

Uputstvo za upotrebu Titan APR 228 i Titan APR 521



Poštovani kupci,

Hvala vam što ste izabrali proizvod naše kompanije.

Da biste u potpunosti iskoristili vrhunske performanse proizvoda, pažljivo pročitajte ovo uputstvo pre upotrebe.

Ovo uputstvo sadrži informacije o prednostima proizvoda u pogledu performansi, specifikacijama, strukturnim karakteristikama, uputstvima za kontrolni interfejs, uputstvima za instalaciju i otklanjanje grešaka na licu mesta, kao i listu pakovanja.

Čitanjem ovog uputstva, bolje ćete razumeti konstrukcijske karakteristike proizvoda, zahteve za upotrebu i mere predostrožnosti, osiguravajući bezbednu upotrebu i produžavajući vek trajanja parking rampe.

Za bezbedan rad, strogo se pridržavajte sledećih smernica:

1. Da biste izbegli povrede, ne otvarajte vrata ili poklopac dok je rampa u pokretu.
2. Kućište parking rampe mora biti uzemljeno da bi se sprečio strujni udar.
3. Ne stojte, ne hodajte i ne stavljajte predmete ispod ruke barijere dok je rampa u pokretu.
4. Ruka i opruga su prethodno podešene na uravnoteženo stanje pre nego što su napustile fabriku.

Da biste izbegli probleme sa ravnotežom, ne menjajte proizvoljno dužinu ili težinu ruke barijere.

Ukoliko su vam potrebne bilo kakve izmene, konsultujte se sa stručnjakom.

Takođe, pružili smo detaljne opise potencijalnih problema koji mogu nastati tokom instalacije i upotrebe, razmotrili smo uzroke i ponudili odgovarajuća rešenja kako bismo vam pomogli da se pozabavite problemima na koje ste naišli.

Ovaj priručnik je zaštićen autorskim pravima i ne sme se kopirati, seći ili menjati bez dozvole. Zadržavamo pravo na sadržaj ovog uputstva i nećemo vam davati dalja obaveštenja.

Takođe, rado primamo vaše vredne sugestije tokom upotrebe i posvećeni smo pružanju profesionalne i sveobuhvatne usluge.

Još jednom, hvala vam što ste izabrali naš pažljivo izrađen proizvod. Radujemo se što ćemo imati više prilika da vam služimo u budućnosti!

Sadržaj

1. Performanse proizvoda	4
1. Prednosti	4
2. Tehničke specifikacije	5
3. Prednosti zaštite	5
2. Dimenzije, struktura, i instrukcije povezivanja.....	6
1. Specifikacije i dimenzije	6
2. Dimenzije proizvoda	6
3. Unutrašnja struktura parking rampe.....	7
4. Struktura motora	8
5. Dijagram povezivanja	9
3. Instrukcije za instalaciju.....	10
1. Kućište rampe	10
2. Instalacija ruke rampe.....	11
3. Otklanjanje grešaka	12
4. Kalibracija pozicije ruke rampe	12
5. Postavljanje opruga, uklanjanje, i podešavanje sile.....	13
6. Tabela opruga za balansiranje	14
4. Opis tastera na kontrolnoj ploči i njihova funkcija	15
1. Opis glavnih tastera na ploči.....	15
2. Funkcije i tabela parametara.....	16
5. Kodovi greške	20
1. Usnimavanje daljinskih upravljača	20
2. Tabela odnosa brzine operacije	22
6. Servis	22
7. Održavanje proizvoda i garancija	23
8. Lista pakovanja	23
9. Dispozicija opreme	24
10. Definicija leve i desne instalacije	25

1. Performanse proizvoda

Hvala vam što ste kupili proizvod naše kompanije rampu pete generacije rampe bez četkica . Ovaj proizvod koristi najnoviju tehnologiju dizajna, tehnologiju proizvodnje livenjem pod pritiskom i tehnologiju regulacije brzine motora bez četkica. Omogućava brzu zamenu levog-desnog smera, dizajnirana je bez kvačila i nudi poboljšanu pouzdanost i praktičnost. Mehanizam koristi trostepeni zupčani prenos i trostruku strukturu, što obezbeđuje brzo i stabilno podizanje i spuštanje barijere. Lako se održava i ima dug vek trajanja.

1. Prednosti

- 1) Brzina rada se može podesiti.
- 2) Usporavanje pri podizanju i spuštanju se može podešavati.
- 3) Granični ugao se može podesiti.
- 4) Smer ruke se može brzo promeniti.
- 5) Ruka brampe se može ručno podizati u slučaju nestanka struje.
- 6) Frekvencija na 418 MHz koja omogućava da se daljinski upravljači ne kopiraju.
- 7) Senzor infracrvenih fotočelija sa IO funkcijom ulaznog signala.
- 8) Detektor petlje i radar IO funkcija ulaznog signala za anti-sudare.
- 9) Funkcija signalnog ulaza IO otvaranja, stop, zatvaranja.
- 10) Funkcija odbrojanja.
- 11) Funkcija izlaznog signala IO svetla.
- 12) Funkcija izlaznog signala IO semaforiskog svetla.
- 13) Gornji i donji signal pozicije, normalno otvoren i normalno zatvoren kontakt izlaznog signala.
- 14) RS485 komunikacioni port
- 15) Automatsko zatvaranje rampe.
- 16) Funkcija vraćanja ruke usled opterećenja.
- 17) Automatska funkcija dizanja ruke ukoliko nestane napajanje (potreban dodatni modul za napajanje).
- 18) IO port funkcije na jednom tasteru na jednom tasteru.
- 19) Funkcija kontakta detektora petlje u normalno otvorenom i normalno zatvorenom modu.
- 20) Zaštita od slučajnog udara (zahteva ugrađivanje dodatnog senzora i alarma;opciono).
- 21) IO port zatvara signalni ulaz.
- 22) Funkcija signalnog ulaza u slučaju požara.
- 23) Ulaza za baterijsko napajanje na 24V.

2. Tehničke specifikacije

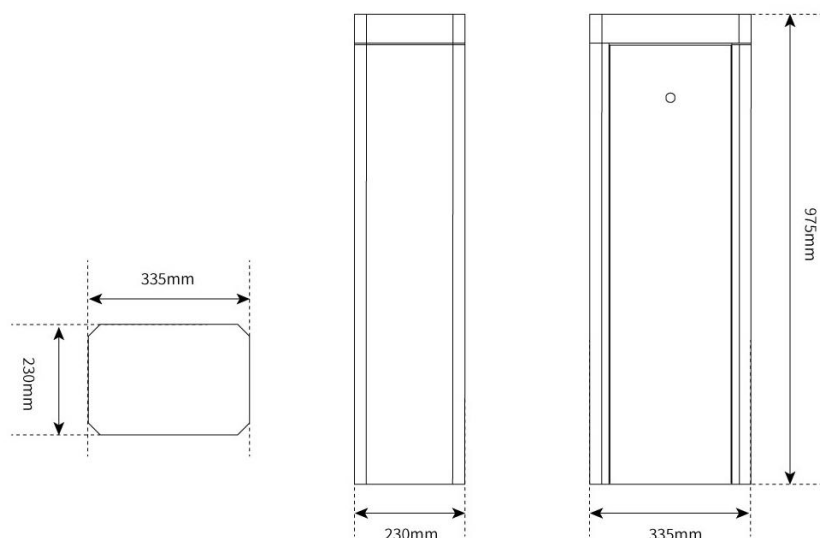
1. Radna temperatura: -35°C to +65°C
2. Napon napajanja: DC24V/AC110V/220V 50/60Hz
3. Brzina otvaranja: 2.5 s do 6 s (promenljiva)
4. Tip motora: Motor bez četkica
5. Snaga: 150W
6. Brzina bez opterećenja: 1850r/min
7. Relativna vlažnost: ≤90%
8. Razdaljina daljinskih upravljača: ≤100 meters (na otvorenom kada je vreme sunčano)
9. Stepen zaštite: IP54
10. Maksimalna dužina ruke: 3-6 m

3. Prednosti zaštite

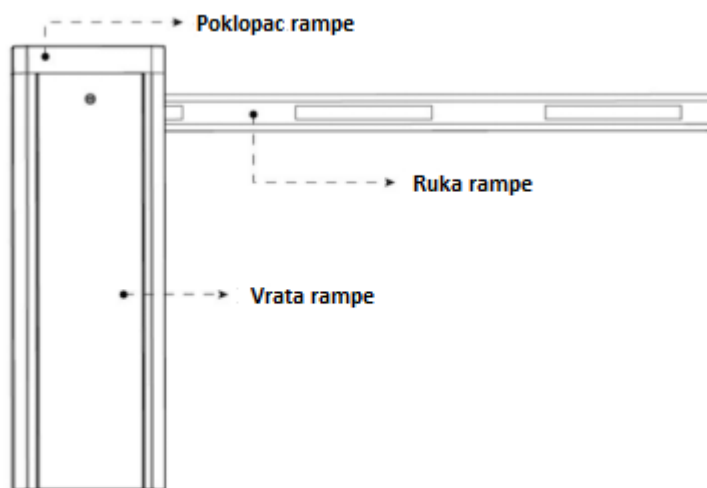
1. Odbijanje od prepreke: Tokom spuštanja ruke rampe, ako ruka naiđe na prepreku ili spoljašnju silu, ona će se automatski podići kako bi se sprečila oštećenja izazvana slučajnim kontaktom.
2. Zaštita od udara sa foto senzorom: Tokom spuštanja ruke rampe, ako se detektuje signal senzora, ruka će se automatski podići. Ruka rampe se neće spustiti dok je senzor aktivan i nastaviće sa spuštanjem tek nakon što se ispred senzora ukloni objekat, osiguravajući bezbednost.
3. Foto senzor sa prioritetom: Tokom spuštanja ruke rampe, u slučaju nužde, bez obzira da li se barijera otvara ili zatvara, ako se detektuje signal, barijera će izvršiti otvaranje i reakciju protiv udara.
4. Gumena traka protiv udara i ruka od pene visoke gustine: Ovakve konstrukcijske karakteristike ruke rampe pomažu u smanjenju rizika od povreda izazvanih slučajnim kontaktom.
5. Dizajn sa prioritetom podizanja ruke: Kada se ruka rampe spušta i primi komandu za podizanje ruke, odmah će reagovati. Nasuprot tome, kada ruka rampe podiže ruku i dobije komandu da je spusti, sistem neće reagovati, što obezbeđuje bezbednost rada.

2. Dimenzije rampe, struktura, i povezivanje

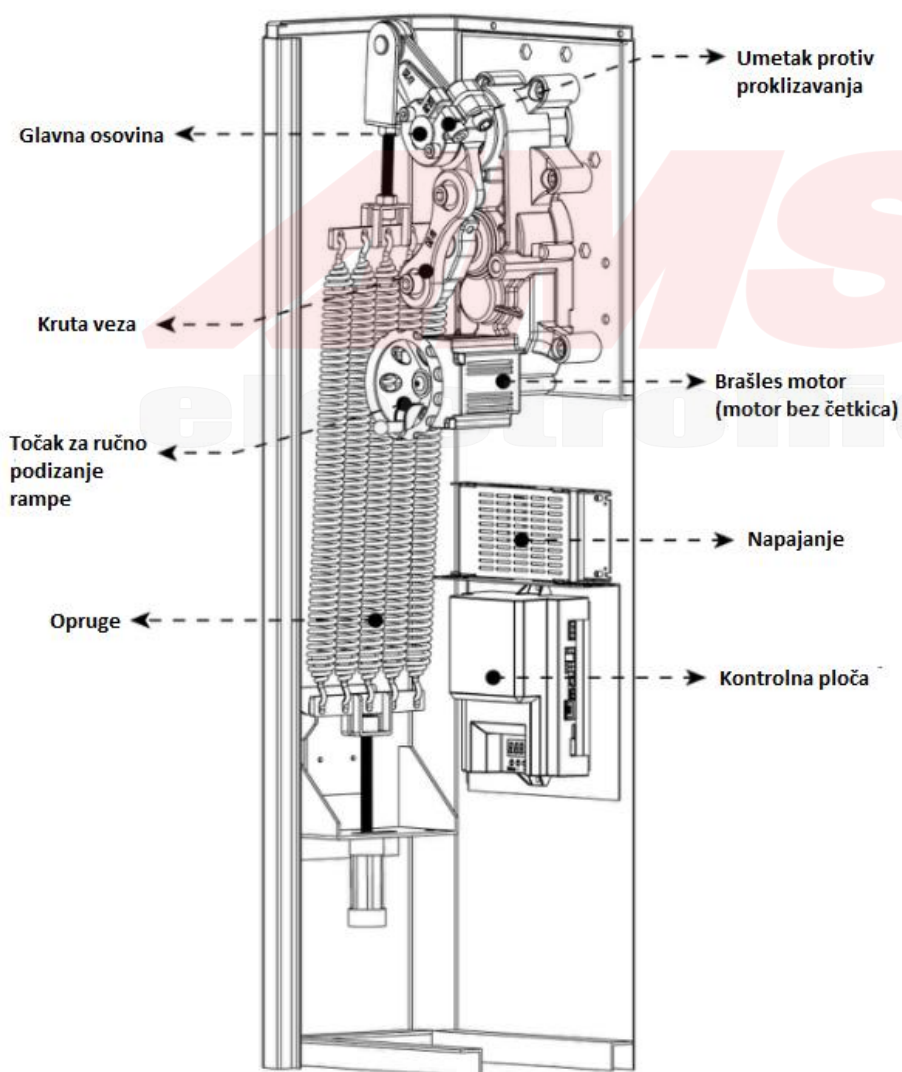
1. Specifikacija i dimenzije

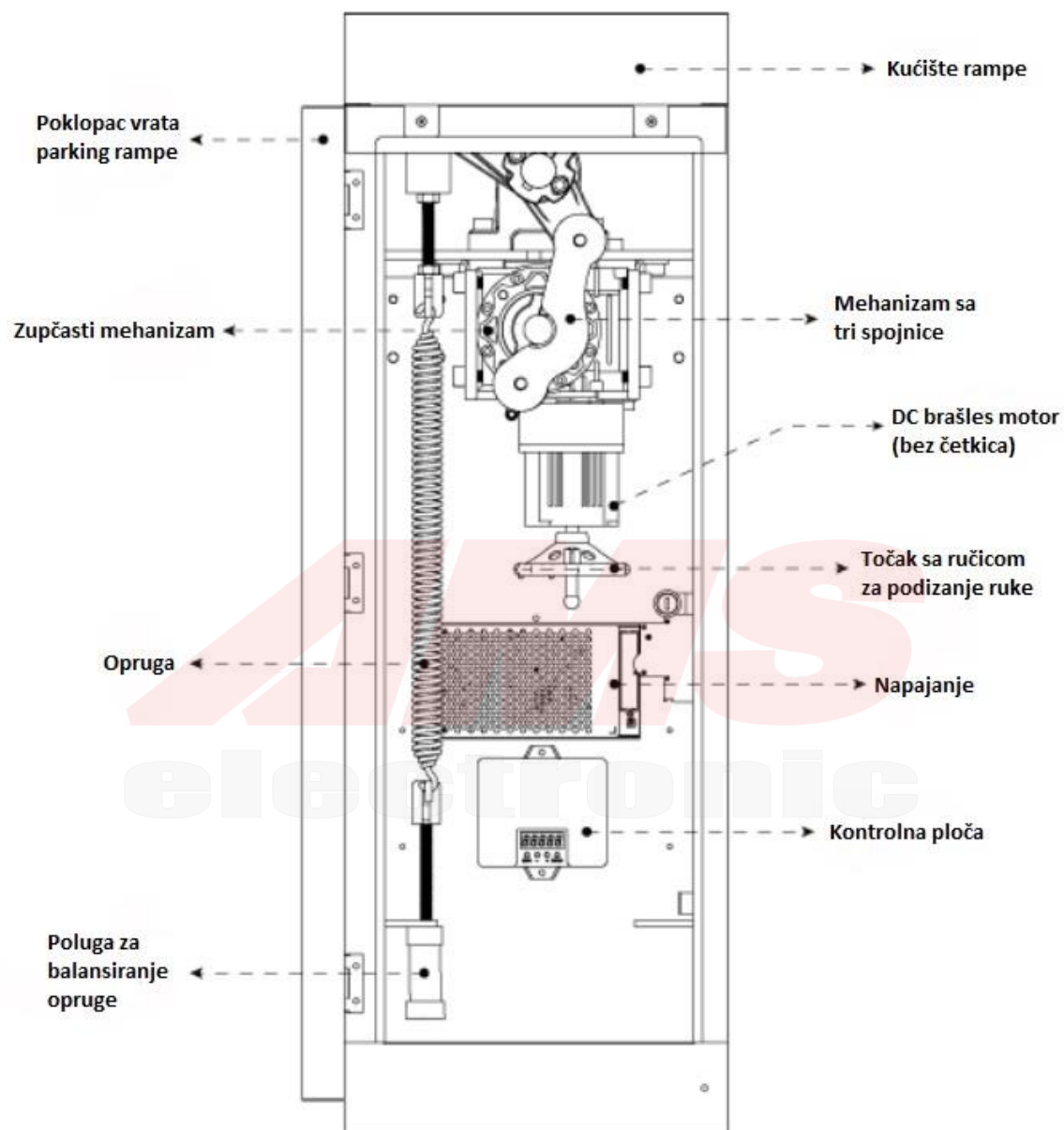


2. Izgled I dimenzije

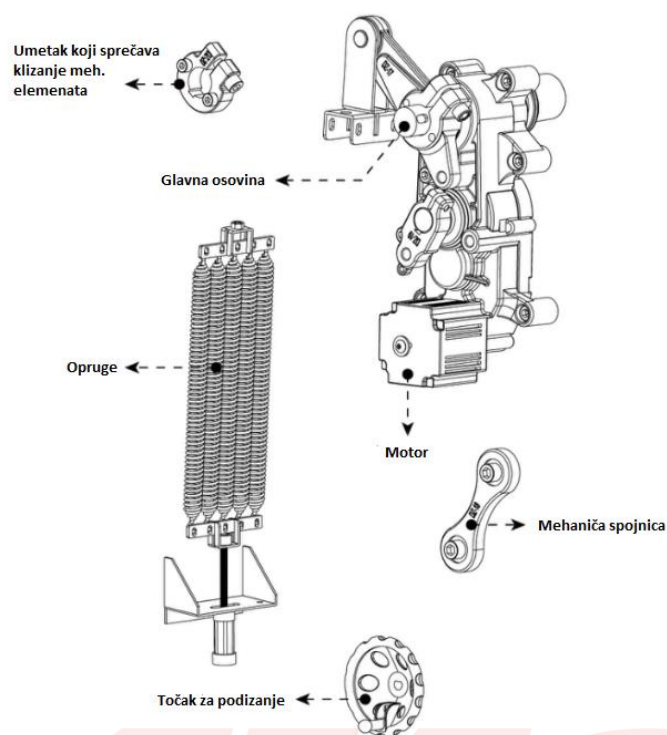


3. Unutrašnja struktura rampe

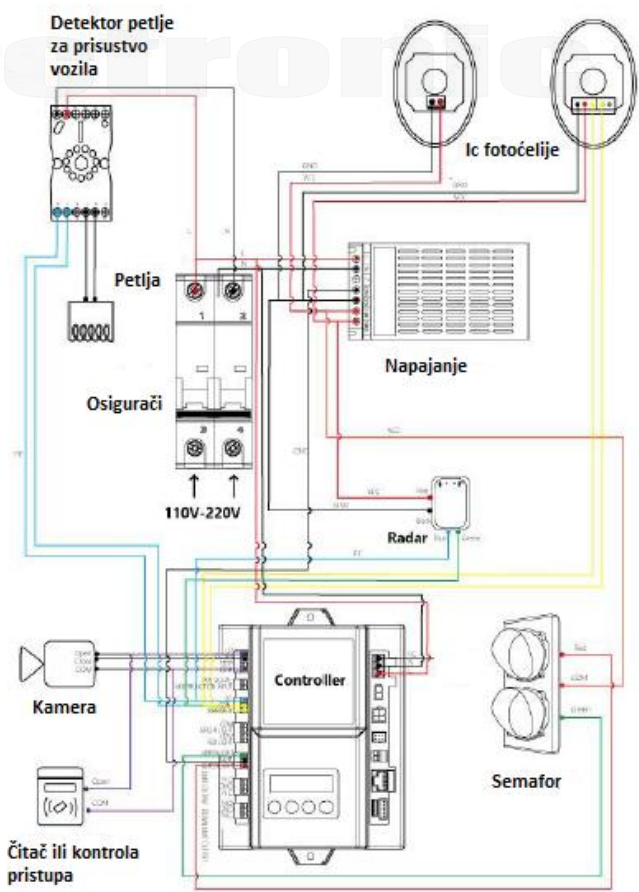




4. Struktura motora



5. Dijagram povezivanja



Podsetnik:

Port za zaštitu od sudara služi za podizanje ruke rampe kada se on aktivira, i ruka rampe se neće spustiti dok ne prođe vozilo.

Priključak za fotočelije osigurava da se ruka rampe ne spusti kada je on aktivan, a ukoliko se vozilo ukloni iz snopa ruka rampe će se automatski spustiti.

Spoljni uređaji za napajanje od 12 V (kao što su radarski ili infracrveni senzori) ne bi trebalo da se direktno napajaju na napajanje koje služi za napajanje rampe, jer to može izazvati abnormalne probleme sa podizanjem i spuštanjem, a oštećenja nastala usled takvih problema neće biti pokrivena garancijom.

Savetujemo vam da stravite nezavisno napajanje za zaštitne uređaje!

3. Instrukcije za instalaciju

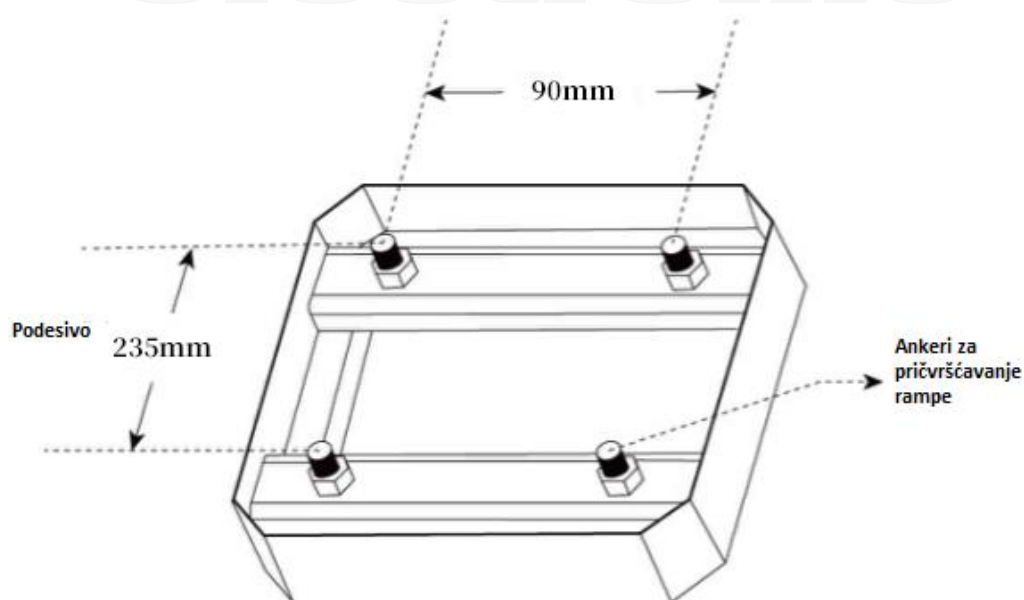
1. Postavljanje kućišta rampe

1) Izlivanje postolja rampe:

Odredite željenu poziciju i na njoj napravite betonsku osnovu. Osnova treba biti oko 150mm za nijansu veće od same rampe, debljine do 200mm. Takođe je potrebno na sredini sprovesti kablove, najbolje u kruto crevo. Kablovi se tiču napajanja i zaštitnih uređaja

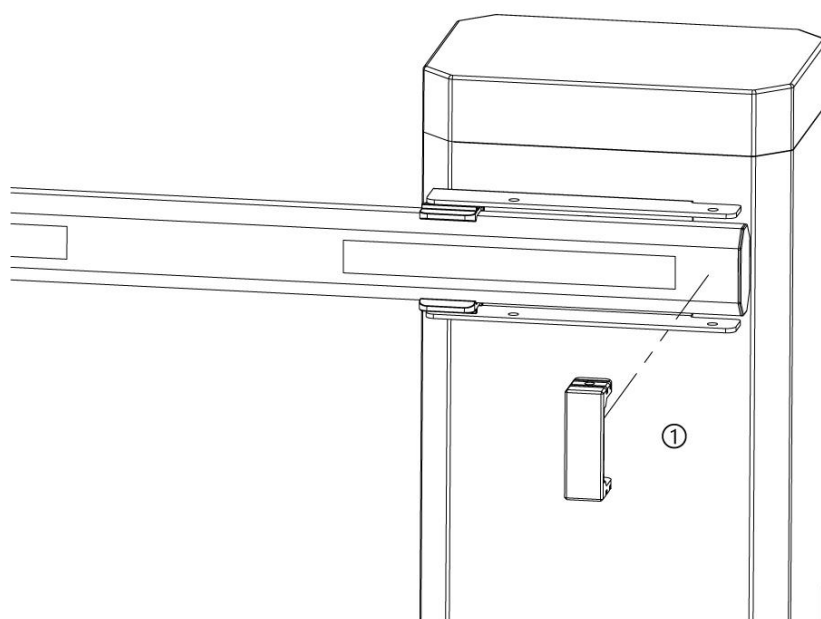
2) Pričvršćavanje rampe za postolje:

Izbušite rupe i ubacite odgovarajuće ankere za pričvršćavanje rampe (M16*200). Postavite rampu i pričvrstite je.

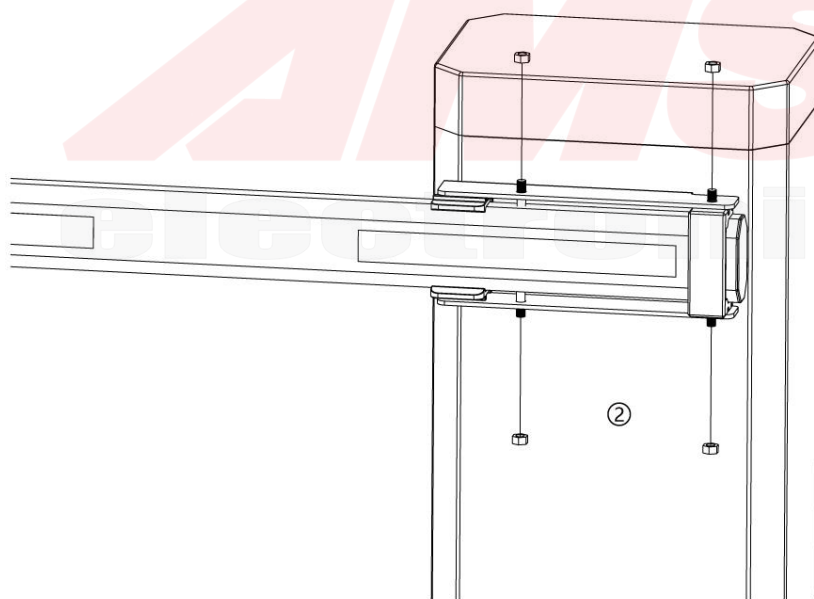


Dijagram osnove rampe sa njenim dimenzijama

2. Postavljanje ruke rampe



1) Prvo, stavite ruku rampe da bude u ravni sa nosačem tela rampe, a zatim postavite plastični nosač za pričvršćavanje ruke.



2) Nakon što ste umetnuli nosač, pričvrstite i pritegnite sve šrafove.

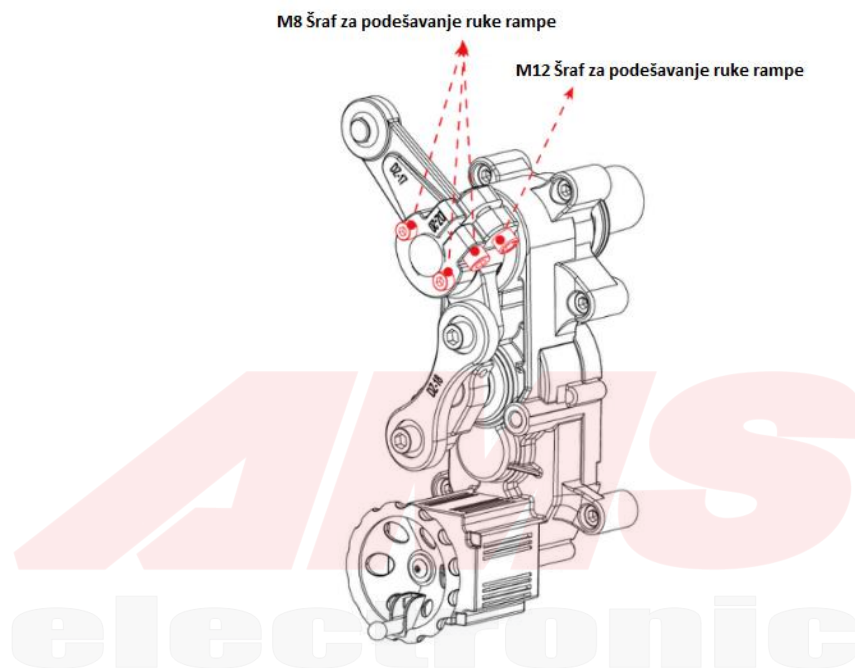
3. Otklanjanje grešaka

Nakon kompletnog postavljanja rampe, proverite da li su sve komponente u ravni i da li je sve pričvršćeno. Iskoristite ručicu za ručno podizanje i spuštanje ruke da biste se uverili da ruka ide kako treba. Nakon što ste utvrdili da je sve u redu, uključite napajanje nakon koga će rampa odraditi ciklus otvaranja i zatvaranja i na taj način enkoder pamti krajnje tačke putanje za rampu. Posle tog ciklusa rampa je spremna za rad.

4. Kalibracija pozicije ruke rampe

Da biste kalibrisali ruku rampe (na primer, nakon što je primenjena velika sila na ruku rampe), pratite sledeće korake:

- 1) Otvorite vrata rampe i skinite gornji poklopac.
- 2) Uzmite imbus ključ M12 da biste otpustili šraf na nosaču osovine DZ-17, kao i tri šrafa M8 na umetku za sprečavanje klizanja, tako da bi mogli da promenite poziciju ruke rampe.
- 3) Podesite poziciju ruke rampe (izbalansirajte, kao što je prikazano na slici dole).
- 4) Zatim ključem pričvrstite sve nakon što ste sve podesili.



5. Postavljanje opruge, uklanjanje, i podešavanje opterećenja

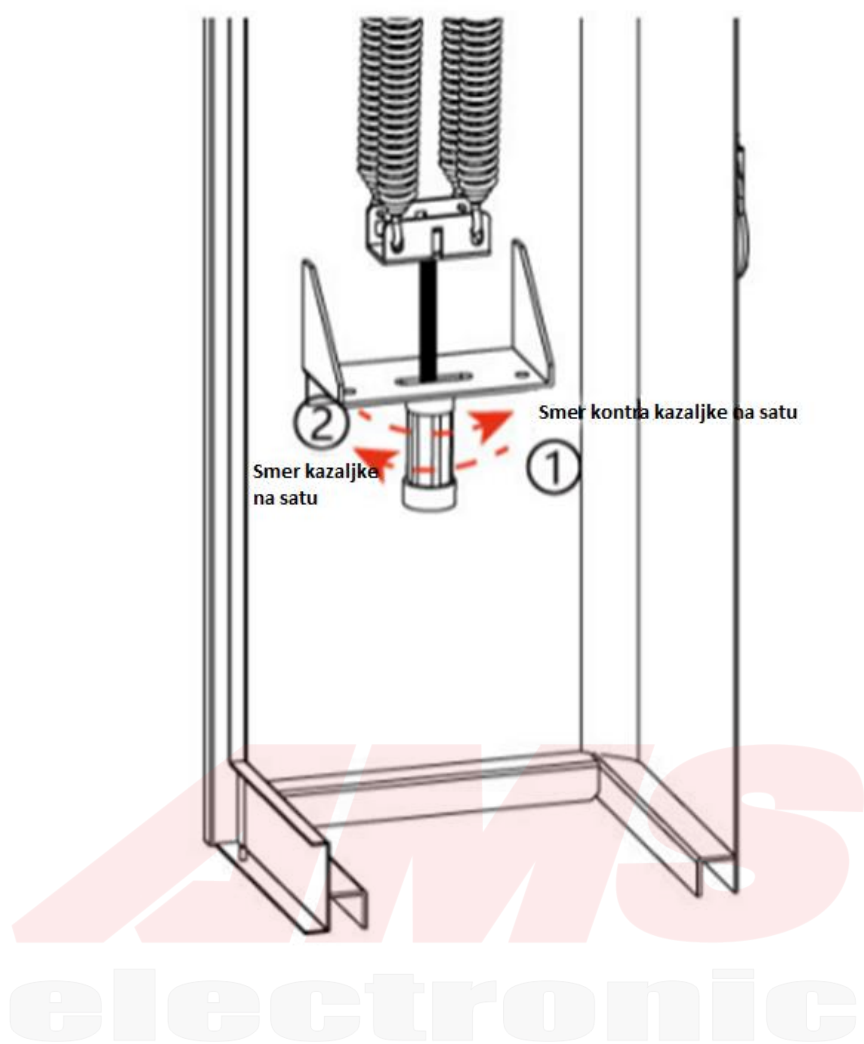
Da biste uklonili oprugu, pratite ove korake, ruka mora biti u otvorenoj poziciji na 90°:

- 1) Otpustite oprugu tako što okrenete polugu za balansiranje opruge u smeru kontra kazaljke na satu, što omogućava lakše uklanjanje opruge.
- 2) Podešavanje opterećenja opruge:

Da biste povećali opterećenje opruge, obrnite ručicu u smeru kazaljke na satu.

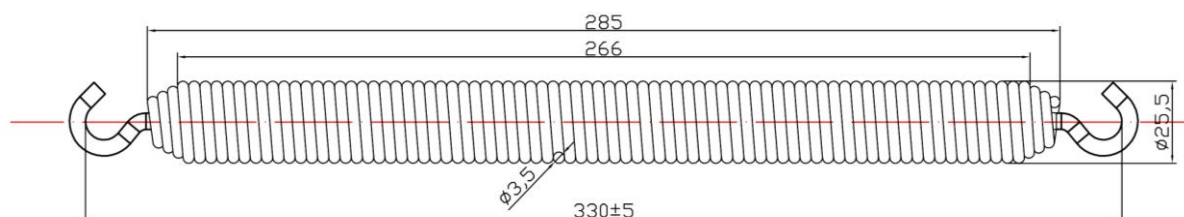
Da biste smanjili opterećenje opruge, obrnite ručicu u smeru kontra kazaljke na satu.

Koristeći ovu prednost finog podešavanja vrši se balansiranje a samim tim i rasterećenje ruke i motora rampe. Podešavajte sve dok ne uspete da perfektno izbalansirate opruge, što može povoljno uticati na rasterećenje mehaničkog sklopa a samim tim i dug radni vek same rampe.



1. Zatezanje se vrši u smeru kazaljke na satu.
2. Popuštanje se vrši u smeru kontra kazaljke na satu.

6. Tabela opruga za balansiranje



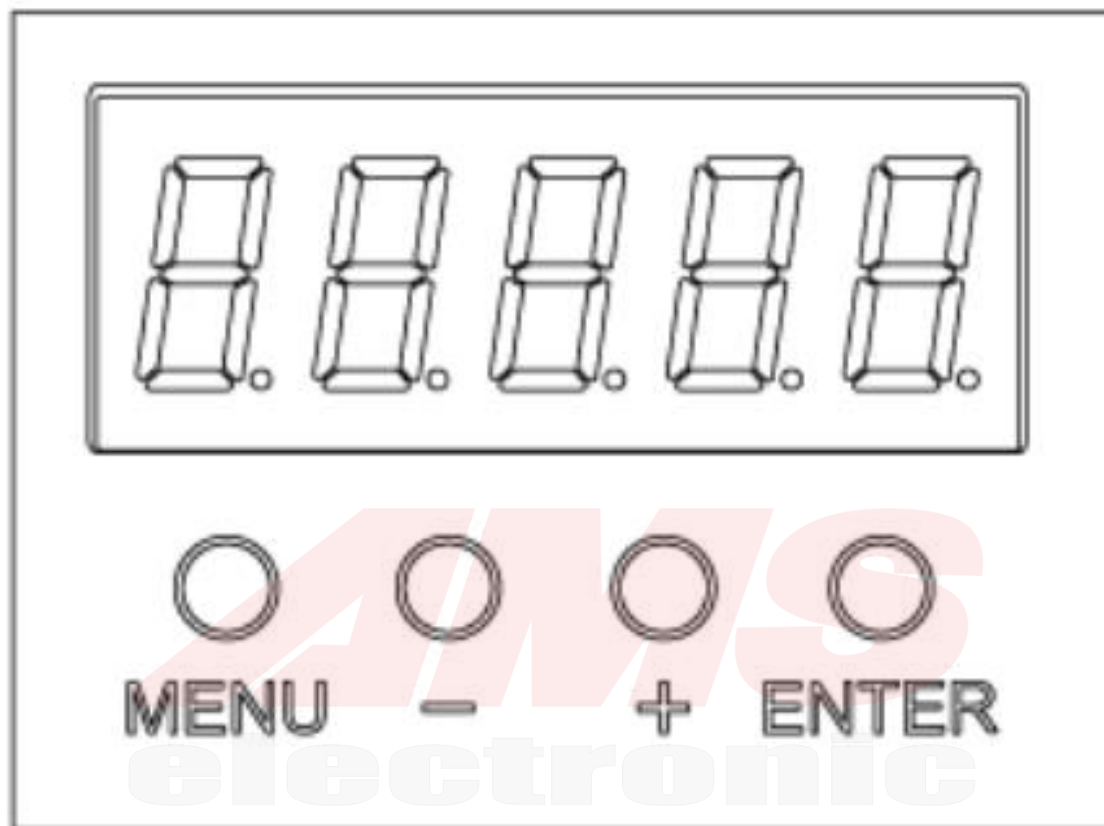
Tip ruke	Dužina ruke		specifikacija opruge I dimenzije	
			Tip	330×25.5×3.5
100*45 Prava ruka	6 米		Opruga	1+1+1+1
	5 米			1+1
	4.5 米			1+1
	4 米			1+1
	3.5 米			1
	3 米			1
80*45 Prava ruka	6 米			1+1+1
	5 米			1+1
	4.5 米			1+1
	4 米			1
	3.5 米			1
	3 米			1
Ruka iz dva dela	4.5 米			1+1+1+1
	4 米			1+1+1
	3.5 米			1+1
	3 米			1+1
Ruka rampe pod uglom od 90°	5 米			1+1+1
	4.5 米			1+1+1
	4 米			1+1
	3.5 米			1+1
	3 米			1+1
Ruka iz tri dela	4.5 米			1+1+1+1+1
	4 米			1+1+1+1
	3.5 米			1+1+1
	3 米			1+1

(Ovi podaci se baziraju na proizvodima iz naše fabrike.)

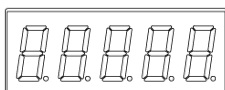
4. Opis tastera na kontrolnoj ploči i njihova funkcija

1. Opis glavnih tastera na ploči

Tasteri na kontrolnoj ploči su locirani na prednjem delu kontrolne ploče i sastoje se od 4 tastera, kao što je prikazano na slici ispod.



1、 Digitalni displej:



2、 MENU: Meni.

3、 Tasteri "-" i "+" se koriste za kretanje kroz meni na dole ili gore.

4、 ENTER: Prihvata podešavanje i ulazi u parametre menija

2. Funkcije i tabela parametara

Broj	Ime parametara	Parametar	Fabrička vrednost	Napomena
H00-00	Podešavanje brzine otvaranja	25-95	25	Veća vrednost, veća je i brzina.
H00-01	Podešavanje brzine zatvaranja	25-95	25	Veća vrednost, veća je i brzina.
H00-02	Ugao usporavanja pri otvaranju	5-40	35	Veća vrednost ugla, veća je verovatnoća da ima manje podrhtavanja pri zaustavljanju, što je veća vrednost, usporenje će biti sporije.
H00-03	Ugao usporavanja pri zatvaranju	5-40	40	Veća vrednost ugla, veća je verovatnoća da ima manje podrhtavanja pri zaustavljanju, što je veća vrednost, usporenje će biti sporije.
H00-04	Ugao ubrzanja pri otvaranju	1-20	1	Što je manja vrednost, veća je brzina.
H00-05	Ugao ubrzanja pri zatvaranju	1-20	5	Što je manja vrednost, veća je brzina.
H00-06	Krajni ugao otvaranja	1-30	1	Jedinica mere je 1, kada je ugao veći od 11 stepeni, automatski se prepoznaje na jednoj strani (potrebno je podesiti 37 parametara, a za mehanički deo treba 47 parametara podesiti na vrednost 4, razlog tome jeste zato što je tada povezivanje motora drugačije), što je veća vrednost, ugao je manji od 90 stepeni.
H00-07	Krajni ugao zatvaranja	1-30	2	Jedinica mere je 1, što je veća vrednost, ugao je manji od 0 stepeni.
H00-08	Podešavanje sile na prepreku	7-13	15	Jedinica mere je 1, i različita je za određene modele rampi pa je potrebno obratiti pažnju. Što je manja vrednost to je veća osetljivost.
H00-09	Automatsko vreme zatvaranja	0-90	0	Jedinica mere je 100; 0 označava da je parametar isključen, ostale vrednosti spuštaju ruku na definisano vreme; ovu opciju isključivo koristiti uz postavljanje fotočelija kao zaštitnog elementa, 0: isključeno 1: označava 1 sekundu.
H00-10	Samostalni test podešavanja brzine otvaranja	10-50	20	Ovo se tiče PWM radnog ciklusa 10%-50%, jedinica mere je 1, ruka koja sprovodi samostalni test u svom okviru ima 41 parametar. Što je veća vrednost, brža je detekcija napajanja rampe.
H00-11	Podešavanje auto test moda	0-2	0	0: Nema automatske operacije; 1: Automatska operacija, dozvola za isključenje; 2: Automatska operacija, memorija isključenja; 3: Inteligentna automatska operacija. 1: Nema auto testa nakon povratka napona; 2: Normalna test nakon dolaska napona; 3: Testiranje ukoliko je ruka došla do pola.
H00-12	Podešavanje sile blokiranja	0-5	0	0: nevažeća; 1 ili 2: važeća; Kada se ugao operacije promeni, tad je moguće i podešavanje sile blokiranja, maksimalno je 2.
H00-13	Vreme usporavanja motora tokom pauze	1-20	2	Što je veća vrednost, to je veća i vrednost pauze.
H00-14	podešavanje smera leve i desne rampe	0-1	1	0: LEVI; 1: DESNI Podešavanje levog i desnog smera ramop, kada su tasteri UP i Down obrnuti na daljinskom, ili kada mehanički menjate smer rampe, morate promeniti sa 0 na 1 a zatim isključiti napajanje i ponovo pokrenuti.
H00-15	Podešavanje smera ruke prilikom uštede energije	0-2	0	0: nevažeće; 1: važeće za zatvaranje ruke (napon za uštedu energije određen je na osnovu 49 stavki); 2: važeće za podizanje ruke.
H00-16	RS485 komunikacioni port (adresa)	1-32	1	Do 32 pomoćnih uređaja se može povezati.
H00-17	RS485 podešavanje brzine	0-2	0	0:9600, 1:19200, 2:38400; Promenite podešavanje i ponovo pokrenite napajanje.
H00-18	Samostalni test nakon uključanja	0-2	2	0: Port ili signal putem daljinskog upravljača za samostalni test; 1: Samostalni test nakon uključanja; 2: Samostalni test funkcioniše u korelaciji sa daljinskim upravljačem.
H00-19	Podešavanje tastera SET	0-3	0	3: Omogućav otklanjanje grešaka za taster SET prilikom otvaranja i zatvaranja.
H00-20	Indeks podešavanja parametara praćenja	0-15	7	Koristi se da prikaže parametre praćenja na displeju.
H00-21	Reset	0-3	0	1: Resetuje podešavanja; 2: Briše akumulirano vreme; 3: Briše akumulirano vreme i vraća parametre na fabričke, vraća parametara na 0 nakon ove naredbe.

H00-22	Podešavanje parametra vremena ubrzanja	0-1	1	Što je veća vrednost, sporije je ubrzanje.
H00-23	Minimalno podešavanje izlaza	12-30	13	Minimalni izlazni ciklus operacije ruke otvaranja i zatvaranja.
H00-24	Podešavanje funkcijskog tastera STOP	12-30	0	0: Pritisnite pauzu u bilo kom trenutku da biste ostali u tom stanju; 1: Kada se ruka spušta, pritisnite taster STOP da biste promenili komandu da podigne ruku; 2: Kada je eksterni stop signal kratkospojen, ruka rampe ima prioritet, a pauza je u tom slučaju nevažeća.
H00-25	Ne koristi se	1-20		
H00-26	Podešavanje vremena odbojavanja kamere	0-1	0	0: 10 minuta se briše automatski, podešeno vreme je ono koje nije nula.
H00-27	Podešavanje odabira proksimiti senzora	0-1	0	0: Isključeno; 1: Isključuje funkciju kada ruka dođe u donji položaj.
H00-28	Podešavanje moda LED osvetljenja	0-3	0	0: Treptanje tokom operacije je isključeno; 1: Omogućava blinkanje; 2: Zeleno svetlo kada ruka dostigne 45 stepeni; 3: Zeleno svetlo kada je ruka u otvorenom položaju, crveno svetlo kada je u zatvorenom položaju.
H00-29	Podešavanje izbora multifunkcionalnog ulaza	0-2	0	0: Nema funkcije; 1: Kada je ulazni alarm važeći, direktno se zaustavlja; 2: Kada je ulazni alarm važeći, alarm će biti propušten a operacije će se vršiti normalno. Ulazni signal alarma je važeći jedino preko originalnog porta za odbrojavanje. 3: Port za protivpožarnu je omogućen, senzor je nevažeći, i kontakt je oslobođen kada se ruka spusti dole; signal je trigger tipa. 0: Nema funkcije odbrojavanja; 10: brojanje otvaranja ruke. Kada je ulazni signal alarma važeći, port za odbrojavanje mora biti odabran u isto vreme, omogućavanje je moguće odabirom 10 cifara; Kada je protivpožarni port omogućen i kada funkcija odbrojavanja krenu u isto vreme, podesite na vrednost 13 Kada je podešeno odvojeno od odbrojavanja pokretanja ruke: podesite na vrednost 10; Kada je protivpožarna zaštita omogućena (podesite na vrednost 3), eksterni nezavisni port za odbrojavanje je važeći; Ukoliko je potrebno da zaustavite preko ulaza greške, podesite na vrednost 1; Ukoliko sistem odbrojavanja desetice nije potreban, nemojte da brinete.
H00-30	DO1 podešavanje funkcijskog izlaza	0~1	0	0: Ruka se zaustavlja otvorenom stanju;
H00-31	DO2 podešavanje funkcijskog izlaza		1	1: Ruka se zaustavlja zatvorenom stanju;
H00-32	DO3 podešavanje funkcijskog izlaza		1	2: Ruka je u stanju zatvorenom i otvorenom; 3: Ulaz alarma greške (kada je parametar 29 podešen na 1, tad nije važeći).
H00-33	485 podešavanje komunikacije kontrole porta		0	485 komunikacija, analogni port ulaza podataka.
H00-34	Šablon u piku		0	Dugi pritisak na daljinski upravljač da biste ugasili korišćenje IO port; 0: Nema uticaja; 1 or 2: važeće; 3: Gasi senzore zaštite.
H00-35	Podešavanje statusa u piku		0	Podesiti stavku 34 kada važi; 1: Signal ulaznog porta je važeći; (Kada je zaštitni senzor isključen, stavku 34 podesiti na 3, a 35 podesiti na 1)

H00-36	Podešavanje bazera		1	0: Isključen; 1: Uključen.
H00-37	Podešavanje jednostranog hoda			500–1000 (Za bilateralnu detekciju, videti 6. parametar. Za bilateralnu detekciju, parametar je važeći.)
H00-38	Trenutno se ne koristi			
H00-39	Podešavanje postavke jednog automobila pri jednom podizanju rampe		0	0: Nije aktivno; 1: Aktivno (Kada ovo važi, može proći samo jedan auto kada prolazi kroz senzor).
H00-40	Podešavanje kontakta fotočelije		0	0: Normalno otvoren NO; 1: Normalno zatvoren NC.
H00-41	Podešavanje brzine samostalnog testa zatvaranja		20	Brzina samostalnog testiranja, što je veća vrednost, brža je i brzina. Dodatni parametar 41 za samostalni test, uglavnom se koristi u slučajevima gde nema opruge, pošto je brzina spuštanja velika; u istom momentu, 10 parametar mora biti podešen na brzinu samostalnog testiranja.
H00-42	Kada nestane napajanje, ruka se podiže, a alarm se aktivira			0: alarm je aktiviran 1: nema alarma i automatsko podizanje ruke u otvaranje kada napajanje nestane (H00-15, ova funkcija je nevažeća)
H00-43	Jedan rele za otvaranje i zatvaranje		0–1	0: nije aktivno 1: otvaranje i zatvaranje na jednom releju
H00-44	IO i validnost daljinskog upravljača			0: važeće 1: daljinski upravljač nije važeći 2: IO port nije važeći 3: daljinski upravljači i IO port su važeći
H00-45	Vreme zaštite od vremenskog ograničenja izvršavanja			Kada istekne vreme zadato po paramterima, pojavi se greška error-07
H00-46	Efektivni nivo IC fotočelija			0: NC važeći 1: NC ne važeći
H00-47	Podešavanje modela motora		0	0: Veliki prenosni odnos; 1: Mali prenosni odnos; 2: Turbina sa kratkom šipkom; 3: Turbina sa teškom šipkom; 4: Turbina sa dugom šipkom.
H00-48	Podešavanje vremenskog reagovanja zaštitnog senzora		1	Što je manja vrednost, veća je osetljivost senzora.
H00-49	Podešavanje napona eko moda otvaranja i zatvaranja		160	18.0–23.0V; Ukoliko je broj veći, elektronika neće raditi dobro ukoliko padne napon.
H00-50	Vreme podešavanja kašnjenja brzine zatvaranja zaštitnog senzora		10	Nakon što se podigne u gornju poziciju, definiše se vreme kašnjenja .
H00-51				
H00-52	Podešavanje vremenskog ograničenja u krajnjoj poziciji		17	Nakon što istekne vremenski period, vremenski limit je na snazi za prikazivanje vremena.
H00-53				
H00-54				
H00-55				
H00-56	Broj verzije			

Tabela praćenja parametara

0	Radna brzina	0~2500		
1	Ugao povratne sprege motora	0~90 stepeni		
2	Napon BUS-a (V)	0~40.0		U svakom trenutku napon koji je potreban za normalna rad mora biti veći od 22.0V. Inače, ukoliko nije prikazaće se greška na displeju.
3	Izlazna struja			
4	Stanje enkodera	0~7		
5	Vreme uspostave veze			
6	Broj ukupnih operacija			
7	Vreme operacija (ms)	0~9000		
8	Kumulativni broj operacija	0`99999999		Kada prikaže 32 cifre, ukoliko dostigne maksimalni broj cifara koje se pojave na displeju, možete koristiti tastere UP i DOWN da biste se kretali gore i dole kroz cifre.
9	Broj automatskih operacija	0-99999999		
10	Broj anti-udara	0-99999999		
11	Broj spuštanja ruke	0-99999999		
12	Vreme pod napajanjem (minuti)	0-99999999		
13	Broj puštanja napajanja	0-99999999		
14	Radni status	Displej		
15	Kodovi greške	0~7		1: Greška enkodera; 2: Premali napon napajanja (manji od 22.0V) ; 3: Prekostrujna zaštita 4: Zaštita prilikom pogrešnog učitavanja putanje.
16				
17				
18				
19	Broj podizanja ruke	0-65535		
20	Broj spuštanja ruke	0-65535		
21	Broj STOP komande	0-65535		
22	Broj reagovanja senzora	0-65535		
23	Broj preseka IC snopa	0-65535		
24	Brojač podizanja ruke	0-65535		Kada je brojač aktiviran, možete preko ovog parametra videti vrednost brojača.

5. Kodovi greške

EFF-01: Greška enkodera	Proverite motor ili povezivanje.	Ova greška se obično dešava zbog motora ili ukoliko motor nije dobro povezan.
EFF-02: Napon ispod dozvoljene vrednosti	Napon je ispod 22.0V.	Ovo je napon koji se javlja iz glavnog napajanja ili iz baterije ukoliko su povezane.
EFF-03: Prekostrujna zaštita	Velika težina na ruci ili je oštećena kontrolna ploča, pogrešna veza motora.	Proverite da li je motor dobro povezan, promenite ploču ili podesite opruge, rasteretite rampu.
EFF-04: Zaštita učitavanja putanje	Krajnji limit nije dostignut i nakon 5 uzastopnih postupaka.	Prepodesite mehanički ili promenite parameter za uglove, pošto ruka ne može da dođe do limita ili proverite da li ima nekih drugih problema sa limitima.
05: Termalna zaštita 06: Greška prevelikog napona napajanja		Greška prevelikog napona će se pojaviti ukoliko je napon veći od 24V ili se pojavi određena otpornost u kontinuitetu, ili se aktivira termička zaštita usled pregrevanja MOS komponenti.

1. Usnimavanje daljinskih upravljača

Naša kompanija je napravila daljinske upravljače koji koristi IC sa specijalnim kodom za usnimavanje i radi na frekvenciji 418MHz, pruža prednostima jaku anti-interferenciju i smetnje a takođe pruža i veliki domet. Pri vedrom vremenu i na otvorenom prostoru, razdaljina daljinskog upravljača je do 100 metara. Lak je za upotrebu i dugotrajan.

Na prijemniku je moguće usnimiti do 16 daljinskih upravljača plivajućeg koda, a što se tiče daljinskih upravljača sa fiksnim kodom, može se usnimiti beskonačan broj daljinskih upravljača.

Da biste usnimali daljinski upravljač, skinite konektor a zatim vratite napajanje prijemnika i u roku od 5 sekundi u istom trenutku pritisnite tastere za gore i dole na daljinskom upravljaču pri čemu je process učitavanja uspeo.

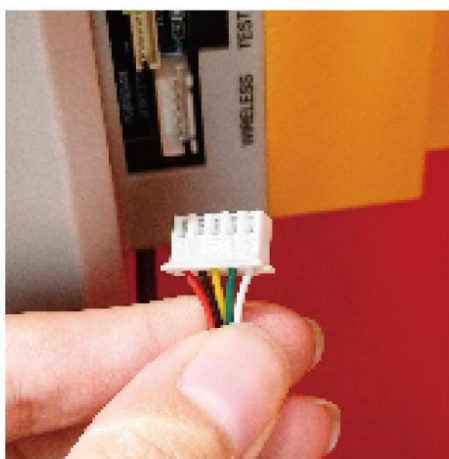
Ukoliko učitavanje nije uspeo, izvucite konektor za napajanje modula pa ga ponovo vratite.

Za brisanje daljinskih upravljača, na eksternom prijemniku (na kućištu bela školjka).

Na štampanoj ploči, nalazi se beli taster. Pritisnite i zadržite 15 sekundi da biste obrisali usnimljene daljinske upravljače, a zatim možete ponoviti process usnimavanja.

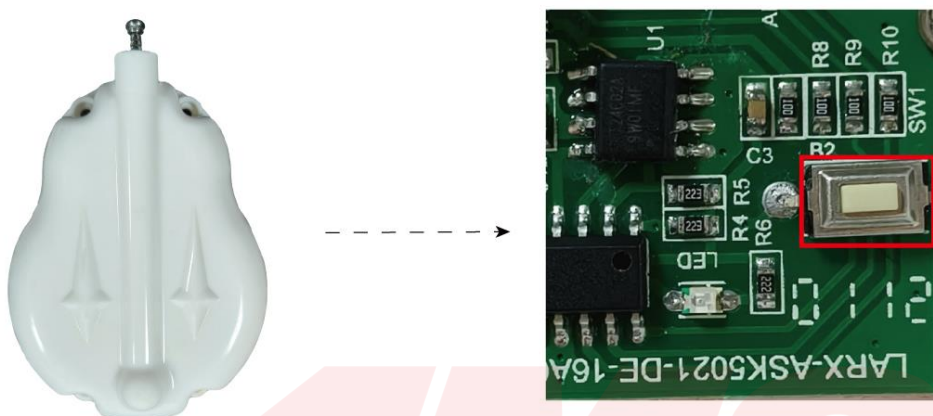
Usnimavanje daljinskih upravljača je moguće uraditi i preko belog tastera. (Drugi način slika ispod)

1、Prvi način



1. Izvucite kabl prijemnika na kratko a zatim ga vratite.
2. Zatim pritisnite u isto vreme tastere za gore i dole, tastere zadržite oko 5 sekundi. Nakon 5 sekundi, možete pustiti tastere na daljinskom upravljaču. Usnimavanje je uspjelo.
3. U ovom procesu nemate svetlosnu indicaciju da li je process uspeo, probajte daljinski upravljač da li je usnimljen.
4. Ukoliko niste uspjeli, ponovite korake "1" i "2".

2. Drugi način



1. Ukoliko želite da ponovo usnimite daljinske upravljače, potrebno je da skinete eksterni prijemnik i dođete do kontrolne ploče.
2. Na ploči se nalazi beli taster. Kliknite ga kratko a zatim pritiskom dva puta na taster na daljinskom upravljaču usnimit ćete daljinski i ovde ćete приметiti da će led dioda zatreperiti u tom procesu. Za brisanje svih daljinskih upravljača zadržite taster oko 15 sekundi zatim pustite.

2. Tabela odnosa brzineoperacije

Dužina ruke Kod parametara menija	Ruka GORE			Ruka DOLE		
	H00-00	H00-02	H00-04	H00-01	H00-03	H00-05
Srednja oktagonalna ruka, 3m, 1.5s (bez gume)	95	30	8	95	30	8
Srednja oktagonalna ruka , 3m, 1.5s (sa gumom)	95	25	8	95	25	8
Velika oktagonalna ruka , 3m, 1.5s (bez gume)	45	30	10	45	30	10
Velika oktagonalna ruka , 3m, 1.5s (sa gumom)	35	40	10	35	40	10
Okrugla ruka 3m 1.5s	95	25	8	95	25	8

6. Servis

Ukoliko se neke od ovih stvari dese ne pokrivaju garanciju (ili zamenu):

- 1) Oštećenja usled lošeg postavljanja rampe a pri tome nisu ispoštovani uslovi iz uputstva.
- 2) Oštećenja usled nestabilnog napajanja, osim u slučajevima gde je posebno definisano napajanje rampe, ili ukoliko nije u skladu sa standardom.
- 3) Oštećenja koja je prouzrokovao instalater prilikom postavljanja rampe.
- 4) Oštećenja koja su došla iz spoljne mreže ili drugih spoljnih uticaja.
- 5) Poravke vršiti nakon isteka garantnog roka.

7. Održavanje proizvoda i garancija

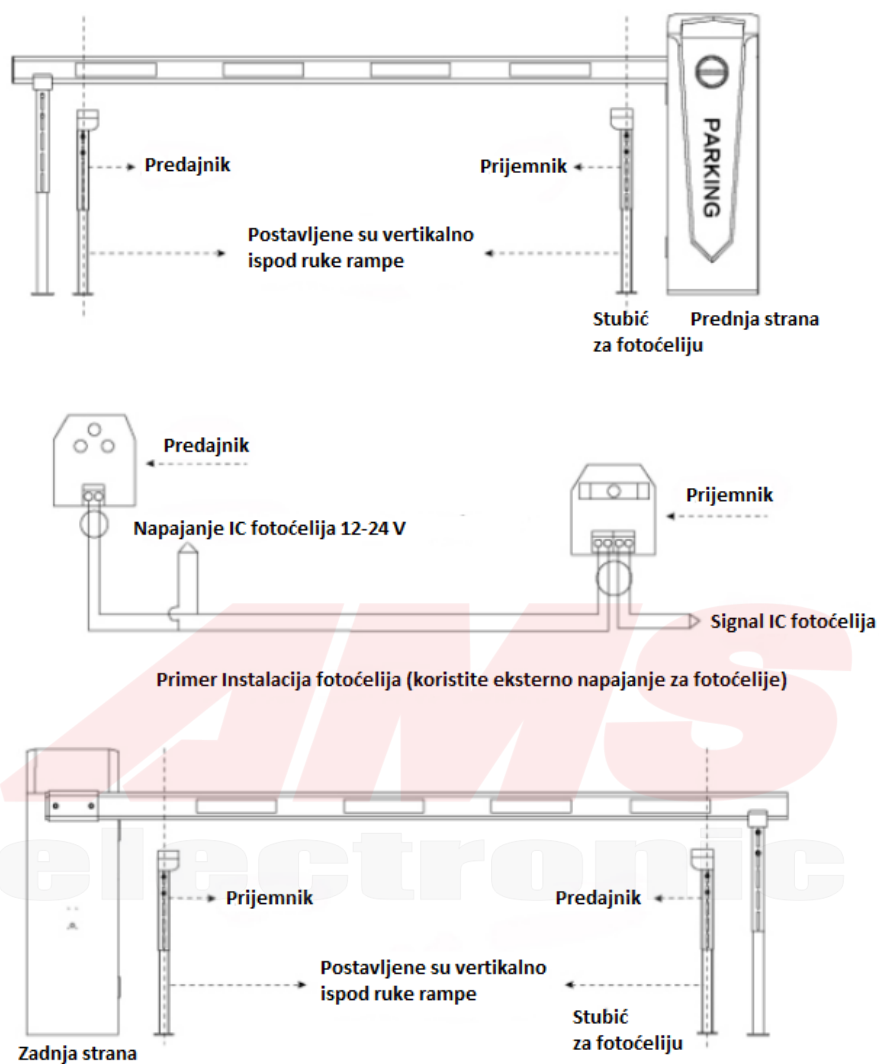
- 1) Regularno čišćenje: Povremeno očistite kućište od prašine i prljavštine.
- 2) Mesečna provera: Proverite da li je sve pritegnuto i da li ne nedostaje neki šraf negde.
- 3) Provera opruge: Nakon 30,000 operacija, proverite balans opruge i podesite ako je potrebno.
- 4) Polugodišnja provera: Sprovedite profesionalnu proveru istrošenih ili oštećenih delova i ukoliko je potrebno zamenite ih.
- 5) Kontrola daljinskih upravljača: Ukoliko je razdaljina smanjena, proverite da li prijemnik nije kojim slučajem negde zakačio masu ili da nisu možda baterije prazne. Imajte na umu da domet daljinskog upravljača varira u zavisnosti od vremenskih uslova i objekta na putanji.

8. Lista pakovanja

Ime	Specifikacija	Količina	Jedinica	Napomena
Šraf, Matica, I podloška	M12*70 M8*85	2	Set	Za pričvršćenje ruke rampe
Profili za pričvršćenje		2	deo	Pričvršćava kućište rampe
Anker šrafovi	M12*150	4	jedinica	Pričvršćava kućište rampe
Ključevi za rampu		2	jedinica	
Daljinski upravljači		2	jedinica	

9. Dispozicija opreme

Instalacija fotočelija u cilju sprečavanja slučajnih udara na čoveka ili automobil.
Postavljanje fotočelija možete videti na sledećoj slici



10. Leva i desna orijentacija rampe

