinden kontaktörleri aktive eder. Kontaktör çekme komutu (MC=1) gönderildikten sonra kontaktör kontakların mekanik olarak yerine oturup akım iletmeye hazır hale gelmesi için bu parametrede kayıtlı bulunan süre kadar beklenir. Süre bitiminde cihaz, motorun enerji verilmeden önce hareketsiz kalması için, elektronik fren uygulanmasına başlar.
--------	--

[T08] FREN BEKLEME KALKIŞ

2...50	Enable komutu geldikten sonra Fren bobini aktif etmek için bu parametre ile tanımlanan süre kadar bekler.
--------	---

[T09] SIFIR HIZ KALKIŞ

2 ...50	Sadece kapalı çevrimde kullanılır. Mekanik fren açıldığı anda motoru hareketsiz tutma süresidir. Bu periyot [T08] ile birlikte saymaya başlar. [T08] sonunda fren açar. Bu yüzden [T08] her zaman [T09] dan küçük olmalıdır.
---------	--

[T10] BAŞLAMA HIZ YÜKSELME ZAMANI

2...50	Hareket komutu geldiğinde, cihazın [S01] de tanımlanmış olan başlama hızına ulaşacağı zamanı belirler. [S09] sıfır olduğunda bu zamanın bir etkisi kalmaz.
--------	--

[T11] BAŞLAMA HIZ SÜRESİ

2...50	[T05] zamanı sistemin başlama hızında bekleyeceği süreyi belirler. Sistem bu sürenin bitiminde direkt olarak [S10] ivmesi ile hızlanma eğrisine geçer. [S09] parametre değeri 0 yapıldığı takdirde bu parametreye erişilemez.
--------	---

[T12] DC FREN SÜRESİ

2...50	Yavaşlama fazının sonunda hız [S18] değerine eşit veya altına düştüğünde kapalı çevrim sistemlerde sıfır hız kontrolü, açık çevrim sistemlerde ise DC Fren kontrolü devreye girer. Aktif DC Fren süresi [T12] + [T13] dür. Bu parametre [T13] sıfıra düştüğünde saymaya başlar.
--------	---

[T13] FREN GECİKME SÜRESİ

3...50	Yavaşlama fazının sonunda hız [S18] değerine eşit veya altına düştüğünde bu zaman saymaya başlar ve mekanik fren bu parametrede tanımlanan gecikme süresinin sonunda kapatılır. Bu noktadan sonra DC Frenleme veya Sıfır Hız geri saymaya başlar ve [T12] süresinden sonra sona erer.
--------	---

[T14] KONTAKTÖR GECİKMESİ STOP

2...50	Hareket ile ilgili tüm işlemlerin bitmesinden sonra kontaktörlerin düşmesi için beklenen gecikme zamanıdır.
--------	---

[T15] DTS GECİKMESİ- 1

40...500	Kata vardiktan sonra DTS (Kapı kapama tuşu) bu parametrede belirlenen süre boyunca engellenir.
----------	--

[T16] KURTARMAYA BAŞLAMA SÜRESİ

30...300	Şebeke geriliminin kesilmesi veya faz hatası sonrası kurtarma işlemini başlatma gecikmesi.
----------	--

[T17] KAPI KAPANMA GECİKMESİ

2...30	Yarı otomatik kapılarda kapı kontakları kapandıktan sonra kapı kapa komutunun uygulanması için gereken gecikme zamanıdır.
--------	---

[T18] KAPI AÇ K20 SÜRESİ

8...500	K20 giriş aktif olduğunda kapı 1 açılır. Daha sonra tekrar kapanmak için bu parametrede belirlenen süre kadar bekler.
---------	---

[T19] FOTOSEL SÜRESİ 1

20...500	FOT girişi aktif olduğunda kapı 1 açılır. Daha sonra tekrar kapanmak için bu parametrede belirlenen süre kadar bekler.
----------	--

[T20] KAPI-1 AÇMA SÜRESİ

30...80	Kapı-1 açma denetim süresidir. Kapı-1 e açma komutu gönderilmesinden sonra bu süre sonunda kapı-1'in açık olup olmadığını (veya daha doğrusu artık kapalı olmadığını) kontrol edilir.
---------	---

[T21] KAPI-1 KAPANMA SÜRESİ

0...999	Kapı 1 kapama komutu yerine getirildikten sonra sistem kapı 1'in kapanması için bu parametrede belirlenen süre kadar bekler. Eğer kapı 1 bu süre içinde kapanmazsa bir hata (8) sinyali oluşturulur.
---------	--

[T22] KAPI-2 AÇIK BEKLEME SÜRESİ

30...999	Kapı 2 açma komutundan sonra kapı tekrar kapanmadan önce bu parametrede tanımlanan süre boyunca bekler.
----------	---

[T23] K22 SÜRESİ

8...500	K22 giriş işlevi açık olduğunda kapı 2 açılır. Daha sonra tekrar kapanmak için bu parametrede belirlenen süre kadar bekler.
---------	---

[T24] FOTOSEL SÜRESİ-2

20...500	FT2 giriş işlevi aktif hale getirildiğinde kapı 2 açılır. Daha sonra tekrar kapanmak için bu parametrede belirlenen süre kadar bekler.
----------	--

[T25] KAPI-2 AÇMA SÜRESİ

30...80	Bu parametre, kapı-2'nin açılması için gereken süreyi tanımlar. Bir kapı 2 aç komutundan sonra sistem kapı-2'nin açık olduğunu (veya daha doğrusu artık kapalı olmadığını) sonra bu süre sonunda kontrol eder.
---------	--

[T26] KAPI-2 KAPAMA SÜRESİ

0...999	Kapı 2 kapama komutu yerine getirildikten sonra kumanda kapı 1'in kapanması için bu parametrede belirlenen süre kadar bekler. Eğer kapı 1 bu süre içinde kapanmazsa bir hata (8) sinyali oluşturulur.
---------	---

[T27] KAPI KONTAK TEST

6...999	Kapı kapa komutu verildiğinde KL1 ve KL2 kapalı kontak olmasına rağmen güvenlik devresi gelmez ise [T27] periyodu sonunda hata (40) çıkar ve kapı tekrar açılır.
---------	--

[T28] DT2 GECİKME SÜRESİ

6...999	DT2 (Kapı kapatma butonu) kata varıştan sonra bu parametrede tanımlanan süre boyunca engellenir.
---------	--

[T29] GRUP KAPI BEKLEME

100...2500	Bu parametre sadece grup asansörlerinde kullanılır. Eğer bir kapı, herhangi bir nedenle kapı kapa komutundan sonra bu parametredeki zaman süresince kapanamaz ise asansör grup dışına çıkar.
------------	---

[T30] IOT PERİYODU

0...32000	Bu parametre IOT sistemlerinde kullanılır ve kumanda sisteminin durum verilerini sunucuya gönderme periyodunu belirler. Parametrenin değeri "0" olduğunda IOT verisi gönderilmez.
-----------	--

[T31] YAVAŞ HIZ MAKSİMUM SEYİR SÜRESİ

50...1000	Bu parametre yavaş hızda kata ulaşmak için izin verilen maksimum süreyi belirler. Bu süre aşılsa hata sinyali (6) oluşturulur ve eğer [B36=0] ise sistem bloke olur. [B36=1] bu durumda blokeyi engeller.
-----------	--

[T32] EKS KAPI BEKLEME

20...300	Bu parametre kurtarma işlemi sonunda kapının açık kalma süresini tanımlar. Süre bitiminde kapı kapatılır.
----------	---

[T33] MAKSİMUM MEŞGUL SÜRESİ

0	Pasif
0...9999	[T01] <u>süresi boyunca kapılar açık kalır veya kapatılamazsa, yeni bir çağrı gelene dek meşgul sinyali ve kabin ışıkları kapatılır.</u> Yeni bir çağrı geldiğinde ise kabin ışıkları yakılır ve bu fonksiyon devreden çıkar.

[T34] FOTOSEL BAYPAS SÜRESİ- 1

50...3000	FOT giriş işlevi bu parametrede belirlenen süre boyunca sürekli olarak aktif halde tutulursa, kapı 1 yavaş kapama-1 moduna geçer ve kapı 1 için yavaş kapama 1'i başlatır, ancak bunun için parametre [B17]'de 0 dışında bir değer seçilmiş olmalıdır.
-----------	--

[T35] FOTOSEL BAYPAS SÜRESİ-2

50...3000	FT2 giriş işlevi bu parametrede belirlenen süre boyunca sürekli olarak aktif halde tutulursa, kapı 2 yavaş kapama-2 moduna geçer ve kapı 2 için yavaş kapama 2'yi başlatır, ancak bunun için parametre [B17]'de 0 dışında bir değer seçilmiş olmalıdır.
-----------	---

[T36] MAKSİMUM EKS_SÜRESİ

600...5000	Bu parametrede acil durum kurtarma işlemi için izin verilen maksimum süreyi tanımlar. Eğer bu süre içinde kurtarma işlemi tamamlanmamışsa kumanda tarafından sonlandırılır.
------------	---

[T37] REVİZYON ÇIKIŞ SÜRESİ

30...600	Revizyon modundan çıkıp normal moda geçtiğinde ilk hareketi başlatmak için sistem bu parametre ile tanımlanan süre kadar bekler.
----------	--

[T38] YÖN OK GECİKMESİ

40...110	Asansör yeni bir kata ulaştığında durmasından önceki son hareket yönünün bu parametrede tanımlanan süre boyunca değiştirilmesi engellenir.
----------	--

[T39] YÜKLEME ZAMANI

0...9999	LDB giriş işlevi (yükleme butonuna) bir giriş terminaline atandığında LDB butonuna basmak kapıları bu parametrede tanımlanan süre boyunca açık tutar. Kapı yeni bir çağrı yüzünden kapanmaz. Sadece DTS ve DT2 butonları (kapı kapama) bu işlevi sonlandırabilir.
----------	---

[T40] ENKODER DÖNME KONTROL

20...99	Kabin pozisyonunu için artımlı enkoder kullanıldığında [A05=2], bu parametrede tanımlanan süre boyunca hiçbir enkoder pulsü okunmazsa hata (13) oluşturulur ve hareket durdurulur.
---------	--

[T41] ÖNCELİK TEPKİ SÜRESİ

300...3000	Öncelik bekleme süresi. Asansör bir öncelik anahtarı ile çağrıldığında bu parametrede belirlenen süre boyunca yeni bir çağrı gelmemişse öncelik kullanımı sonlandırılır.
------------	--

[T42] LİR-POMP GECİKMESİ

0...60	Bu parametre lir-pomp için yarı otomatik kapılı sistemlerde kullanılır. Hareket başlangıcında, kapı kontağı yerine oturduktan sonra lir-pompun enerjilendirilmesi için bu parametrede saklanan zaman kadar beklenir.
--------	--

[T43] LİR-POMP ZAMAN AŞIMI

30...900	Bu parametre yarı otomatik kapılı sistemlerde kullanılır. Lir-pomp enerjilendirildikten sonra 130 sinyali bu parametrede kayıtlı süre içinde gelmez ise hata (61) çıkartılır ve lir-pomp geri düşürülür.
----------	--

4.4) P4- HIZ PARAMETRELERİ**[S01] NOMINAL HIZ (m/s)**

0,01 ... 5,0	Asansörün ana seyir hızı
--------------	--------------------------

[S02] ELLE KUMANDA HIZI (m/s)

0,01... 2,0	Asansörün elektrikli elle kurtarma hızı.
-------------	--

[S03] SEVİYELENDİRME HIZ (m/s)

0,005 ... 0,1	Asansörün seviyelendirme hızı.
---------------	--------------------------------

[S04] REVİZYON HIZI(m/s)

0,01 ... 0.63	Asansörün revizyon hızı. Yukarı harekette (817=1) ve aşağı harekette (818=1) iken bu hız aralığı geçerlidir.
---------------	--

[S05] REVİZYON YAVAŞ (m/s)

0,01 ... 0,3	Asansör mecburi limitler içerisinde iken bakım hızı. Aşağı yönde (817=0, 818=1) ve yukarı yönde (817=1, 818=0) iken.
--------------	--

[S06] KURTARMA HIZI (m/s)

0,01 ... 0,5	Asansörün kurtarma işleminde kullanacağı hızdır.
--------------	--

[S07] RESETELEME HIZI (m/s)

0,05 ... 2,0	İlk açılışta kabin konum bilgisini alabilmek için yapacağı sıfırlama seyahat hızıdır.
--------------	---

[S08] SÜRÜKLENME HIZ (m/s)

0,02 ... 0,20	Asansörün kata yanaşma (sürüklenme) hızıdır.
---------------	--

[S09] KALKIŞ HIZI (m/s)

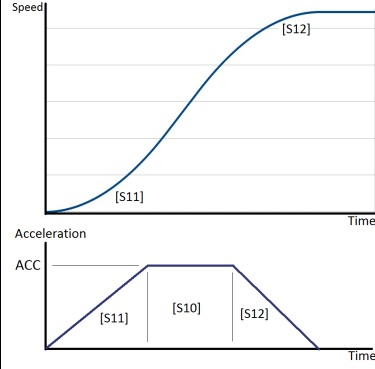
0,0 ... 0,1	<p>Bu parametre sıfır ise asansör hareketine sıfır hızdan başlar.</p> <p>Bu parametre sıfırdan büyük ise [T10] zamanı içinde başlama hızına [S09] ulaşır ve [T11] süresince bu hızda kalır</p> <p>Başlama hızı daha çok açık çevrim uygulamalarda kullanılır. Geri besleme olmadığı için çok düşük hızlarda motorun kontrolü çok zorlaşır.</p>	
-------------	--	--

[S10] HIZLANMA İVMESİ (m/s²)

0,1...5,0	Asansörün hızlanma ivmesidir.	
<p>Asansör duruyorken veya sabit hızla hareket halinde iken daha yüksek bir hedef hız gelirse, asansör ACC hızlanma ivmesi ile hızını hedef hıza ulaşmaya kadar kademeli olarak artırır. Hızlanma rampası [S10] parametresi ile belirlenir. Şekildeki asansör duruken 1m/s hız (hedef hız) ile gitmesi şeklinde bir komut almıştır. Asansör 2.5'inci saniyede hedef hıza ulaşmıştır. Buna göre hızlanma ivmesi:</p> <p>[S10]= HIZ / ZAMAN = (1,0 m/s) / (2,5 saniye) = 0,4 m/s²'dir.</p> <p>[S10] arttığı oranda hedef hıza daha kısa sürede ulaşılır ancak bu takdirde hız geçiş konforlarını yakalamak zorlaşır. [S10] parametresinin küçülmesi hız geçişlerinde konforu yakalamayı kolaylaştırır ancak buna karşılık seyahat zamanını uzatır</p>		

HIZLANMADA S-EĞRİLERİ

Asansör duruyor sabit hızla hareket etmekte iken (ivme=0) daha yüksek bir hız komutu hedef olarak geldiğinde sistem [S10] ivmesi ile hızlanır. Hedef hız ulaşıldığı anda ivme tekrar sıfır olur. Kabinde daha yumuşak bir hareket başlangıcı hissedilmesi, hareket başlangıcında ivmenin yavaş yavaş artması ve hedef hız ulaşıldığı noktada ivmenin yavaş yavaş azalması sayesinde gerçekleşebilir. İşte bu hızlanma başı ve sonundaki hareket geçiş yumuşamalarına S-eğrisi denilmektedir.



[S11] HIZLANMA İVMESİ BAŞLANGIÇ (m/s³)

0,1...5,0

Kalkışta S-Eğrisi

Bu parametrenin düşük tanımlanması kalkışı yumuşatır fakat seyahat süresini uzatır. Yüksek değer ise ana ivmeye geçişi hızlandırır fakat konforu azaltır.

[S12] HIZLANMA İVMESİ BİTİŞ (m/s³)

0,1...5,0

Hızlanma sonunda S Eğrisi.

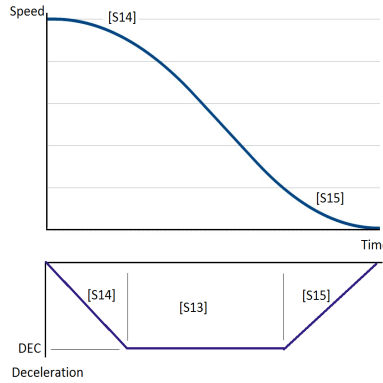
Bu parametrede düşük bir değer, hızlanma yolunun sonunda daha yumuşak bir geçişe neden olur, ancak seyahat süresini artırır. Bu parametrede yüksek bir değer, hızlanma rampasının daha hızlı bir şekilde tamamlanmasını sağlar.

YAVAŞLAMADA S-EĞRİLERİ

Mevcut hızdan daha düşük bir hız komutu aldığı anda, cihaz [S13] yavaşlama değeriyle yavaşlar. Bu sıradada yavaşlama ivmesi kademeli olarak arttırılarak [S13] değerine ulaşır.

Yavaşlamada S-Eğrileri, [S14] ve [S15], ivme değişimlerini yumuşatarak yolcuların hissetmesini önlerler, ancak bunlar toplam seyir süresini uzatırlar.

[S14] ve [S15] 'ün düşük değerleri yumuşak geçiş anlamına gelir ve bu düşük değerler toplam hareket süresini artırır.



[S13] YAVAŞLAMA İVMESİ (m/s²)

0,1...5,0	Asansörün yavaşlama ivmesini belirler. [S13] değeri arttıkça asansör daha kısa sürede ve mesafede yavaşlar. [S13] değeri azaldıkça yavaşlama mesafesi uzar.
-----------	---

[S14] YAVAŞLAMA İVMESİ BAŞLANGIÇ (m/s³)

0,1...5,0	Yavaşlama ivmesine geçiş eğrisi Değer arttıkça yavaşlama ivmesine geçiş daha hızlı olur ve duruş yolu kısalmır. Değer azaldıkça yavaşlama ivmesine geçiş daha yavaş olur ve konfor artar.
-----------	---

[S15] YAVAŞLAMA İVMESİ BİTİŞ(m/s³)

0,1...5,0	Yavaşlama yolu sonu geçiş eğrisi Değer arttıkça yavaşlama yolunun bitişi daha hızlı olur ve duruş yolu kısalmır. Değer azaldıkça duruş daha yavaş olur ve konfor artar.
-----------	---

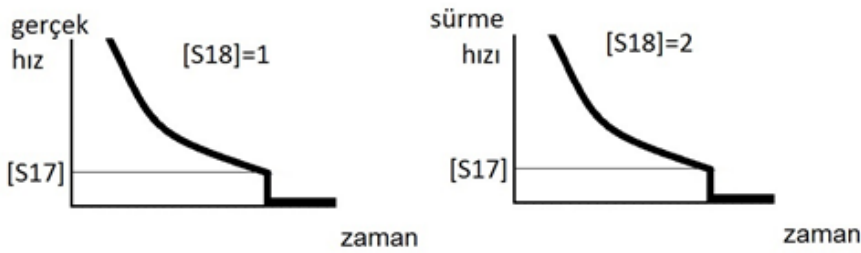
[S16] YAVAŞLAMA ŞEKLİ

Asenkron (redüktörlü) sistemler için 1, senkron (dişlisiz) sistemler için 0 değeri tavsiye edilir.

0	Senkron
1	Asenkron
2	Senkron+Hızlı
3	Asenkron+Hızlı
4	Azalan Tork

[S17] DURMA HIZI (m/s)

0,0 ... 0,1	[S18] parametresinde tanımlanmış referansa göre asansör yavaşlama eğrisinde iken referans hız bu parametrede kayıtlı bulunan değer altına düştüğünde sistem bunu durma komutu olarak algılar, hız çıkışını sıfır hızda sürerek hareket modundan çıkıp durma sürecini başlatır. Referans hız için mutlaka [S18] parametresini kontrol ediniz.
-------------	--



Şekil 4.4f Durma Hızı Referansı

[S18] DURMA HIZI REFERANSI

Asansörün durma noktasını belirleyen ve [S17] parametresinde kayıtlı hız değerinin referans kaynağını belirler. Sürüş hızı, Şekil 4.4f'de gösterildiği gibi, [S18] durma hızından düşük olduğunda sürücü hareketi durdurur. Gerçek hız, enkoder tarafından okunan hızdır ve sürücü hızı, cihaz tarafından çıkış için hesaplanan hızı temsil eder.

0	<u>Gerçek Hız</u> Asansörün enkoder ile ölçülen gerçek hızı durma referansı olarak alınır. Kapalı çevrim uygulamalarında bu seçeneğin kullanılması daha uygundur.
1	<u>Sürme Hızı</u> Cihazın hesapladığı hızdır. Açık çevrim sistemlerde bu seçenek kullanılmalıdır.

[S19] KALKIŞ MODU

Cihazın motorda oluşan kalkıştaki geri kaçırılmalara karşı vereceği tepkilerini ayarlar. Detaylı bilgi için Bölüm 5.5 e bakınız.

0	<u>Kapalı</u>
1	Geri Kaçırma Önleme - Akıllı
2	Geri Kaçırma Önleme - Hızlı
3	Geri Kaçırma Önleme – Akıllı+Hızlı
4	Ön-Tork Dijital ağırlık geri beslemesi opsiyonu.
5	Ön-Tork Analog ağırlık geri beslemesi gereklidir.

[S20] STOP İVMESİ (m/s)

0,1 ... 5,0	Bu parametre asansör sürüklenme hızında seyrederken durma komutu geldiğinde durma ivmesinin oranını belirler.
-------------	---

[S21] STOP S-EĞRİSİ BAŞLAMA (m/s)

0,01 ... 5,0	Bu parametre asansör sürüklenme hızında seyrederken durma komutu geldiğinde durma ivmesine geçişi yapan S-eğrisini er.
--------------	--

[S22] SÜRÜKLENME YOLU

0 ... 500	Sürüklenme hızında gidilecek mesafeyi mm cinsinden belirler.
-----------	--

4.5) P5- KONTROL PARAMETRELERİ

Kontrol parametreleri cihazın hız, zaman ve motor özellikleri dışındaki süreçlerin ayarlarını kapsar.

[C01] TAŞIYICI FREKANSI

Taşıyıcı frekans motor sürücünün çıkış sinyalini saniyede kaç kez yeniden hesaplayacağını belirler. Daha yüksek bir frekans daha hassas bir sürüş sağlar. Frekans düştükçe hız kontrol kalitesi düşebilir. Ancak bazı motorlar yüksek frekanslarda ses çıkarabilirler. Genellikle kullanılan değerler 8-10 kHz dir.

6 ... 16	Taşıyıcı frekans [kHz]
----------	------------------------

[C02] – ENKODER FİLTESİ

Bu parametre enkoderin hangi sıklıkla hızı okuyacağını belirler. Kısa süre hız sapmalarının düzeltilmesinde daha hızlı bir tepkiye neden olur. Ancak kısa süre aynı zamanda osilasyona da neden olabilir. Eğer encoder 500 ppr (turdaki pals sayısı) veya daha düşük ise bu parametreyi 3 veya daha küçük ayarlayın.

0	1 ms
1	2 ms (Senkron motorlar için tavsiye edilen değer)
2	4 ms (Asenkron motorlar için tavsiye edilen değer)
3	8 ms
4	16 ms

[C03] – SIFIR HIZ Kp

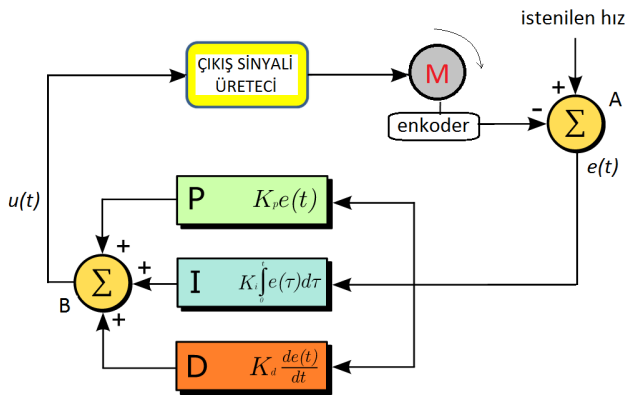
1 ... 200	Sıfır hız işleminde kullanılan oransal katsayı Kp'yi saklar.
-----------	--

[C04] – SIFIR HIZ Kd

0 ...200	Sıfır hız işleminde kullanılan türevsel katsayı Kd'yi saklar.
----------	---

PID Kontrol

AE-MAESTRO vektör kontrollü bir motor sürücüdür. Asansörü kumanda sistemi tarafından belirlenen hızda sürmek için her saniyede taşıyıcı frekans kez matematiksel hesaplar yapar ve motora iletilecek sinyalin sürüş gerilim ve frekansını belirler. Bunun yanında motorun miline bağlı enkoder olarak adlandırılan hızölçer cihaz tarafından ölçülen motor hızı da cihaza iletilir. Cihaz, istenilen hız ölçülen hızdan farklı olduğu takdirde hesaplarını bu farkı yok edecek şekilde yeniden yapar. İşte PID kontrol sistemi bu düzeltme işleminin ne şekilde yapılacağını tanımlar.



Şekil 4.5a PID KONTROL

PID, endüstriyel uygulamalarda yoğun olarak kullanılan bir geri beslemeli bir kontrol döngüsüdür. Genel anlamda istenilen çıkış seviyesinden bir sapma olduğunda sistemin ne şekilde tepki göstereceğinin kullanıcı tarafından önceden tanımlanması demektir. Şekil 4.5a'da tipik bir PID motor hız kontrol sistemi gösterilmiştir. A noktasında istenilen hız ile motor hızını ölçen enkoder sinyali karşılaştırılarak farkı alınmaktadır. Bu fark sistemin hata sinyalidir ve $e(t)$ olarak gösterilmiştir. Daha sonra bu hata sinyali üç ayrı kanalda paralel olarak işlenir. Bunlar oransal (P), integral (I) ve türevsel (D) işlemlerdir. Her kanal kendi karakteristiğinde ve kullanıcı tarafından tanımlanmış katsayısı ile hesapladığı düzeltme sinyalini B noktasına gönderir. Düzeltme sinyallerinin toplamı, $u(t)$ çıkış sinyali oluşturur. Proseslerin ana fonksiyonları aşağıdaki tabloda açıklanmıştır.

TERİM	İŞLEM	KATSAYI	AÇIKLAMA
P	Oransal	K_p	Düzeltilme sinyali hataya K_p katsayısı ile direkt orantılıdır. Tipik olarak kontrol döngüsündeki ana düzeltici işlemdir. K_p genel hatanın en büyük bölümünü azaltır.
I	İntegral	K_i	Düzeltilme sinyali geçmiş hataların toplamına K_i katsayısı ile orantılıdır. Sistemdeki son hatayı azaltır. Anlık hata düzeltmelerinden çok statik doğruluk seviyesini artırır.
D	Türevsel	K_d	Sistemin dinamik düzeltme kabiliyetini artırır. Çıkıştaki ani sıçramaları önler. Son hata üzerinde hiç etkisi yoktur. Hatanın değişme hızına K_d katsayısı ile orantılıdır.

Sıfır Hız PD kontrolü

Kalkışta, mekanik frenin açılması sırasında kabinde yük dengesizliğinden dolayı oluşacak kaymayı önlemek amacıyla sıfır hız sürme işlemi uygulanır. Bu işlem sırasında bir hareket yoktur ve aslında işlemin görevi hareketi engellemektir. Sıfır hız sürecinde PD, yani oransal ve türevsel kontrol sistemi kullanılır. [C03] ve [C04] parametrelerinde bunlara ait katsayılar belirlenir.

Başlama Hızı PI Kontrolü

Sıfır hız kontrolü bittiği andan itibaren asansörün tamamen durmasına kadar geçen süreç içinde sadece PI (oransal ve integral) kontrol yapılır. Genellikle kalkış ve duruş sırasında, yani düşük hızlardaki Kp ve Ti katsayıları ile yüksek hızlardaki farklıdır. Bu nedenle başlama hızı, düşük hızlar ve yüksek hızlar için ayrı ayrı Kp ve Ti değeri belirleme imkânı sunulmuştur.

[C05] – BAŞLAMA HIZ Kp

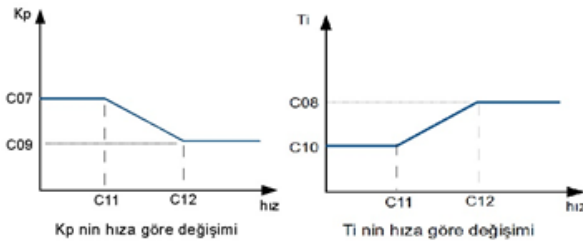
0.1... 100.0	Referans hızı Başlangıç Hızı [S09] parametresinden daha düşük olduğunda PID işleminde kullanılan Kp katsayısı.
--------------	--

[C06] – BAŞLAMA HIZ Ti

0.... 9999	Referans hızı Başlangıç Hızı [S09] parametresinden düşük olduğunda PID işleminde kullanılan Ti (1 / Ki) katsayısı.
------------	--

Hareket PI Kontrolü

Referans hız başlangıç hızından yüksek olduğunda, referans hıza göre [C07] - [C12] parametrelerinden Kp ve Ti parametreleri seçilir. [C07] ve [C08] referans hızının [C11] PI Düşük Hızından düşük olduğu yerlerde kullanılır; Referans hızının [C12] PI Yüksek Hızından daha yüksek olduğu yerlerde [C09] ve [C10] kullanılır. Kp ve Ti parametreleri [C11] ve [C12] referans hızları arasında doğrusal olarak değişir.



Şekil 4.5b PI Katsayılarının Hıza Göre Değişimi

[C07] – DÜŞÜK HIZ Kp

0.1 ...100.0	Hız [C11] parametresindeki değerden düşük olduğu sürece sistem Kp katsayısını bu parametreden alır.
--------------	---

[C08] – DÜŞÜK HIZ Ti

0.09999	Hız [C11] parametresindeki değerden düşük olduğu sürece sistem Ti katsayısını bu parametreden alır.
---------------	---

[C09] – YÜKSEK HIZ Kp

0.1...100.0	Hız [C12] parametresindeki değerden yüksek olduğu sürece sistem Kp katsayısını bu parametreden alır.
-------------	--

[C10] – YÜKSEK HIZ Ti

0.0...9999	Hız [C12] parametresindeki değerden yüksek olduğu sürece sistem Ti katsayısını bu parametreden alır.
------------	--

[C11] – PI DÜŞÜK HIZ

0.0 ... 1.0	C11 PID katsayıları Kp ve Ti için alt geçiş hızı noktası saklar. Bakınız Şekil 4.5b
-------------	---

[C12] – PI YÜKSEK HIZ

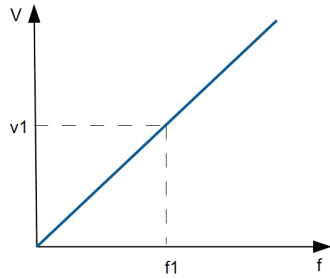
0.0 ... 1.0	C11 PID katsayıları Kp ve Ti için üst geçiş hızı noktası saklar. Bakınız Şekil 4.5b
-------------	---

[C13] – Kp AKIM

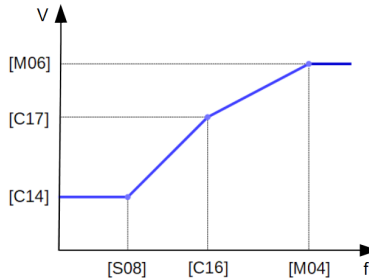
0.1...9.9	Akım PID fonksiyonunda kullanılan oransal kazanç katsayısı, Kp.
-----------	---

[C14] – Ti AKIM

0.0....9999	Akım PID fonksiyonunda kullanılan integral kazanç katsayısının tersi, Ti.
-------------	---

Açık Çevrim

Şekil 4.5c Açık Çevrim Doğrusal V/f Eğrisi



Şekil 4.5d Açık Çevrim Gerçek V/f Eğrisi

AE-MAESTRO asansör uygulamaları için tasarlanmış uzay vektör kontrol sistemi ile çalışan bir motor sürücüdür. Vektör kontrol algoritması bir geri besleme döngüsüne ihtiyaç duyar. Bu sistem asansör kat hassasiyeti ve konforu için en etkin yöntemdir. Ancak bazı asansör uygulamalarında enkoder kullanılması için mekanik düzenek uygun değildir. Bu durumlarda asansör enkodersiz sürülebilir. Geri besleme döngüsü olmadığı için bu sisteme açık çevrim hız kontrolü denir.

Açık çevrimde geri besleme olmadığı için duruş hassasiyeti değişken yükte kararlı olmayabilir. Bu nedenle açık çevrim sadece 1 m/s hızın altındaki küçük taşıma kapasiteli asenkron motorlu

asansörlerde kullanılabilir. Senkron motorlarda ise (dişlisiz makineler) kullanılamaz.

Açık çevrim Gerilim/Frekans (V/f) eğrisini kullanır. Şekil 4.5c'de görüldüğü gibi her hız (f) için karşılığı bir gerilim (V) vardır. Motora giden sinyalin frekansı (hız) yükseldikçe sürücü gerilimini de yükseltir. Ancak düşük frekanslarda, duruş ve kalkışta, bu sistem değişir. Çünkü sistemin hızı ne kadar düşük olursa olsun belirli bir gerilimin altında motoru süremez. [C16] ve [C17] parametreleri ile Şekil 4.5d'de de görülen düşük frekans düzeltmeleri ayarlanmaktadır

[C15] – DC FREN SEVİYESİ

5,0 ...100,0	Bu parametre açık çevrim uygulamalarda kullanılır. [C15] parametresi kalkışta ve duruşta uygulanacak DC frenin seviyesini belirler. Kalkış esnasında mekanik fren açılmadan önce ve duruşta fren kapatmadan önce motor sargılarına dc fren uygulanarak motor mili sabit tutulur. Mekanik fren motoru sabit tutabilecek hale geldiğinde dc fren uygulanmasına son verilir. Bu parametredeki değer yüksekliği elektronik fren şiddetine doğru orantılıdır. Yüksek değer motorun daha kuvvetli bir şekilde tutulmasını sağlar fakat parametre değerinin olabildiğince küçük seçilmesinde fayda vardır. Çünkü dc fren motor sargılarına direkt olarak dc gerilim uygulama işlemi olduğundan motorun ısınmasına neden olunur. Parametre değeri düşük girilirse, kalkış esnasında motor sabit kalmayıp ağır olan tarafa hareket edebilir.
--------------	--

[C16] – V/f BAŞLAMA HIZI

0.1 ...1.0	Bu parametre açık çevrim uygulamalarda kullanılır. Açık çevrim kalkış işleminde statik yükü yenme gereksiniminden dolayı V/f eğrisi tam sıfır hızdan başlatılamaz. Bunun yerine belirli bir hıza kadar V/f eğrisindeki değer üstünde bir gerilim uygulanır. [C16] parametresi V/f eğrisinin doğrusal olarak kullanılmaya başladığı hızdır.
------------	---

[C17] – V/f KALKIŞ TORKU

0,1...1	Bu parametre açık çevrim uygulamalarda kullanılır. Kalkış ve duruşta, hız [C16] parametresinde belirlenmiş seviyenin altına düştüğünde, [C17] motora uygulanacak minimum tork seviyesini belirler. [C17] direkt olarak duruş ve kalkış gücünü etkiler. [C17] gereğinden fazla yüksek olduğunda vibrasyona neden olur. Düşük olduğunda ise düşük hızlarda, asansörü sürmeye gücü yetmeyebilir.
---------	--

[C18] – TORK Kp

0.1...9.9	Sistemin tork bileşeninin Kp katsayısıdır.
-----------	--

[C19] – TORK Ti

0.0 ... 9999	Sistemin tork bileşeninin Ti katsayısıdır.
--------------	--

[C20] – TUNING AKIMI

0.0...100.0	Senkron motor tuning işleminde uygulanacak olan motor akımı. Birim nominal akımının % değeri olarak verilir. Tuning işlemi başarılı bir şekilde tamamlanamazsa
-------------	--

	[C20] yi arttırınız.
--	----------------------

[C21] – ALAN ZAYIFLATMA

Motor nominal hızının üzerinde kullanılmak istendiğinde motora uygulanan mıknatıslanma akımının düşürülmesi gerekir. Bu işleme alan zayıflatma denilmektedir.

[C21] parametresi alan zayıflatmanın kullanılıp kullanılmayacağını ve yöntemini belirler.

0	<u>Pasif</u> Alan zayıflatma kapalı. Mıknatıslanma akımı azaltılmaz. (Motor maksimum hıza ulaşamayabilir.)
1	<u>Aktif 1</u> Alan zayıflatma var. Mıknatıslanma akımı hız artışına ters orantılı düşürülür. (Y1)
2	<u>Aktif 2</u> Alan zayıflatma var. Mıknatıslanma akımı hız artışına ters orantılı düşürülür. (Y2)

[C22] – REZERVE

[C23] – Pulse/mm

0.1...1000	Bu parametre kuyu boyunu ölçmek için kullanılan pals/mm kat sayısını saklamaktadır. Otomatik kuyu öğrenme işlemi sonunda AE-MAESTRO bu değeri hesaplar ve saklar.
------------	---

4.6) P6- MOTOR PARAMETRELERİ

[M01] – ENKODER PALS SAYISI

100...5000	Gerçek motor hızını ölçmek için kullanılan enkoderin, bir turda ürettiği darbe (pals) sayısıdır. Kapalı çevrim uygulamalarda gereklidir.
------------	--

[M02] – MOTOR HIZI

0.1...5.0	Makinenin nominal hızı. Bu değer direk olarak makine etiketinden okunmalıdır.
-----------	---

[M03] – MOTOR RPM

10 ... 3000	Makinenin devir sayısıdır. Bu değer direk olarak makine etiketinden okunmalıdır.
-------------	--

[M04] – MOTOR FREKANS

5 ...250	Motorunun nominal çalışma frekans değeridir. Bu değer direk olarak makine etiketinden okunmalıdır.
----------	--

[M05] – MOTOR AKIM

1.0 ... 60.0	Motorunun nominal akımıdır (tam yükte çektiği akım). Bu değer (In) motor üzerindeki etiketten alınmalıdır.
--------------	--

[M06] – MOTOR GERİLİMİ

100 ... 450	Motorunun çalışma gerilimidir. Bu değer motor üzerindeki etiketten alınmalıdır.
-------------	---

[M07] – MOTOR COS Phi

0,1...1	Motorun Cos Phi değeridir. Bu değer motor üzerindeki etiketten alınmalıdır.
---------	---

[M08] – MOTOR KUTUP SAYISI

2 ... 200	Asansör tahrik motorunun kutup (pole) sayısıdır. Bu değer motor üzerindeki etiketten alınmalıdır.
-----------	---

[M09] – YÜKSÜZ AKIM

5 ... 100	Motorun yüksüz çalışmada çektiği akım değerinin, nominal (In) akıma olan oranıdır. Değer yüksek ise motor fazla akım çekip çabuk ısınabilir. Değer düşük girilirse asansör sarsıntılı bir kalkış yapabilir veya hiç kalkış yapamayabilir. Bu parametrenin Senkron motorda (dişlisiz makine) işlevi yoktur.
-----------	--

[M10] – MOTOR Rs (ohm)

0,1...10	Motorunun stator direnç değeridir. Tuning işleminde otomatik olarak ölçülür.
----------	--

[M11] – MOTOR Ls (mH)

10...3000	Asansör tahrik motorunun stator endüktans değeridir. Tuning işleminde otomatik olarak ölçülür.
-----------	--

[M12] – MOTOR Rr (ohm)

0,1...10	Asansör tahrik motorunun rotor direnç değeridir. Tuning işleminde otomatik olarak ölçülür.
----------	--

[M13] – MOTOR Lm (mH)

10...3000	Asansör tahrik motorunun bağlı endüktans değeridir. Tuning işleminde otomatik olarak ölçülür.
-----------	---

[M14] – MOTOR Tr (ms)

10...3000	Motorun rotor zaman sabiti değeridir. Tuning işleminde otomatik olarak ölçülür.
-----------	---

[M15] – ENKODER OFFSET

0 ..359.9	Senkron motor için enkoder offset açısıdır. Tuning işleminde otomatik olarak ölçülür.
-----------	---

[M16] – ENKODER TİPİ

Sistemde kullanılan enkoder tipi. Asenkron motor kapalı çevrim için 0 (arttırımsal) ayarlayın. Diğer seçenekler (1...7) senkron motorlar içindir.

0	ARTIMSAL	4	SSI (Gray)
1	ENDAT	5	ENDAT-SPI
2	SINCOS	6	BISS-BINARY
3	BISS (Gray)	7	SSI-BINARY

[M17] – ENKODER YÖNÜ

Enkoderden gelen yön darbesinin öncelik sırasını değiştirir. Kurulumda enkoder yön hatası çıktığında bu parametrenin değerini değiştirin. Hata ortadan kalkmaz ise enkoderi ve bağlantılarını kontrol edin.

1	SAAT YÖNÜNDE	2	SAAT YÖNÜNÜN TERSİNE
---	--------------	---	----------------------

[M18] – TUNING MODU

0	Durarak Tuning Bu seçenek seçildiğinde motor frenleri açılmadan tuning yapılır. Motor dönmaz. Frenler kapalı tutulmalıdır.
1	Hareketli Tuning Motora hareket ettirilerek yapılan tuning işlemidir. Frenler açılmalıdır.

[M19] – MOTOR YONU

Bu parametre motorun dönüş yönünü belirler. Tuning işleminden sonra eğer motor yukarı hareket komutunda aşağı doğru hareket ederse veya tam tersi durum olursa bu parametrenin değerini değiştirin.

0	Yön1	1	Yön2
---	------	---	------

[M20] – KABİN YÖNÜ

Bu parametre motor enkoderi kat seçici olarak kullanıldığında [A05=2] sayma yönünü belirler. Kurulmdan sonra kabin pozisyon sayısı hareket yönüne göre ters bir şekilde değişiyorsa bu parametrenin değerini değiştirin.

0	Yön1	1	Yön2
---	------	---	------

4.7) P7- DONANIM PARAMETRELERİ

[E01] – DİL

Bu parametre ICL (4x20 monokrom LCD) ekran dilini belirler. TFT el terminalinin ekran lisansı için TFT el terminali kullanım kılavuzuna bakınız.

0	Türkçe	4	Russian
1	English	5	Spanish
2	German	6	Greek
3	French	7	Italian

[E02] – BUTON ARIZA KONTROLÜ

Bu parametre basılı kalmış bir buton için kumanda sisteminin davranış şeklini belirler.

0	PASİF Buton arıza kontrolü etkin değil.
1	AKTİF Kabin seri bağlantılı sistemde herhangi bir kat butonu 5 dakikadan daha uzun süre basılı tutulursa, sistem onun bağlı olduğu girişi iptal eder ve bir daha okumaz. Asansör revizyon moduna alındığında veya tekrar başlatıldığında iptal işlemi kaldırılır ve sistem bu butonu yeniden okumaya başlar.

[E03] – LED DISPLAY

Bu parametre cihazın üzerindeki dijital LED göstergenin göstereceği veriyi belirler.

	Gösterilecek Değişken		Gösterilecek Değişken
0	Kat Numarası	5	Bara Voltajı
1	Gerçek Hız	6	Hedef
2	Seyir Hızı	7	Cihaz Fazı
3	Hesaplanan Hız	8	Hareket Fazı
4	Akım		

[E04] – HİZMET YÖN OKU

Bu parametre kat oklarının ne şekilde kullanılacağını belirler.

0	<u>Hareket Yönü</u> Katlardaki ok çıkışları asansörün hareket yönüne gösterir.
1	<u>Hizmet Yönü</u> Katlardaki ok çıkışları asansörün bir sonraki hareket yönüne gösterir.

[E05] – SERİ PORT 1

Bu parametrede seri bağlantı noktası SP1'nin hangi amaçla kullanılacağı belirlenir.

0	<u>SERBEST</u> Kullanılmıyor.
1	<u>PC HABERLEŞMESİ</u> Ethernet veya USB ara yüzü ile bir bilgisayara bilgi iletmek için kullanılıyor.
2	<u>GSM</u> SP1 GSM sistem için kullanılıyor.

[E06] – SERİ PORT 2

Bu parametrede seri bağlantı noktası SP2'nin hangi amaçla kullanılacağı belirlenir.

0	<u>SERBEST</u> Kullanılmıyor.
1	<u>PC HABERLEŞMESİ</u> Ethernet veya USB ara yüzü ile bir bilgisayara bilgi iletmek için kullanılıyor.
2	<u>GSM</u> SP2 GSM sistem için kullanılıyor.

[E07] – KABİN CAN KANALI

0	<u>CAN0</u> Kabin CAN kanalı CAN0 olarak kullanılır ve değiştirilemez.
---	---

[E08] – KAT CAN KANALI

0	CAN0	2	CAN2
1	CAN1	3	Kullanılmıyor

[E09] – GRUP CAN KANALI

Asansör grup içinde çalışıyorsa bu parametre 2 olarak ayarlanmalıdır. Bu durumda CAN2 kanalı başka bir cihaz ile haberleşme amacı için kullanılamaz. Simpleks sistemlerde [E09 =3] olarak set edin.

2	CAN2	3	Kullanılmıyor
---	------	---	---------------

[E10] – ENKODER CAN KANALI

Bu parametre kat seçici olarak mutlak enkoder kullanıldığında [A05=4 veya 5] enkoderin cihazla hangi CAN kanalı üzerinden haberleşeceğini tanımlar.

0	CAN0	2	CAN2
1	CAN1	3	Kullanılmıyor

4.8) P08-ÖZEL PARAMETRELER

[U01] – ISI LİMİTİ

55-85	Sistemin ısı limitidir. Cihaz ısı bu parametrede belirlenen limiti aşarsa çalışmayı durdurur. Isı belirlenen limitin altına düşerse tekrar çalışmaya başlar.
-------	--

[U02] – AKIM ÇARPANI

0.1-5.0	Sistem bu parametrede belirlenen değeri akım algılama fonksiyonunda kullanır.
---------	---

[U03] – DİNAMİK FREN AÇMA

350-770	DC-Bara bu parametrede belirlenen gerilimi aşarsa dinamik frenleme başlatılır. Cihaz aşırı gerilimini fren direnci üzerine boşaltarak düşürür.
---------	--

[U04] – DİNAMİK FREN KAPAMA

345-765	DC-Bara gerilim değeri bu parametrede belirlenen değerin altına düştüğünde dinamik frenleme sonlandırılır.
---------	--

[U05] – DİNAMİK FREN ZAMANI

0-6	Bu parameter dinamik fren işleminin frekansını belirler.
-----	--

[U06] – MAXİMUM ÇIKIŞ FREKANSI

Bu parameter cihazın çıkış frekansının limitini belirler.

0	100Hz Motor frekansı 100 Hz veya altında.
1	250Hz Motor frekansı 100 Hz in üzerinde. Maximum 250 Hz desteklenir.

[U06] – ŞEBEKE GERİLİMİ

Bu parameter cihazın şebeke bölümünün gerilim seviyesini belirler.

0	Şebeke Gerilimi 3x400V
1	Şebeke Gerilimi 3x200V / 3x190V
2	Şebeke Gerilimi 1x220V/230V

[U08] – ÖN-TORK Kp

1-100	Bu parametrenin değeri ön-tork uygulamasındaki tork büyüklüğünü belirler. Değer büyüdükçe uygulanan tork büyür.
-------	---

[U09] ÖN-TORK PALS

2-50	Kalkışta motor bu parametrede kayıtlı darbe sayısı kadar kaydığında sistem ön tork uygulamasını başlatır.
------	---

[U10] – ÖN-TORK BAŞLAMA HIZI

0.0 – 0.1	Kalkışta motor geri kayması bu parametrede kayıtlı hıza ulaşırsa sistem ön tork uygulamasını başlatır.
-----------	--

[U11] – ÖN- TORK ZAMANI

1-500	Bu parameter ön-tork uygulamasında kullanılacak Ti periyodunu belirler. Ti azaldıkça ön-torkun kuvveti artar.
-------	---

[U12] – HIZ FİLTRESİ

1-20	Hız geri besleme döngüsündeki alçak geçirgen filtre seviyesi.
------	---