

# ALC SERİSİ ASANSÖR KONTROL SİSTEMİ

## KULLANIM KILAVUZU

**Belge Sürümü: E 1.12b**

ALC Yazılımı Versiyon 3.04r esas alınmıştır.

 **aybey elektronik**  
*lift electronics...*



## İçindekiler

<b>BÖLÜM 1 – SİSTEMİN TANIMI</b> .....	<b>4</b>
1.1) SERİ İLETİŞİM VE KURULUM .....	4
1.2) ÇAĞRI KAYITLARI .....	4
1.3) KAPILAR.....	4
1.4) CAN BAĞLANTI NOKTALARI.....	4
1.5) SİSTEMDEKİ ELEKTRONİK KARTLAR .....	4
1.6) GÜVENLİK DEVRESİ .....	6
1.7) PANEL GERİLİMİ .....	8
1.8) GİRİŞLER .....	8
1.9) ÇIKIŞLAR .....	8
1.10) İSTENMEYEN KABİN HAREKETİ (UCM).....	8
1.11) KABİN KONUM BİLGİSİ .....	8
1.12) MESAFE TABANLI KULLANIM .....	9
1.13) GRUP KULLANIMI .....	9
1.14) YANGIN FONKSİYONLARI .....	9
1.15) VIP SEYAHAT .....	9
1.16) ÖNCELİK SİSTEMİ .....	9
1.17) ERİŞİM KONTROL SİSTEMİ .....	9
1.18) TUŞ TAKIMI VE EKRAN AKTARIMI .....	10
1.19) BİLGİ AKTARIMI .....	10
1.20) BAKIM KONTROLÜ .....	10
1.21) TEST MENÜSÜ .....	10
1.22) ELEKTRONİK KURTARMA SİSTEMİ .....	11
1.23) EN81-21 DÜŞÜK KUYU DİBİ/KISA SON KAT UYGULAMALARI.....	11
<b>BÖLÜM 2 – LCD EKRAN VE TUŞ TAKIMI</b> .....	<b>11</b>
2.1) BAŞLANGIÇ EKРАНLARI .....	12
2.2) ANA EKRAN .....	12
2.3) TUŞLARIN ANA EKRANDAKİ İŞLEVLERİ.....	16
2.4) TEST MENÜSÜ .....	18
2.5) KULLANICI TARAFINDAN TANIMLANABİLİR MENÜ .....	19
2.6) MENÜ AĞACI .....	19
<b>BÖLÜM 3- GİRİŞLER</b> .....	<b>20</b>
3.1) DONANIM .....	20
3.2) GİRİŞ FONKSİYONLARI .....	20
3.3) GİRİŞLERİN DURUMUNUN İZLENMESİ .....	29
3.4) GİRİŞLERİN TANIMLARI .....	29
3.5) GİRİŞ TERMİNALLERİNİN AYARLARI.....	30
3.6) TÜM GİRİŞLERİN TEK KOMUTLA AYARI .....	30
<b>BÖLÜM 4- ÇIKIŞLAR</b> .....	<b>31</b>
4.1) DONANIM .....	31
4.2) ÇIKIŞLARIN KONUMLARI VE ÖZELLİKLERİ .....	31
4.3) ÇIKIŞ İŞLEVLERİ .....	32
4.4) ÇIKIŞLARIN TANIMLANMASI .....	37
<b>BÖLÜM 5- PARAMETRELER</b> .....	<b>38</b>
5.1) P1-ANA PARAMETRELER .....	38
5.2) P2-YARDIMCI PARAMETRELER.....	43
5.3) P3-ZAMAN PARAMETRELERİ .....	54

<b>BÖLÜM 6 – KAT PARAMETRELERİ .....</b>	<b>59</b>
6.1) K1- DİSPLAY AYARLARI .....	59
6.2) K2 KAPI A AYARLAMA VE K3-KAPI B AYARLAMA .....	60
6.3) K4-KABİN ÇAĞRILARI .....	60
6.4) KAT ÇAĞRILARI .....	61
6.5) KATLARIN ENKODER PALSİ .....	62
6.6) K7-GENEL PALS .....	62
6.7) K8-ÇAĞRI KAYIT SÜRELERİ .....	63
<b>BÖLÜM 7- SİSTEM AYARLARI .....</b>	<b>63</b>
7.1) SAAT VE TARİHİN AYARLANMASI .....	63
7.2) R4-MODEM AYARLARI .....	63
7.3) ŞİFRENİN AYARLANMASI .....	64
<b>BÖLÜM 8 – ASANSÖRÜN İŞLEVLERİ .....</b>	<b>64</b>
8.1) GRUP KULLANIMI .....	64
8.2) ÖNCELİK İŞLEVİ .....	65
8.3) ERİŞİM KONTROL SİSTEMİ .....	66
8.4) BAKIM KONTROLÜ .....	69
<b>BÖLÜM 9- SİSTEM AYARLARI .....</b>	<b>70</b>
9.1) FABRİKA AYARLARI .....	70
9.2) PARAMETRELERİN YEDEĞİNİ ALMAK .....	71
9.3) DISPLAYLERİ DÜZENLEME .....	71
9.4) R5-PALSLARIN SIFIRLANMASI .....	72
9.5) RB-ENKODER YÖNÜ (MUTLAK ENKODER) .....	72
<b>BÖLÜM 10- ENKODER İŞLEMLERİ .....</b>	<b>72</b>
10.1) ARTIMSAL ENKODER .....	72
10.2) MUTLAK ENKODER .....	74
10.3) MESAFE TABANLI KULLANIM .....	78
<b>BÖLÜM 11 - HATA KAYDI VE HATA KODLARI .....</b>	<b>79</b>
11.1) HATA KODLARI .....	80
<b>BÖLÜM 12- KONTROLSÜZ KABİN HAREKETİ (UCM) DENETİMİ .....</b>	<b>86</b>
12. 1) UCM .....	86
12.2) 87ASENKRON MOTORLU (REDÜKTÖRLÜ MAKİNELER) ELEKTRİKLİ ASANSÖRLERDE UCM .....	87
12.3) SENKRON MOTORLU (DİŞLİSİZ MAKİNELER) ELEKTRİKLİ ASANSÖRLERDE UCM .....	88
12.4) HİDROLİK ASANSÖRLERDE UCM DENETİMİ .....	89
12.5) MANUEL UCM TESTİ .....	91
12.6) KUYU LİMİT TEST .....	92
<b>BÖLÜM 13: ELEKTRONİK KURTARMA SİSTEMİ .....</b>	<b>92</b>
13.1) KURTARICI MODELLERİ .....	92
13.2) KURTARICI UYGULAMASINDA KULLANILAN TANIMLAR VE PARAMETRELER .....	93
13.3) KURTAMA PROSEDÜRÜ .....	94
<b>BÖLÜM 14 – EN81-21 DÜŞÜK KUYUDİBİ /KISA SONKAT UYGULAMALARI .....</b>	<b>95</b>
14.1) AMI-100 CİHAZI .....	95
14.2) ÜÇGEN ANAHTAR İLE KUYU KAPILARINI ELLE AÇMA KONTROLÜ .....	96
<b>BÖLÜM 15: DEĞİŞKENLER VE DİL .....</b>	<b>98</b>

## ÖNSÖZ

ALC Serisi Kontrol Sistemi, elektrikli ve hidrolik asansörler için yeni EN81-20 / 50 standardının gerekliliklerini karşılamak amacıyla tasarlanmıştır. Sistem geniş bir uygulama yelpazesini 64 kata kadar desteklemektedir. ALC, asansör sisteminin tamamında CAN-BUS aracılığıyla iletişim kuran akıllı elektronik birimleri kullanır. Sistem CAN birimlerini bağlamakta esneklik sağlayan üç adet CAN bağlantı noktasına sahiptir. Kabin ve kontrol cihazı arasındaki iletişim, bağlantıdaki elektronik arızalara karşı sağlamlığı arttırmak için hata toleranslı CAN olacak şekilde tasarlanmıştır.

ALC butonyerler ve grup işlemleri için sekiz asansöre kadar paralel ve seri bağlantıları destekler. Belirli işlevleri desteklemek ve esnekliği arttırmak için ALC sisteminde farklı işlev panelleri bulunmaktadır. Ayrıca yazılımında asansör kullanımını kısıtlamak için entegre asansör erişim kontrol sistemine ve VIP yolculuk özelliğine sahiptir.

ALC serisinde gelişmiş bilgi iletişim özellikleri vardır. Tüm kullanıcıların kontrol cihazı ile parametreleri değiştirmesi veya asansörün hareketini bir bilgisayar ya da akıllı cihaz ile yerel olarak veya internette izleyebilmesi için ALC serilerinde Ethernet, USB ve Bluetooth ara yüzleri bulunur.

Bu kılavuzda ALC Serisi Asansör Kontrol Sistemi ile ilgili detaylı bilgiler bulabilirsiniz. Ne var ki yazılımda sürekli gelişmeler olduğundan kullandığınız yazılımın bu kılavuzla tam uyumlu olmaması mümkündür. Böylesi durumlarda [www.aybey.com](http://www.aybey.com) adresinden en güncel kılavuzu indirebilirsiniz.

ALC hakkında daha detaylı teknik bilgi edinmek veya yorumlarınızı iletmek için [destek@aybey.com](mailto:destek@aybey.com) adresine mail gönderebilirsiniz. Her türlü sorun veya yorum için lütfen bizimle iletişime geçmekten çekinmeyin. Unutmayın ki tüm bu sistemler temelde müşterilerin ve kullanıcıların eleştirilerinden faydalanılarak geliştirilmektedir.

**Aybey Elektronik**

## BÖLÜM 1 – SİSTEMİN TANIMI

### 1.1) SERİ İLETİŞİM VE KURULUM

ALC serilerinde kabin ve kontrol cihazı arasında daima seri iletişim vardır. Bununla birlikte kat butonyerleri hem seri hem de paralel şekilde bağlanabilir. İletişim sistemi ise CAN -Bus'tır (Controller Area Network). Kat butonyerleri paralel ise kurulum 'Kabin Seri' olarak, kat butonyerleri seri ise 'Full Seri' olarak adlandırılır. Full seri kurulumda ALSK terminal kartı, kabin seri kurulumda ise ALPK terminal kartı kullanılmalıdır.

### 1.2) ÇAĞRI KAYITLARI

#### 1.2.a) KABİN ÇAĞRILARI:

- i) **Hazır tesisat olmayan sistemlerde:** Kabin çağrıları 16 durağa kadar kabin kontrol kartı olan SCB kartı ile toplanır. 16 duraktan fazlası için kabin kartına CAN-IO yardımcı kartı eklenerek çağrılar toplanmalıdır. Her CAN-IO kartı 16 duraklık ekstra bir kapasiteye sahiptir.
- ii) **Hazır tesisatlı sistemlerde:** Kabin çağrıları 16 durağa kadar kabin kontrol kartı PWS ile toplanır. 16 duraktan fazlası için kabin kartına APE yardımcı kartı eklenerek çağrılar toplanmalıdır. Her APE kartı 16 duraklık bir kapasiteye sahiptir.

#### 1.2.b) KAT BUTONYER ÇAĞRILARI:

- i) **Kabin seri sistemlerde:** ALPK terminal kartında 8 adet yerleşik çağrı kaydı vardır. Çağrı kayıtlarını 16'ya yükseltmek için ALPK üzerine bir I/O yardımcı kartı takılabilir. Daha fazla kat çağrı kayıtları için CAN I/O kartı sayısı artırılabilir. Her CAN I/O kartı 16 çağrı kaydına sahiptir.
- iii) **Full Seri sistemlerde:** CAN seri haberleşme sistemi kat çağrılarını kumanda sistemine iletir. Durak sayısı kaç olursa olsun ilave karta ihtiyaç yoktur.

### 1.3) KAPILAR

ALC asansör sistemi birbirinden ayrı olarak iki asansör kapısını desteklemektedir. İki kapı için ayrı kapı açma, kapı kapama, fotosel ve kapı sınırlama girişleri bulunur. Kapılar için aynı zamanda farklılar da mevcuttur. Yarı otomatik ve tam otomatik kapı sistemleri için EN81-20/50 asansör standardına uygun şekilde yeterli kapı testleri Tek ve Çift kapılı sistemler göre geliştirilmiştir. Kapıları kata geldiğinde test etmek için SDB kapı köprüleme kartı her zaman gereklidir. Bu yüzden kart, otomatik seviyeleme ve kapı ön açma gerekmediği zamanlarda dahi daima ALC ana kartı üzerinde takılı olmalıdır.

### 1.4) CAN BAĞLANTI NOKTALARI

ALC ana kartı üzerinde üç adet CAN bağlantı noktası vardır. Bunlardan bir tanesi düşük hız hata toleranslı mod için Ana Kart (C0) üzerinde sabittir ve kabin ile varsayılan bağlantı olarak kullanılır. C1 ve C2 bağlantı noktalarının aktif olması için ana karta ilave bir CAN ara yüz kartı takılmalıdır. Ancak herhangi bir CAN bağlantı noktasına herhangi bir devre için (kat, kabin, grup, mutlak enkoder vb.) kurulum yapılabilir.

### 1.5) SİSTEMDEKİ ELEKTRONİK KARTLAR

ALC sisteminde kullanılan elektronik kartlar ve tanımları aşağıdaki gibidir:

**ALC:** ALC sisteminin temel kontrol kartıdır. Sistemi yönetmek için bir mikro denetleyici, bir LCD ekran ve tuş takımı içerir. Bu kart elektrikli ve hidrolik asansörlerde kullanılabilir. Üzerinde 8 programlanabilir giriş ve 9 programlanabilir röle çıkışı bulunur.

**SDB:** ALC üzerine takılan kapı köprüleme kartıdır.

**SGD:** Hız regülatörü üzerindeki bobinin devreye girmesini kontrol eder.

**SCB:** Bu kart revizyon kutusunda kullanılır ve kabin kontrol kartı olarak işlev görür. Kabin devresi içinde kabin çağrılarını detektör girdilerini toplar. 5 adet programlanabilir röle çıkışına ve 12 programlanabilir girişe, 16 adet çağrı kaydına, acil durum güç kaynağı için bir akü şarj birimi ve kabin içerisindeki diğer asansör işlevleri için donanıma sahiptir. Aynı zamanda AFM (Anons kartı) takılı olduğunda anons sistemini de destekler.

**OUT:** Bu kartta 4 adet programlanabilir çıkış rölesi bulunur.

**INPS:** Bu kartta 4 adet programlanabilir giriş bulunur.

**CSI:** Bu kart hata tolerans modundaki CAN ara yüz kartıdır. Grup işlemlerinde diğer asansörlerle iletişim kurmak için veya kat çağrıları için ayrı bir CAN BUS hattı için kullanılabilir.

**CCI:** Bu kart yüksek hız modundaki CAN ara yüz kartıdır. Kat butonyerlerinin yüksek hızlı CAN ara yüzleri olduğu zaman kat butonyerleri için ayrı bir CAN BUS oluşturmak amacıyla kullanılır.

**ETN:** Bu kart Ethernet ara yüz kartıdır ve kontrol cihazını yerel ağ veya internet aracılığıyla bir bilgisayara bağlamak için kullanılır.

**ETW:** Bu kart kablosuz (Wi-Fi) Ethernet arabirim kartıdır ve kontrol cihazını yerel ağ veya internet aracılığıyla bir bilgisayara bağlamak için kullanılır.

**USN:** Yerel bilgisayar bağlantısı için USB ara yüz kartıdır.

**RS232:** RS232 ara yüz kartıdır.

**IO:** Bu kartta 8 adet çağrı kaydı bulunur. ALPK üzerindeki çağrı kayıt sayısını arttırmak için kullanılır.

**CAN-IO:** Bu kart CAN-BUS aracılığıyla iletişim kurar ve çağrı kayıtçısı olarak işlev görür. Bir CAN-I/O kartı 16 çağrı kaydı tutabilir. 16 katın üzerinde veya kat butonyerlerin seri olmadığı sistemlerde 16 çağrı kaydının üzerinde, kabin devresindeki çağrı kayıt sayısını arttırmak için kullanılır.

**ALSK:** Bu kart kat butonyerlerin seri olduğu sistemlerde kullanılır ve kontrol cihazı ile PTC'deki programlanabilir girişler ve çıkışlar için bir terminal olarak işlev görür. 12 adet programlanabilir girişe sahiptir.

**ALPK:** Bu kart kat butonyerlerin paralel olduğu sistemlerde kullanılır ve çağrı kaydettiği gibi kontrol cihazı ve PTC'de programlanabilir girişler ve çıkışlar için terminal kartı olarak işlev görür. 12 adet girişe sahiptir.

**SPB:** Bu kart kuyu dibi kontrol kartı olarak işlev görür. CAN-BUS aracılığıyla haberleşme sağlar.

**PWH:** Bu kart sadece hazır tesisat sistemlerde, revizyon kutusunda kullanılır. Kabindeki flexible kablonun terminal bağlantı kartı olarak işlev görür.

**PWL:** Bu kart sadece hazır tesisat sistemlerde, revizyon kutusunda kullanılır. Kabin kontrol cihazı olarak işlev görür. Kabin çağrılarını ve kabin üst devresindeki detektör girişlerini toplar. 5 adet programlanabilir röle çıkışına ve 14 programlanabilir girişe, acil durum güç kaynağı için bir adet akü şarj aletine ve kabindeki diğer işlevler için donanıma sahiptir.

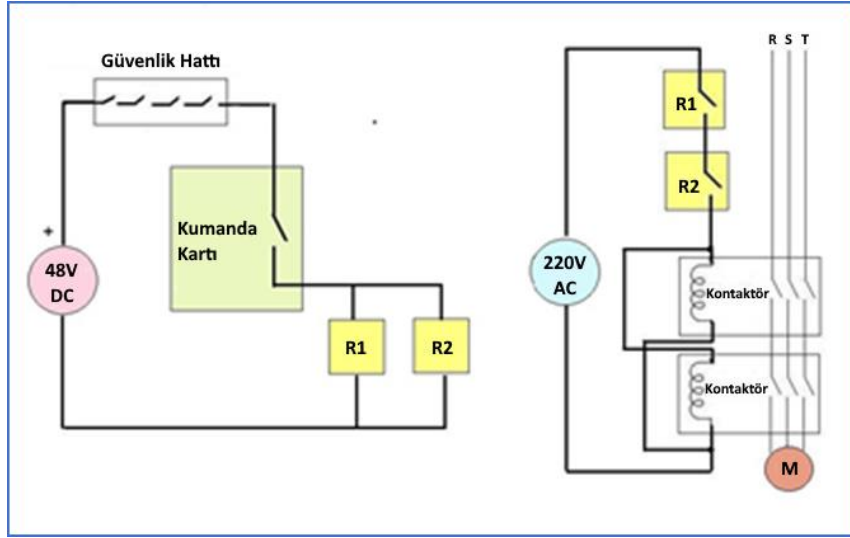
**PWS (PWF):** Bu kart sadece hazır tesisat sistemlerde kabin butonlarını sürmede kullanılır. Kabin çağrılarını toplar, kabin panelindeki sinyalleri ve ekran görüntülerini yönetir ve kabin içi anonsları yürütür.

**PWSC (PWFC):** Bu kart sadece hazır tesisat sistemlerde Aybey kabin butonlarını sürmede kullanılır. Kabin çağrılarını toplar, kabin panelindeki sinyalleri ve ekran görüntülerini yönetir ve kabin içi anonsları yürütür.

## 1.6) GÜVENLİK DEVRESİ

### 1.6.1) Güvenlik Devresi Gerilimi:

Güvenlik devresinin güç kaynağı 110 ve 150 olarak etiketlenmiştir; burada 110 başlangıç terminalidir ve 150 de dönüş terminalidir. Güvenlik Devresi Gerilimi müşteri tarafından seçilebilir. Güvenlik devresi için 48Vdc, 60Vdc, 110Vac ve 230Vac voltajlar seçilebilir. Kontaktörlerin ve valflerin bobin gerilimi, güvenlik devresi gerilimi ile tam olarak aynı olmalıdır. Uygulamada bu mümkün olmadığında kontaktörlerin ve/veya valflerin direkt olarak güvenlik devresi ile yürütülmesi mümkün olmayacaktır. Bu durumda Şema 1.1'de gösterildiği gibi standarda uygun iki adet kontaktör veya güvenlik rölesi ile yürütülmesi gerekir. İlave röleler veya kontaktörler güvenlik devresi tarafından yürütülmelidir ve güvenlik devresi ile aynı bobin voltajına sahip olmalıdır. Güvenlik devresi gerilimi ile kontaktör (veya valf) bobin geriliminin aynı olmadığı durumların bir örneği için Şekil 1.1'e bakınız.



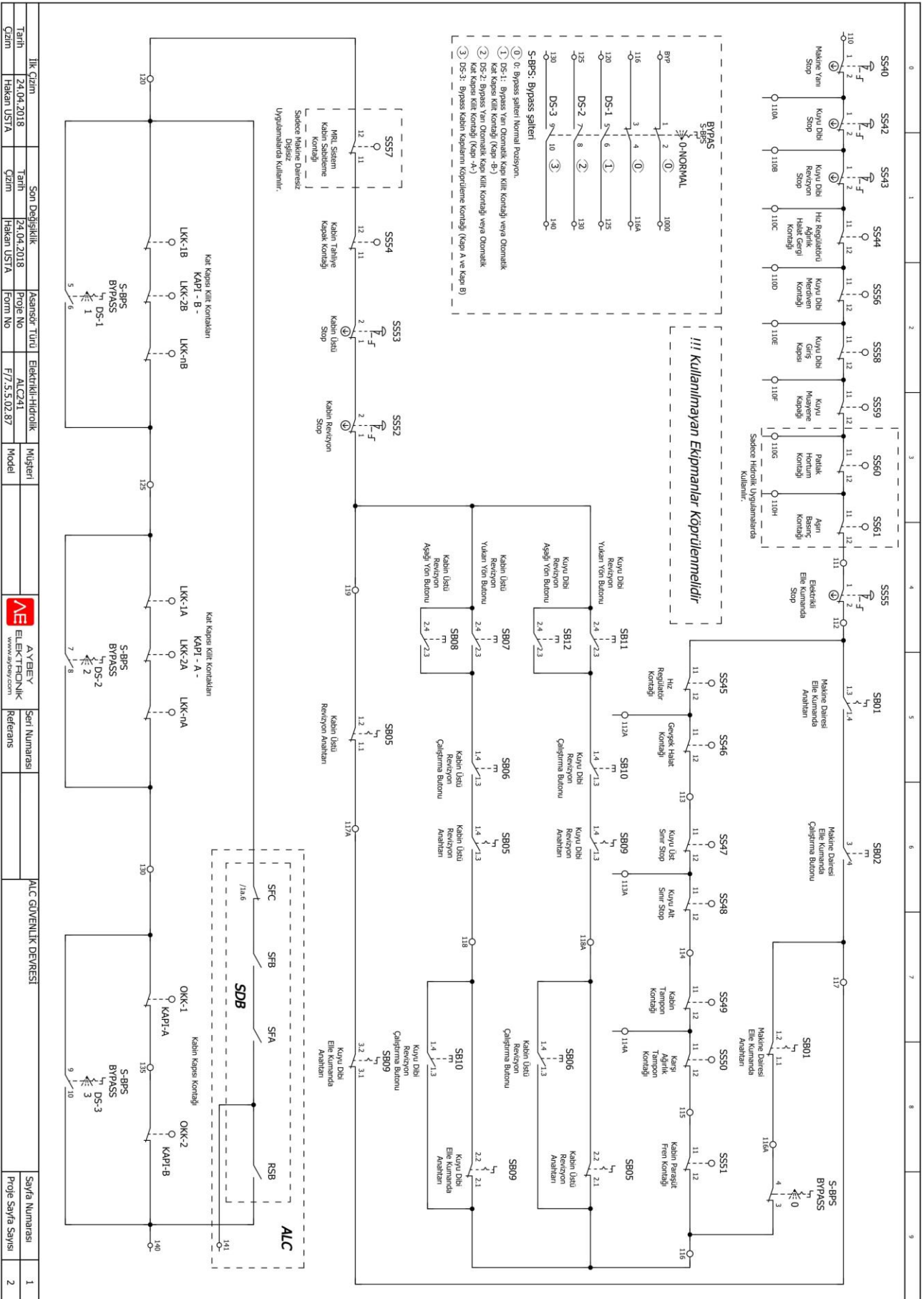
Şekil 1.1

### 1.6.2) Güvenlik Devresinin Yapısı:

Güvenlik devresi, terminal 110'dan kuyu elemanlarına doğru başlar. Asansör kapıları hariç güvenlik devresinin geçtiği tüm elemanlar 110 ile 120 arasında olmalıdır. Kapı bağlantısı 140 terminalinde sona erer. 140, güvenlik devresinin sonu ve kontaktörler ve valf bobinlerinin güç kaynağıdır. Kuyudaki herhangi bir kapı veya güvenlik kontağı açıksa terminal 140'ta gerilim olmamalıdır. Eğer var ise bu durum yanlış kablo bağlantısına veya elemanlarda başka herhangi bir hataya işaret eder.

Kapı kontakları ve kuyu elemanlarının bağlantı terminalleri, ilgili uygulamanın bağlantı şemalarında bulunur. Belirli asansör uygulamaları, kapı türleri ve kapı sayısı için farklı bağlantı şemaları vardır. Lütfen ilk olarak mevcut elektrik şemasının sizin uygulamanıza tam olarak uygunluğunu kontrol edin.

Güvenlik devresinin durumunu A'dan G'ye kadar harflerle belirtilen ana ekranda görebilirsiniz; burada G güvenlik devresinin kapalı olduğunu gösterir. ALC kartının ekran kısmında bulunan 113'ten 140'e kadar etiketlenmiş LED ışıklar direkt olarak güvenlik devresindeki kapalı terminalleri gösterir.





## 1.7) PANEL GERİLİMİ

Güvenlik devresi hariç sistemde sadece 24Vdc olan bir adet güç kaynağı vardır. Bu kontrol cihazındaki tüm elektronik kartlara, sinyallere ve detektörlere güç sağlayan güç kaynağıdır. Kaynağın mevcut gücü, panellerin mevcut tüketimi göz önünde bulundurularak seçilmelidir.

## 1.8) GİRİŞLER

Tüm girişler mikro kontrolör devreden %100 galvanik şekilde izole edilmiştir zira bu devreye optik bağlayıcılarla bağlıdır. Giriş işlevleri ve giriş terminal görev prosedürleri bölüm 3'te açıklanmaktadır.

## 1.9) ÇIKIŞLAR

Tüm çıkışlar mikrodenetleyici devresinden %100 galvanik şekilde izole edilmiştir zira bu devreye optik bağlayıcılarla bağlıdır. Temelde röleler çıkış olarak kullanılmaktadır. RU, RH, RF gibi bazı çıkış terminalleri belirli işlevler için varsayılan olarak atanmışken, diğerleri programlanabilirdir. Kullanıcılar böylesi programlanabilir çıkış terminallerine herhangi bir işlev atayabilir. Çıkış işlevleri ve çıkış terminallerinin görev prosedürleri bölüm 4'te açıklanmaktadır.

## 1.10) İSTENMEYEN KABİN HAREKETİ (UCM)

ALC kumanda sistemi redüktörlü, dişlisiz ve hidrolik asansör sistemleri için çok sayıda UCM testini ve kontrol aracını destekler. Yazılımın içinde farklı manuel ve otomatik UCM test rutinleri bulunmaktadır. UCM test rutinleri herhangi bir zaman manuel veya otomatik (zamana (günlük) veya asansörün kalkış sayısına göre periyodik) olarak gerçekleştirilir. Bu tercih B37 parametresi ile seçilebilir. UCM araçları 12. Bölümde detaylı olarak anlatılmaktadır.

## 1.11) KABİN KONUM BİLGİSİ

ALC dahilinde kabin konumu bilgisi mıknatıslı şalterler ve enkoderler ile toplanabilir.

### 1.11.1) MANYETİK ŞALTER

Bu modda sayaç yöntemi kullanılır ve her başlatışta sıfırlamak gerekir. Başlatılırken asansör en üst katta veya en alt katta değilse, kendisini sıfırlamak için derhal en alt kata gidecektir. ALC normal açık manyetik şalterler (KPM206) kullanır. Bu yöntemle yalnızca iki tür bilgi edinilebilir. Bu bilgilerin biri kat numarası diğeri ise asansörün kapı bölgesinde olup olmadığıdır. Bu yöntem sadece düşük hızlı basit asansör uygulamalarında tavsiye edilir. Bu yöntemi seçmek için A05 parametresini '0' konumuna getirin.

### 1.11.2) ARTIMLI ENKODER

Kabin konum bilgisi edinmek için bir artımlı enkoder kullanılabilir. Bu uygulama için enkoderin Pals A ve Pals B çıkışları ALC kumanda kartı üzerindeki ENC terminallerine bağlanmalıdır. Artımlı enkoder kullanıldığında kabinin konumu mm hassaslığında belirlenebilir. Bu bilgi kontrol cihazının, özellikle yavaşlama ve durma esnasında hız durumunu yönetmesine yardımcı olur. Artımlı enkoder yönteminde de her başlatılma sonrası sıfırlama gereklidir. Böylelikle asansör kendisini kalibre etmek için her başlatılma sonrası taban katına gitmektedir. Bu yöntemi seçmek için, A05 parametresini '2' konumuna getirin. Aynı zamanda 6.6 numaralı kısımda yol uzunlukları sayısını belirlemelisiniz.

### 1.11.3) MUTLAK ENKODER

Kabin konum bilgisi edinmenin en iyi yolu mutlak enkoder kullanmaktır. Bir mutlak enkoder kontrol cihazına daima kesin kabin konum bilgisi verir. Hiçbir noktada sıfırlanması gerekmez. ALC sisteminde mutlak enkoder CAN-BUS üzerinden bağlanır. Kabin konumu hakkında mm hassaslığında, hatta daha hassas seviyede bilgi verir. Bu bilgi kontrol cihazının, özellikle yavaşlama ve durma esnasında hız durumunu yönetmesine yardımcı olur. Bu yöntemi seçmek için, A05 parametresini '3' konumuna getirin. Aynı zamanda 6.6 numaralı kısımda yol uzunlukları sayısını belirlemelisiniz.

### **1.12) MESAFE TABANLI KULLANIM**

Kabin konum bilgisi edinme sisteminde artımlı veya mutlak enkoder seçildiğinde ALC mesafe tabanlı bir kullanım sistemi sunar. Mesafe tabanlı kullanımda kat yerine, hedeflenen kata olan mesafe mm üzerinden kullanılır. Mesafe tabanlı kullanımın yüksek hızlı asansörlerde çok önemli avantajları vardır. Yüksek hızlı asansörlerde ara hızlar yoktur. Asansör hedef kata doğru herhangi bir hızdan direkt olarak yavaşlayabilir. Göz önünde tutulması gereken önemli nokta bu sürecin tamamen ALC yazılımı ile yönetildiği ve asansör motorunun herhangi bir motor sürücü ile sürülebileceğidir. Bu sistemin açıklaması 8.4.3. numaralı kısımdadır.

### **1.13) GRUP KULLANIMI**

ALC kontrol cihazı sekiz asansöre kadar asansör gruplarında kullanılabilir. Kumanda sisteminde haberleşme CAN-BUS üzerinden gerçekleşir. Sistem çok esnekler. Sabit bit yönetici bulunmaz. Gruptaki bir asansör kapatıldığında veya düzgün çalışmadığında yeni bir asansör yönetici olarak çalışmaya başlar ve grup kullanımı kesintiye uğramadan devam eder. Grup bağlantıları ve kullanımı 8.1. numaralı kısımda açıklanmaktadır.

### **1.14) YANGIN FONKSİYONLARI**

ALC asansör standartları EN81-72 ve EN81-73'ü desteklemektedir. Asansör kullanımında hangi standardın kullanılacağı B46 parametresinde tanımlanmalıdır. **EN81-73'**ün seçildiği durumlarda, B05 ve B40 parametrelerinde tanımlı iki adet yangın katı bulunur. Yangın giriş işlevleri FR1 ve FR2'nin etkinlik durumuna bağlı olarak, B05 ve B40 parametrelerinde tanımlanmış katlardan biri asansör için hedef kat (yangın katı) olarak seçilecektir. Eğer FR1 ve FR2 aynı anda aktif ise, hedef kat olarak yangın katı 1 seçilir.

### **1.15) VIP SEYAHAT**

ALC, VIP Seyahat işlevine sahiptir. VIP bağlantılı VP1 (62), VP2 (63) veya VP3 (64) giriş işlevlerinden herhangi biri aktif hale geldiğinde, asansör derhal sırasıyla B33, B34 ve B35 parametrelerinde tanımlanan kata hareket eder. Eğer asansör yeni hedef ile aynı doğrultuda hareket halindeyse VIP katına varana dek hareketine devam eder. Eğer hareket yönü ile yeni hedef yönü ters istikametteyse asansör vardığı ilk katta durur, hareket yönünü VIP katına doğru ters çevirir ve tekrar hareket eder. VIP 1 en yüksek önceliğe sahiptir, VP 2 orta seviye, VIP 3 ise en düşük önceliktedir. Bunun anlamı, birden fazla aktif VIP terminali olduğunda en yüksek öncelikli terminalin seçilmesidir (VP1 >VP2> VP3).

### **1.16) ÖNCELİK SİSTEMİ**

ALC yazılımı öncelik işlevine sahiptir. Bu işlev umumi asansörlerin çalıştığı binalarda çok yararlıdır. Acil durumlarda bu asansörler çağrılabilir ve normal kullanım kısıtlanarak özel bir asansör olarak kullanılabilir. Bu sistem sadece kat butonyerlerin seri olduğu Full Seri sistemlerde kullanılabilir ve tüm katlarda ve kabinlerinde erişim kontrol okuyucuları (RFID veya i-Button) gereklidir. Öncelik işlevi 8.2. numaralı kısımda açıklanmaktadır.

### **1.17) ERİŞİM KONTROL SİSTEMİ**

Erişim kontrol özelliği sadece uygun izne sahip kullanıcıların asansörü kullanmasına izin verir, başka bir deyişle belirli bir kat veya zaman aralığı için asansörü kullanma yetkisi verilmemiş kişileri kısıtlar. Bu amaçla her asansör kullanıcısının özgün bir kullanıcı kimliği olan RFID kartı veya i-Button anahtarı olmalıdır. Bu özellik ALC yazılımında mevcuttur. Hayata geçirmek için başka erişim kontrol sistemine ihtiyaç yoktur. Yalnızca kat ve kabin butonyerlerinde erişim kontrol okuyucuları gereklidir. Erişim kontrol sistemi 8.3. numaralı kısımda açıklanmaktadır.

## 1.18) TUŞ TAKIMI VE EKRAN AKTARIMI

ALC anakartı üzerindeki ekrana ve tuş takımına bir HTC el terminali ile erişilebilir. Terminal CAN-BUS ile bağlanarak kuyudaki herhangi seri haberleşme ünitesinden veya makina dairesinden kullanılabilir. El terminali aktif iken ana kart üzerindeki tuş takımı etkisiz hale gelir.

## 1.19) BİLGİ AKTARIMI

ALC serisi kumanda sistemleri, Aybeynet yazılımı ile USB veya Ethernet üzerinden bilgisayar bağlantısını destekler. Aybeynet kullanarak bir bilgisayar yerel ağ (LAN) veya internet üzerinden direkt olarak bağlanabilir. Aybeynet bilgisayar ara yüzü, ana karttaki tuş takımı ile yapılabilecek tüm işlemleri desteklemektedir. İki satır ekran ve tuş takımındaki 6 tuş ile kıyaslandığında, sistemin Aybeynet ile ayarlanması ve takip edilmesi, insan-makina ara yüzünü çok üst bir seviyeye yükseltmektedir.

Aybeynet aşağıdaki özelliklere sahiptir:

- Asansör hareketi ve çağrılar gerçek zamanlı olarak takip edilebilir
- Tüm zamanlamalar ve girişlerin ve çıkışların durumları gerçek zamanlı olarak gözlemlenebilir
- Hata listeleri dijital bilgi olarak alınabilir
- Tüm parametreler denetlenebilir ve değiştirilebilir
- Tüm parametreler kaydedilebilir, yüklenebilir, aktarılabilir ve bastırılabilir

Aybeynet yazılımını ve ilgili sürücülerini <http://www.aybey.com/index.php/urunler/kumanda-kartlari/530-destek/alc-3/alc-uygulama-yazilimlari/839-uygulama-yazilimlari-2> linkinden indirebilirsiniz. 'Aybeynet Kurulum Kılavuzu'nda detaylı kurulum ve kullanım bilgisi mevcuttur.

### 1.19.1) USB

Herhangi bir bilgisayarı Aybeynet ile USB üzerinden asansör kumanda sistemine bağlamak için ALC ana kartına ek bir USB kartı takmak gereklidir. Bu şekilde parametreleri ve zamanları ayarlamak veya hataları tespit etmek için sisteme dairesinden bağlanılabilir.

### 1.19.2) Ethernet

Bir bilgisayarı yerel ağa (LAN) veya internete bağlamak için ALC kartına ETN ek kartını takmak gereklidir. ETN kartı Ethernet ara yüzüdür. Bu şekilde parametreleri ve zamanları ayarlamak veya bir hatayı tespit etmek için internet bağlantısı olan her yerinden bir bilgisayar ile sisteme bağlanılabilir.

## 1.20 BAKIM KONTROLÜ

Bakım modunun etkinleştirilmesi için iki adet bağımsız kontrol sistemi mevcuttur. Bunların ilki gelecekte bir tarih için bakım zamanı ayarlamak, ikincisi ise asansör için maksimum kalkış sayısı belirlemektir. Eğer ayarlı bakım zamanı veya kalkış sayısı aşırsa asansör bakım moduna geçer ve bu andan itibaren çağrılara cevap vermez. Bakım kontrolü 8.5. numaralı kısımda açıklanmaktadır.

## 1.21) TEST MENÜSÜ

Asansörü normal kullanım sırasında test etmek için ALC sisteminde özel bir işlev vardır. Kapılar veya çağrılar kolayca iptal edilebilir. En üst veya en alt kata bir çağrı yaratabilir ve otomatik olarak istenen sayıda rastgele asansör yolculukları gerçekleştirebilirsiniz. Test menüsü 2.4. numaralı kısımda açıklanmaktadır.

## 1.22) ELEKTRONİK KURTARMA SİSTEMİ

ALC kumanda sisteminde asansör kullanımında iken elektrik kesilmesi halinde kabindeki yolcuları kurtarmak için otomatik kurtarma sistemi (EKS) bulunmaktadır. Kumanda sistemi şebeke fazlarında bir hata algıladığında Elektronik Kurtarma Sistemi otomatik olarak devreye girerek kabin içindeki yolcuları yakın bir kata getirerek tahliye eder. Kurtarma sistemi 13. bölümde detaylı olarak anlatılmıştır.

## 1.23) EN81-21 DÜŞÜK KUYU DİBİ/KISA SON KAT UYGULAMALARI

EN81-21 standardı, EN81-20/50 kuyu gereksinimlerini karşılamayan asansörlerin tasarımı için temel kuralları belirler. ALC, EN81-21 uygulamaları için tasarlanmış bazı özel ekipmanları destekler. Ayrıca, bazı genel fonksiyonları sunar. Daha ayrıntılı açıklama için Bölüm 14'e bakın.

## BÖLÜM 2 – LCD EKРАН VE TUŞ TAKIMI

ALC serisinde satır başına 16 karakterli, iki satıra sahip bir LCD ekran ve altı tuşlu bir tuş takımı bulunur. Tuşlar aşağıdaki gibi yerleştirilmiştir:

SOL	YUKARI	SAĞ
ESC	AŞAĞI	ENT

Şekil 2.1 Tuş takımı dizilimi

ALC ana kartının camı üzerinde **YUKARI**, **AŞAĞI**, **SOL** ve **SAĞ** olmak üzere dört yöne doğru dört adet ok vardır. Ne var ki burada onları metin boyunca oklar ile göstermek yerine **YUKARI**, **AŞAĞI**, **SOL** ve **SAĞ** olarak adlandıracağız.

Ok tuşlarının, kullanıldıkları ekran veya menüye bağlı olarak farklı işlevleri vardır. Ancak **ESC** ve **ENT** tuşları genellikle sabit birer işlev görür; **ESC** tuşuna basmak mevcut menü veya uygulamadan çıkmanızı sağlarken **ENT** tuşu genellikle onay isteğini teyit etmek veya işaret edilen satırı seçmek için kullanılır. **YUKARI** ve **AŞAĞI** tuşları ise liste türü ekranlarda ekran üzerinde sırasıyla yukarı ve aşağı hareket etmek için kullanılırlar. Lütfen bazı ekranlarda devam etmek veya özel bir işlev yerine getirmek için belirli bir tuşa basmanızın istenebileceğini unutmayın.

Tuş panelinin önemli bir kullanım alanı da bazı rakamların girdi olarak yüklenmesidir. Bu işlev temel olarak aşağıdaki örnekte A01 parametresinde durak sayısının istenmesi gibi durumlarda gerçekleştirilir.

KAT: 6
A01 ?00000 <u>6</u>

Ekrandaki parametre değerinin 6 olduğunu görünmektedir. Bir sayı girmeniz istendiğinde imleç daima baştan en soldaki rakamın altında bulunur. Sırasıyla **YUKARI** ve **AŞAĞI** tuşlarını kullanarak imlecin altında durduğu rakamın değerini arttırabilir veya azaltabilirsiniz. Diğer sayılarda değişiklik yapmak için imleci **SOL** ve **SAĞ** tuşları ile sola ve sağa hareket ettirebilirsiniz.

Yukarıdaki ekranda parametre değer 6'dır ve imleç 6 rakamının altındadır. Gösterilen tuşlara basıldığında bu rakamın nasıl değiştiğine bakalım:

?000006

AŞAĞI tuşuna basarak

?000005

AŞAĞI tuşuna basarak

?000004

SOL tuşuna basarak

?000004

YUKARI tuşuna basarak

?0000014

Parametreyi ayarladıktan sonra ENT tuşuna basarsanız ekrandaki değer kaydedilir. Ancak ESC tuşuna basarsanız değişiklikler iptal edilir. Her iki durumda da bir önceki ekrana döner ve parametre değerini görürsünüz.

Bu örnekte ENT tuşuna basarak sıradaki ekranı görüyoruz.

## 2.1) BAŞLANGIÇ EKРАНLARI

Başlangıçta sırasıyla aşağıdaki ekranlar görünür:

- a) Bu ekrandaki ilk satırda bulunan rakam yazılımının versiyon numarasını (koyu renkli) ve ikinci satır da parametrelerin EPROM kaynağından yüklendiğini gösterir.

```
AYBEY ALC 2.01a
starting
```

- b) Bu ekran mevcut tarihi ve saati gösterir. Bu ekrana '**bilgi ekranı**' denir.

```
AYBEY ALC 2.01a
12/08/2017 13:04
```

- c) Bu ekran kumanda kartının seri numarasını gösterir.

```
AYBEY ALC 2.01a
SNO: 14024
```

- d) Başlangıç periyodunun sonunda sistem hazır mesajı görülür.

```
AYBEY ALC 2.01a
SİSTEM HAZIR
```

- e) Daha sonra **Ana Ekran** görünür. Asansör kumanda sistemi artık çalışmaya hazırdır.

## 2.2) ANA EKРАН

```
G 01=t--><-STOP 1
.....
```

Başlangıç periyodu tamamlandığında LCD ekranda ana ekran görünür. Ana ekran bazı harfler ve semboller ile en önemli değişkenlerin durumunu gösterir. Bu ekranı anlamak işlemlerinizi çok yardımcı olacaktır. Dahası, ana ekranda ENT tuşuna basıldığında tüm menülere ve uygulamalara erişim ana ekran üzerinden sağlanır.

Aşağıdaki ekranlarda, başlangıç ekranındaki karakterlerin anlamları açıklanmaktadır. Lütfen açıklanan konumların fonunun gri, karakterlerin ise kırmızı renkte gösterildiğini unutmayın.

- a) İlk karakter güvenlik devresi hakkında bilgi verir. Güvenlik devresi durumunu bildiren karakterler şunlardır:

Terminal	Karakter
113	A
114	B
120	C
125	D
130	E
135	F
140	G

Burada G harfi varsa güvenlik devresi kapalıdır ve asansör hareket edebilir. C harfi STOP devresini temsil eder.

- b) İkinci karakter hareket yönünü gösterir. Hareket yönüne bağlı olarak yukarı veya aşağı yönde bir ok olabilir. Hareket yönü olmadığında konum boş olacaktır.

```
G↑01=INS→←YAVAS 1  
.....
```

- c) 3. ve 4. Karakterler birlikte kabin konumunu (kat numarası) gösterir.

```
G 01=t--→←HIZLI 1  
.....
```

Beşinci konum kapı bölgesi gösterir. Burada eşit işareti '=' gösterildiğinde kabin kat seviyesinde, yani kapı açma bölgesindedir. Burada hiçbir karakter yoksa kabin katlar arasındadır ve kapılar açılmaz.

```
G 01=t--→←STOP 1  
.....
```

- d) 6, 7 ve 8 numaraları konumlar bir gruptur. Normal modda asansörün gittiği hedef kat gösterilir.

```
G 01=t--><-STOP 1
.....
```

```
G↑01=t04-><-HIZLI 1
.....
```

e) Revizyon modunda 'REV' ibaresi görünür.

```
G 01=REV-><-STOP 1
.....
```

f) 9 ve 10 numaraları konumlar kapıların durumunu gösterir. Eğer **sadece tek kapı varsa** bu konumlarda iki adet ok görünür. Oklar birbirlerine doğru baktığında bu kapıların kapanmakta veya kapalı olduğu, aksi takdirde açılmakta veya açık olduğu anlamına gelir.

```
G 01=t--><-STOP 1
.....
```

Kapılar kapalı ve kapanıyor.

```
G 01=t--<->STOP 1
.....
```

Kapılar açık veya açılıyor.

Eğer **iki adet kapı varsa** bu konumlarda 'ab' şeklinde iki adet karakter vardır. 'a' A kapısını ve 'b' ise B kapısını temsil eder. 'a' harfi görüldüğünde bu A kapısının kapalı veya kapanmakta olduğunu gösterir. 'a' ibaresi yoksa bu A kapısının açık veya açılmakta olduğu anlamına gelir. Benzer şekilde 'b' ibaresi yoksa B kapısı açıktır ve açılmaktadır.

```
G 03=t--abSTOP 1
.....
```

A ve B kapıları kapalı veya kapanıyor

```
G 03=t--STOP 1
.....
```

A ve B kapıları kapalı veya kapanıyor

```
G 03=t--bSTOP 1
.....
```

A kapısı açık veya açılıyor B kapısı kapalı veya kapanıyor

```
G 03=t--aSTOP 1
.....
```

B kapısı açık veya açılıyor A kapısı kapalı veya kapanıyor

g) 11, 12, 13, 14 ve 15 numaralı konumlar grup halinde hareket durumunu gösterir.

```
G 01=t--><-STOP 1
.....
```

Bu konumlardaki hız ibareleri ve anlamları aşağıdaki gibidir:

STOP	Asansör hareketsiz
START	Asansör bir kalkış komutunu uyguluyor ancak hareket henüz başlamamış
LEVEL	Asansör otomatik seviyelere gerçekleştiriyor
YAVAS	Asansör yavaş harekette
HIZLI	Asansör hızlı harekette
HIGH	Asansör 3.hızda harekette
ULTRA	Asansör 4.hızda harekette

h) İlk satırdaki son karakter zaman bölüşümünde iki ayrı bilgi içerir.

G 01=t--→←STOP 1  
.....

G 01=t--→←STOP -  
.....

Gördüğünüz rakam tamamlanan kapı testlerinin durumunu bildirir.

Bu sayının anlamı aşağıdaki gösterilmiştir.

0	Hiçbir kapı test edilmemiş.
1	A kapısı test edilmiş.
2	B kapısı test edilmiş.
3	A ve B kapılarının ikisi de test edilmiş.

Bu konumdaki “-” veya “+” işaretleri grup bağlantıları hakkında bilgi verir.

-	Grup haberleşmesi yok
+	Grup haberleşmesi kuruldu

i) Ana ekrandaki ikinci satır çağrı sayısını gösterir. Bir hata veya mesaj olması halinde bu ikinci satır mesaj ekranı olarak da kullanılır.

G 01=t--→←STOP -  
.....

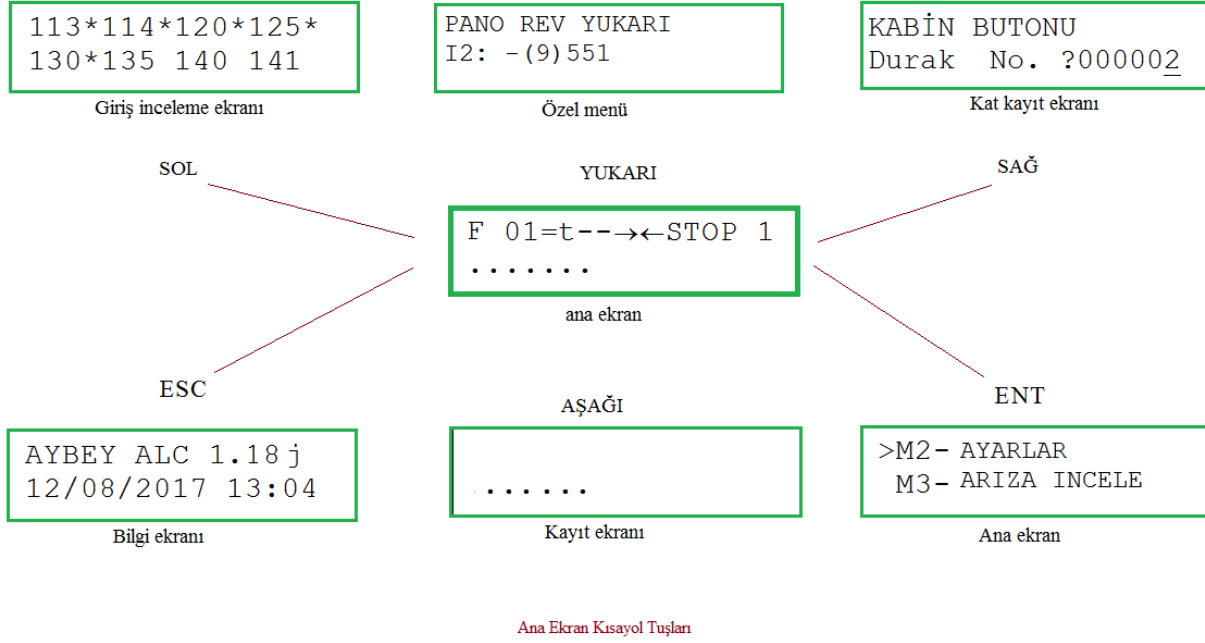
Burada kat sayısı kadar karakter bulunur. Eğer kat sayısı 16’dan fazlaysa burada sadece ilk 16 katın çağrıları gösterilir. Burada kullanılan karakterlerin anlamları aşağıdaki tablodaki gibidir.

.	Çağrı yok
▼	Aşağıya çağrı
▲	Yukarıya çağrı
-	Kabin çağrısı

Bir katta birden fazla çağrı olduğunda bu katta sembollerin birleşimi ekrana gelir.



## 2.3) TUŞLARIN ANA EKRANDAKİ İŞLEVLERİ



Ana ekran görüntülenmekteyken bu tuşlara basıldığında, tuşların işlevleri aşağıdaki gibidir:

KABİN BUTONU  
Durak No. ?000002

### 2.3.1) ENT tuşuna basmak-> ANA EKRAN

ENT tuşuna basıldığında menü sistemi aktif hale gelir. Ana ekran aşağıdaki gibi görünür:

>M2-AYARLAR  
M3-ARIZA İNCELE

Bu nokta menü ağacının başlangıç noktasıdır. Bu menüden, sistemdeki tüm parametreler, değişkenler ve uygulama menüleri için alt menülere ulaşabilirsiniz. YUKARI ve AŞAĞI tuşlarını kullanarak satırlar arasında yukarı ve aşağı gezinebilir ve

ENT tuşu ile '>' ok işaretli işlevi seçebilirsiniz.

### 2.3.2) ESC tuşuna basmak-> BİLGİ EKRANI

Ana ekran görüntülenmekteyken ESC tuşuna basıldığında başlangıç periyodundaki gibi **bilgi ekranı** gösterilir.

AYBEY ALC 1.08c  
12/08/2017 13:04

Hiçbir tuşa basılmazsa belli bir saniye sonra sistem ana ekrana geri döner. Ancak burada ENT tuşuna basarsanız **bilgi ekranı**na girebilirsiniz.

12/08/2017 13:04

1-TARİH ZAMAN

SERİ NO

2- 1314

KALKIŞ SAYISI

3- 1128

Bu menü kalkış sayısı, sıcaklık, mm başına Pals vb. gibi bazı sistem değişkenlerini gösterir. YUKARI ve AŞAĞI tuşları ile satırlar arasında hareket edebilirsiniz.

Bu menüyle işiniz bittiğinde ESC tuşuna basarak çıkabilirsiniz.

### 2.3.3) SAĞ tuşuna basmak-> KABİN ÇAĞRISI VERMEK

SAĞ tuşuna basıldığında sizden bir kat numarası istenecektir. Bir sayı girip ENT tuşuna bastığınızda bu kat kaydedilir.

KABİN BUTONU

Durak No. ?000002

Tuş takımından kabin çağrısı gönderme özelliği bu şekildedir.

### 2.3.4) YUKARI tuşuna basmak-> KULLANICI TARAFINDAN TANIMLANAN MENÜ

Ana ekran görüntülenmekteyken YUKARI tuşuna basıldığında sistem **kullanıcı tarafından tanımlanan menüye** geçer.

PANO REV YUKARI

I1: - (2) 870

Kullanıcı tarafından tanımlanan menü 2.5 numaralı kısımda açıklanmaktadır.

### 2.3.5) SOL tuşuna basmak-> GİRİŞLERİN DURUMUNUN İZLENMESİ

Ana ekran görüntülenmekteyken SOL tuşuna basıldığında sistem **girişlerin izlenmesi menüsüne** geçer.

113\*114\*120\*125\*

130\*135 140 141

Görüldüğü gibi ekranda bazı rakamlar ve '\*' işaretleri bulunur. Bir girdi aktif ise sağ tarafında '\*' ibaresi bulunur ve aktif olmayanlar boş bırakılır. Daha fazla girişin durumunu görmek için AŞAĞI tuşuna basın. Bir sonraki ekran aşağıdaki gibidir.

MKD	MKU	ML1	ML2
M0	FKK*	PTC	CNT

Bir girdi ekranı görüntülenmekteyken ENT tuşuna basıldığında görüntülenen girişin tanımlandığı terminaller gösterilir.

I7	I6	fix	fix
---	fix	fix	fix

Böylece giriş işlevinin atandığı terminal kolayca görüntülenebilir. Yukarıdaki ekranda MKD işlevinin giriş terminali I7’de tanımlandığı, MKU’nun giriş terminali I6’da tanımlandığı ve M0’ın hiçbir yerde tanımlanmadığı görülmektedir. ML1, ML2, PTC, FKK ve CNT girişleri sistem tarafından donanımda tanımlanmıştır ve kullanıcı tarafından değiştirilmemelidir. Bu yüzden ‘fix’ olarak gösterilirler.

## 2.4) TEST MENÜSÜ

ALC sisteminde asansörü normal kullanım sırasında test etmek için özel bir menü bulunur. Kapılar veya çağrılar kolayca iptal edilebilir. En üst veya en alt kata bir çağrı yaratabilir ve otomatik olarak istenen sayıda rastgele asansör yolculukları gerçekleştirebilirsiniz. Test menüsüne M6 seçeneğinde ana menüden erişilebilir.

KAPI +	↑	CAGRI x
ESC	↓	GİT
SAĞ	YUKARI	SAĞ
ESC	AŞAĞI	ENT

Şekil 2.1 Tuş takımı dizilimi

Bu test menüsüne revizyon modunda erişilemez, yalnızca normal kullanımda erişilebilir. Tuş takımına benzer şekilde, ekranda iki satırda altı adet kalem bulunur. Üç işlev yönlerine bağlı olarak bu tuşlarla yönetilir. Sol tuşu kapıları kontrol eder, yukarı tuşu yukarı yönlü çağrılarını kontrol eder vb. Eğer kapılardan veya çağrılardan sonra bir ‘+’ işareti varsa, bu işaret onların normal olarak çalıştıklarını gösterir. Ancak etiketten sonra ‘X’ işareti varsa bu işaretli işlevin kısıtlandığını gösterir. Bu tuşların işlevleri aşağıdaki gibidir:

**ESC:** ESC tuşuna basarak test menüsünden çıkabilirsiniz.

**ENT:** ENT tuşuna bastığınızda bir rakam girmeniz istenir.

**SOL:** SOL tuşuna basmak kapıları kullanıma açar (+) veya kapatır (X). Kapılar kullanıma kapatıldığında asansör normal çalışmasını sürdürür fakat varış katına ulaştığında veya geri döndüğünde kapı açma komutuna uymaz.

**SAĞ:** SAĞ tuşuna basmak çağrılara izin verir (+) veya kapatır (X). Çağrılar kapatıldığında asansör normal çalışmasını sürdürür fakat kabin veya kat butonyerlerinden çağrı kabul etmez. Ne var ki test menüsünü kullanarak veya ekrandan kabin çağrıları verilebilir.

**YUKARI:** YUKARI tuşuna basmak en üst kata bir çağrı oluşturur.

**AŞAĞI:** AŞAĞI tuşuna basmak en alt kata bir ağrı oluşturur.

KALKIS SAYISI ?000000
--------------------------

Bir rakam girdiğinizde sistem rastgele çağrılar yaratacak ve asansör katlar arasında girilen sayı kadar seyahat yapacaktır. Bu rastgele işlem sırasında kapıların katlara varıŐta açılıp aılmayacakları kısıtlanma durumlarına bağlıdır. Bu ekrana tekrar girdiğinizde kalan ağrı sayısını görebilirsiniz.

## **2.5) KULLANICI TARAFINDAN TANIMLANABİLİR MENÜ**

Kullanıcılar kendi menülerini özelleŐtirilmiş menü üzerinden oluŐturabilirler ve bu menüye YUKARI tuşuna basarak ulaşılabilir.

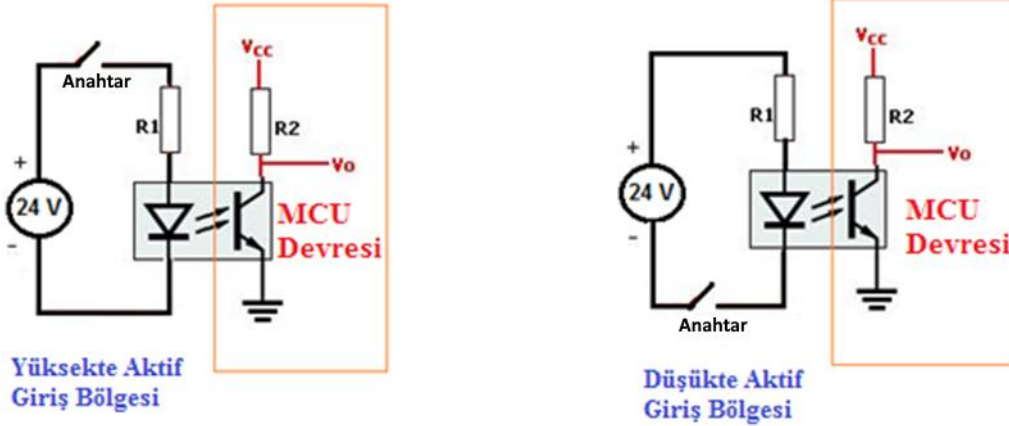
## **2.6 MENÜ AĞACI**

Ana ekrandayken ESC tuşuna basıldığında ana menüye girebilirsiniz. Bu menü M1, M2 gibi 'M' ibareleriyle tanımlanmıştır. Bazı menüler direkt olarak servis menüsüne giderken bazıları belirli seçeneklerle yeni bir menü açarlar.

## BÖLÜM 3- GİRİŞLER

### 3.1) DONANIM

ML1-ML2 ve güvenlik devresi devresi hariç tüm girişler düşükte aktiftir. Bunun anlamı bu girişler dc güç kaynağının topraklama referansına (0V) bağlandığında bir detektörden aktif durumun izlenmesidir. Bakınız Şekil 3.1. Tüm girişler mikro kontrolörden %100 galvanik olarak izole edilmiştir ve bu devreye optik bağlayıcılar ile bağlanmıştır.



Şekil 3.1

Esnek yapısı sayesinde ALC Serisi kontrol sisteminin giriş terminalleri çeşitli kartlara dağıtılmıştır. Bu terminallerin yerleri aşağıda listelenmiştir.

GİRİŞ NO	YER / SOKET	KART İSMİ	TERMINAL İSMİ
I1...I8	PANO / TERMINAL	ALC	I1...I8
I9...I20	PANO / TERMINAL	ALSK / ALPK	I9...I20
I21...I24	PANO/ TERMINAL	ALSK (INPS) ALPK (INPS)	I21...I24
N1...N12	KABİN / TERMINAL	SCB / PWL	N1...N12
N13...N16	KABİN / TERMINAL	SCB (INPS) PWL (INPS)	I1...I4
N17	KABİN / TERMINAL	PWS	N17
N18...N21	KABİN / TERMINAL	PWS (INPS)	I1...I4
Y1...Y7	KUYUDİBİ KUMANDA	SPB	Y1...Y7

Tablo 3.1 ALC kumanda sisteminde giriş terminallerinin yerleri

### 3.2) GİRİŞ FONKSİYONLARI

ALC yazılımında tanımlanmış çeşitli giriş ifonksiyonları bulunur. Her giriş bilgisi özgün bir fonksiyon numarasına sahiptir. ML1, ML2 ve güvenlik devresi gibi bazı giriş terminalleri sabit olarak bazı işlemlere atanmıştır; diğerleri ise programlanabilirler. Kullanıcı bu programlanabilir girişlere herhangi bir işlev atayabilir.



NO	GİRİŞ KODU	AÇIKLAMA	TANIM	AKTİF KONTAK DURUMU
1	869	Kabin Üstü Revizyon Anahtarı	KULLANICI	AÇIK
2	870	Pano Revizyon Anahtarı	KULLANICI	KAPALI
3	871	Kuyu Revizyon Anahtarı	KULLANICI	AÇIK
4	817	Mecbur Yavaş Aşağı	KULLANICI	AÇIK
5	818	Mecbur Yavaş Yukarı	KULLANICI	AÇIK
6	500	Kabin Revizyon Hareket Anahtarı Aşağı	KULLANICI	KAPALI
7	501	Kabin Revizyon Hareket Anahtarı Yukarı	KULLANICI	KAPALI
8	550	Pano Revizyon Anahtarı Aşağı	KULLANICI	KAPALI
9	551	Pano Revizyon Anahtarı Yukarı	KULLANICI	KAPALI
10	BYP	Bypass Anahtarı	KULLANICI	AÇIK
11	510	Kuyu Revizyon Hareket Anahtarı Aşağı	KULLANICI	KAPALI
12	511	Kuyu Revizyon Hareket Anahtarı Yukarı	KULLANICI	KAPALI
13	KRR	Kuyu Revizyon Reset Anahtarı	KULLANICI	KONUM DEĞİŞTİRME
14	MKD	Aşağı Yönde Durdurucu	KULLANICI	KAPALI
15	MKU	Yukarı Yönde Durdurucu	KULLANICI	KAPALI
16	804	Aşırı Yük Kontakı	KULLANICI	KAPALI
17	805	Tam Yük Kontakı	KULLANICI	KAPALI
18	K20	Kapı 1 için Kapı Açma Butonu	KULLANICI	KAPALI
19	DTS	Kapı 1 için Kapı Kapama Butonu	KULLANICI	KAPALI
20	FOT	Kapı 1 için Fotosel 1 Kontakı	KULLANICI	KAPALI
21	AL1	Kapı 1 için Kapı Açma Sınırı	KULLANICI	KAPALI
22	KL1	Kapı 1 için Kapı Kapama Sınırı	KULLANICI	KAPALI
23	K1C	Kapı 1 için Sıkışma Kontakı	KULLANICI	AÇIK
24	DER	Sürücü Hatası Elektronik valf veya inverter gibi herhangi bir sürücü cihazın hata durumuna dair bilgi almak için kullanılır. Bu giriş aktif olduğunda asansör hareketi durdurulur.	KULLANICI	KAPALI
25	BAT	EKS Düşük Akü Kurtarma modunda akülerin gerilimi düşük	KULLANICI	KAPALI

NO	GİRİŞ KODU	AÇIKLAMA	TANIM	AKTİF KONTAK DURUMU
26	ERU	EKS Hareket Yönü Giriş pasif durumda ise kurtarma yönü yukarı, aktif ise kurtarma yönü aşağı.	KULLANICI	KAPALI
27	EMA	Akım Seviyesi (elektrikli asansörler için) Bu giriş işlevi kurtarma işleminin test fazında akım seviyesini algılamak için kullanılır. Bu giriş inverter tarafından yönetilir ve aktif durumda olması akım seviyesinin ayarlanmış değerden fazla olduğunu gösterir. Kurtarma işleminin test fazında bu giriş takip edilir. Eğer test periyodu esnasında bu giriş yok ise sistem kurtarma işlemine mevcut yönde devam eder. Aksi halde hareket durdurulur ve kurtarma işlemine ters yönde devam edilir.	KULLANICI	Durum Bilgisi
28	FR1	Yangın 1 detektörü Bu girişte aktif bir sinyal olduğunda sistem yangın moduna geçer ve asansör [B05] YANGIN KATI 1 parametresinde kaydedilen yangın katına gider.	KULLANICI	AÇIK
29	FR2	Yangın 2 detektörü Bu girişte aktif bir sinyal olduğunda sistem yangın moduna geçer ve asansör [B40] YANGIN KATI 2 parametresinde kaydedilen yangın katına gider. FR1 ve FR2 birlikte aktif ise yangın katı olarak B05 YANGIN KATI 1 olarak belirlenir.	KULLANICI	AÇIK
30	FRM	Zemin kattaki İtfaiyeci Anahtarı	KULLANICI	KAPALI
31	FRC	Kabindeki İtfaiyeci Anahtarı	KULLANICI	KAPALI
32	EKS	KURTARICI Anahtarı Eğer başlangıçta bu giriş ve FKK girişi aktif ise, sistem Kurtarma modunda başlatılır.	KULLANICI	KAPALI
33	DIK	Kapı revizyon anahtarı girişi. Bu giriş işlevi otomatik varış kapısının bir anahtar ile manuel olarak açılıp açılmadığını tespit etmek için kullanılır. Normalde açık olan bu giriş kapalı olduğunda sistem otomatik olarak revizyon moduna geçer. Sistem ancak manuel bir sıfırlama ile normal moda geri dönebilir.	KULLANICI	KAPALI
34	BR1	Motor Birinci Fren Kontakı	KULLANICI	Durum Bilgisi
35	BR2	Motor İkinci Fren Kontakı	KULLANICI	Durum Bilgisi
36	SGC	Aşırı Hız Denetim Kontakı (Normalde Kapalı)	KULLANICI	Durum Bilgisi
37	SGO	Aşırı Hız Denetim Kontakı (Normalde Kapalı)	KULLANICI	Durum Bilgisi



NO	GİRİŞ KODU	AÇIKLAMA	TANIM	AKTİF DURUM
38	RUN	RUN geri beslemesi RUN giriş işlevi motor sürücüsünden geri besleme olarak kullanılır. Hareket komutundan hemen sonra sistem [C21]-HAREKET İÇİN BEKLE parametresinde tanımlanan bir süre boyunca bekler. Eğer bu sürenin [C21] sonuna dek RUN olarak tanımlanan terminalden aktif sinyal alınmazsa 38 numaralı hata sinyali oluşturulur ve sistem durdurulur. Eğer [C21] 0 ise hata sinyali oluşturulmaz ve hareket devam eder.	KULLANICI	Durum Bilgisi
39	RDY	Sistem Hazır girişi (NGV A3 için)	KULLANICI	Durum Bilgisi
40	HD	Aşağı yönde yüksek hız sınırı Bu giriş 1,2 m2 üzerindeki asansör uygulamalarında kullanılır	KULLANICI	AÇIK
41	HU	Yukarı yönde yüksek hız sınırı Bu giriş 1,2 m2 üzerindeki asansör uygulamalarında kullanılır	KULLANICI	AÇIK
42	K22	Kapı 2 için Kapı Açma Butonu	KULLANICI	KAPALI
43	DT2	Kapı 2 için Kapı Kapama Butonu	KULLANICI	KAPALI
44	FT2	Kapı 2 için Fotosel Girişi	KULLANICI	KAPALI
45	AL2	Kapı 2 için Kapı Açma Limit Konağı	KULLANICI	KAPALI
46	KL2	Kapı 2 için Kapı Kapama Limit Konağı	KULLANICI	KAPALI
47	K2C	Kapı 2 için Sıkışma Konağı	KULLANICI	AÇIK
48	LDB	Yükleme Tuşu Bu giriş işlevi yükleme sırasında otomatik kapıyı uzun süre açık tutmak için kullanılır. Açık tutma süresi [C31] YÜKLEME SÜRESİ parametresi ile belirlenir. Bu süre boyunca DTS / DTS2 hariç tüm kapı kapama istekleri göz ardı edilir.	KULLANICI	KAPALI
49	FKI	Dış Faz Kontrol Girişi Aktif durumda sistem kurtarma moduna girer.	KULLANICI	KAPALI
50	DPM	Deprem Alarmı Girişi Bu giriş işlevi aktif olduğunda sistem kurtarma moduna girer. Asansör hareket halindeyse en yakın kata gider. Asansör durduğunda herhangi bir hareket isteği kısıtlanacaktır.	KULLANICI	AÇIK
51	---	Reserve	KULLANICI	
52	WTM	Vatman Anahtarı Aktif haldeyken kat çağrıları kısıtlanır.	KULLANICI	KAPALI

NO	GİRİŞ KODU	AÇIKLAMA	TANIM	AKTİF KONTAK DURUMU
53	WM2	Vatman Anahtarı 2 Herhangi bir kat çağrısı varsa bu kata ait kabin çağrı butonunun yanıp sönmelerini sağlar. Eğer vatman yanıp sönen bu butona basarsa, çağrı bir kabin çağrısı olarak kabul edilir ve Asansör o kata hareket eder.	KULLANICI	KAPALI
54	DSB	Devreden Çıkarma Anahtarı Bu anahtar aktif durumdayken her türlü asansör hareketi kısıtlanır. Ancak gerekli olduğunda otomatik seviyelendirme yapılabilir.	KULLANICI	KAPALI
55	MO	M0 sayıcı şalter A05=1 olduğunda bi-stable olarak kat sayıcı olarak kullanılır.	KULLANICI	Durum Bilgisi
56	DOA	Kapı 1 için Kapı Seçim Anahtarı Bu giriş işlevi [B18]-iki kapı seçimi = 1 (TERMINAL GİRİŞİ) olduğunda kullanılabilir. Eğer katta açılabilen iki kabin kapısı varsa ve sadece kapı 1 açılmasını isteniyorsa bu işlev aktif hale getirilir. Böylesi durumlarda bu kattaki herhangi bir kapı açma sinyali sadece kapı 1'i açacaktır. Kapı 2 kapı açma komutlarından sonra dahi kapalı kalacaktır.	KULLANICI	KAPALI
57	DOB	Kapı 2 için Kapı Seçim Anahtarı Bu giriş işlevi [B18]-iki kapı seçimi = 1 (TERMINAL GİRİŞİ) olduğunda kullanılabilir. Eğer katta açılabilen iki kabin kapısı varsa ve sadece kapı 2 açılmasını isteniyorsa bu işlev aktif hale getirilir. Böylesi durumlarda bu kattaki herhangi bir kapı açma sinyali sadece kapı 2'yi açacaktır. Kapı 1 kapı açma komutlarından sonra dahi kapalı kalacaktır.	KULLANICI	KAPALI
58	SIF	Bu girişler asansör uygulamasında kullanılmaz. SIS ve SIF asansör simülasyon işleminde kontrol girişleri olarak kullanılmak için tasarlanmıştır. Asansörü simülasyon modunda ve bağlı bir asansör olmadan çalıştırmak için teknik destek servisiyle iletişime geçin.	KULLANICI	KAPALI
59	SIS			
60	THR	Makina Dairesi sıcaklığı. Makina odası sıcaklığı tanımlanmış sınırların dışına çıktığında bu giriş harici bir ölçüm cihazı ile aktif hale getirilmelidir.	KULLANICI	AÇIK
61	UCM	Harici UCM Cihazı Hata Girişi. Eğer bu giriş işlevi aktif hale gelirse sistem bir UCM hatası oluşturur ve herhangi bir hareketi engeller.	KULLANICI	KAPALI
62	VP1	VIP Girişi 1 Bu girişe aktif bir sinyal geldiğinde asansör [B33] BİRİNCİ VIP KATI parametresinde belirlenen kata gider.	KULLANICI	KAPALI
63	VP2	VIP Girişi 2 Bu girişe aktif bir sinyal geldiğinde asansör [B34] İKİNCİ VIP KATI parametresinde belirlenen kata gider.	KULLANICI	KAPALI

NO	GİRİŞ KODU	AÇIKLAMA	TANIM	AKTİF KONTAK DURUMU
64	VP3	VIP Girişi 3 Bu girişe aktif bir sinyal geldiğinde asansör [B35] ÜÇÜNCÜ VIP KATI parametresinde belirlenen kata gider.	KULLANICI	KAPALI
65	917	Alt Seviye Sınır Anahtarı Bu giriş ifonksiyonu sadece [A05] =3 veya 4 ve [A10] =1 olduğunda kullanılır. Eğer 817 anahtarından daha aşağıda birden fazla kat varsa en alt kat bilgisi kumanda sistemine 917 anahtarı ile gönderilir.	KULLANICI	AÇIK
66	918	Üst Seviye Sınır Anahtarı Bu giriş fonksiyonu [A05] =3 veya 4 ve [A10] =1 olduğunda kullanılır Eğer 818 anahtarından daha yukarıda birden fazla kat varsa en alt kat bilgisi kumanda sistemine 918 anahtarı ile gönderilir.	KULLANICI	AÇIK
67	802	Minimum Yük Kontakı Eğer kabin içinde yük veya insan yoksa bu giriş pasif olmalıdır. Aktif olduğunda kabin çağrıları işleme konmaz.	KULLANICI	KAPALI
68	FDT	Hız Algılama Anahtarı Bu giriş fonksiyonu kapıları erken açmak için inverterden hız seviyesi hakkında bilgi almak için kullanılır. Eğer hız 0.3m/s'nin üzerindeyse inverter FDT girişini aktif hale getirir ve daha sonra sistem kapıların erken açılma sürecini başlatabilir.	KULLANICI	KAPALI
69	DTP	Kapı Motoru Sıcaklığı Eğer kapı motoru aşırı ısınır bu giriş işlevi aktif hale gelir ve sistem her tür hareketi engeller.	KULLANICI	AÇIK
70	PNB	Panik butonu Bu giriş aktif olduğunda asansör panik katına gider ve kapılarını açar.	KULLANICI	AÇIK
71	PAS	Kabin çağrıları için şifre girişi Bu giriş aktif olduğunda erişim kontrol sisteminde engellenmiş olan katlara kayıt verilebilir.	KULLANICI	KAPALI
72	FI1	Serbest giriş -1 Bu giriş aktif olduğunda ÇIKIŞ 106 aktif olur	KULLANICI	KAPALI
73	FI2	Serbest giriş -2 Bu giriş aktif olduğunda ÇIKIŞ 107 aktif olur	KULLANICI	KAPALI
74	FI3	Serbest giriş -3 Bu giriş aktif olduğunda ÇIKIŞ 108 aktif olur	KULLANICI	KAPALI
75	CDC	Kabin Kayıtlarını Sil Bu giriş aktif olduğunda tüm kabin kayıtları silinir	KULLANICI	KAPALI
76	CDH	Tüm Kat Kayıtlarını Sil Bu giriş aktif olduğunda tüm kat kayıtları silinir	KULLANICI	KAPALI
77	CDA	Kabin Kayıtlarını Sil Bu giriş aktif olduğunda tüm kayıtlar silinir	KULLANICI	KAPALI
78	PER	Acil Tel Hatası Bu giriş acil durum telefonunun hata çıkışına bağlanır ve aktif olduğunda asansörün hareketine izin vermez.	KULLANICI	KAPALI

NO	GİRİŞ KODU	AÇIKLAMA	TANIM	AKTİF KONTAK DURUMU
79	DRB	Kapı Reset Bu giriş kapı kontaklarını resetlemek için kullanılır. Bölüm 14.2 ye bakınız.	KULLANICI	KAPALI
80	AMA	AMI-100 Mil Çekili Bu giriş AMI-100 cihazında kullanılır ve aktif olduğunda milin uzamış olduğunu bildirir.	KULLANICI	Durum Bilgisi
81	AMR	AMI-100 Mil ileride Bu giriş AMI-100 cihazında kullanılır ve aktif olduğunda milin geri çekilmiş olduğunu bildirir.	KULLANICI	Durum Bilgisi
82	FE1	Fotosel hatası-1 Bu giriş 2.kapı fotoselinin arıza çıkışına bağlanır.	KULLANICI	KAPALI
83	FE2	Fotosel hatası-2 Bu giriş 1.kapı fotoselinin arıza çıkışına bağlanır.	KULLANICI	KAPALI
84	PIN	Park Aktif Bu giriş, [B03] parametresindeki 3 ve 4 nolu seçenekleri aktif eder. Eğer B03, 3 veya 4 olarak ayarlanırsa bu giriş aktif edildiğinde park hareketi başlatılır.	KULLANICI	KAPALI
85	DSC	Çağrı Engelleme Bu giriş aktif olduğunda aşağıda açıklanan DS1, DS2 ve DS3 fonksiyonlarının kullanılabilirler.	KULLANICI	KAPALI
86	DS1	KAT 0 Çağrı Engelleme [DSC=1] ve [DS1=1] olduğunda kat 0'dan gelen kabin çağrıları engellenir.	KULLANICI	KAPALI
87	DS2	KAT 1 Çağrı Engelleme [DSC=1] ve [DS2=1] olduğunda kat 1'dan gelen çağrı engellenir.	KULLANICI	KAPALI
88	DS3	KAT 2 Çağrı Engelleme [DSC=1] ve [DS3=1] olduğunda kat 2'dan gelen çağrı engellenir.	KULLANICI	KAPALI
89	MDK	MDK Kontrolü KDK kontaktörünün senkronize çalışıp çalışmadığını kontrol eder. Aktif durum hatalı çalışma anlamına gelir ve sistem hata 4 çıkarır.	KULLANICI	AÇIK
90	814	Aşırı Yük Ters Kutup Bu giriş aşırı yük kontağı (16)'nın tersidir. [814=1] olduğunda aşırı yük aktif olacaktır.	KULLANICI	KAPALI
91	SE1	GMV VRP-SE1 Bu giriş, sadece GMV3010/2CH+A3 valfi için kullanılır. SENSOR-1/VRP kontağını kontrol etmek için kullanılır. SE1, aşağı yönde harekette KAPALI olmalıdır. Eğer SE1, hareket sonunda 2 saniyeden fazla KAPALI kalırsa, hata kodu 93 ortaya çıkar.	KULLANICI	KAPALI

NO	GİRİŞ KODU	AÇIKLAMA	TANIM	AKTİF KONTAK DURUMU
92	SE2	GMV VB-SE2 Bu giriş, sadece GMV3010/2CH+A3 valfi ile kullanılır. SENSOR-2/VB kontağını kontrol etmek için kullanılır. SE2, hareket esnasında AÇIK olmalıdır. Eğer hareket sonunda 1 saniyeden uzun süre AÇIK kalırsa, hata kodu 94 ortaya çıkar ve sistem bloke olur. Hata kodu 94 kalıcı bir hatadır ve U1-UCM HATA SİLME içerisinden silinebilir.	KULLANICI	AÇIK
93	KNB	PAWL SERBEST PAWL cihazı için basınç kontrol girişi olarak kullanılır. KNB=0 ise PAWL cihazı basınç altındadır.	KULLANICI	Durum Bilgisi
94	SKN	PAWL Aktif Bobin enerjilendirildikten sonra PAWL cihazının durumunu kontrol etmek için kullanılır. SKN=1 ise PAWL cihazı çekilmiştir ve kabin harekete hazırdır.	KULLANICI	Durum Bilgisi
95	KKN	PAWL Pasif Bobinin enerjisi kesildikten sonra PAWL cihazının durumunu kontrol etmek için kullanılır. Eğer KKN=1 ise PAWL cihazı bırakmıştır ve hareketsiz duruma geçmiştir.	KULLANICI	Durum Bilgisi
96	LPR	PAWL DÜŞÜK BASINÇ PAWL cihazı kullanıldığında pistondaki düşük basıncı kontrol etmek için kullanılır. LPR=1 pistonda düşük basınca karşılık gelir. Bu durumda kumanda kartı yukarı hareketine başlar ve LPR sıfır olduğunda durur.	KULLANICI	Durum Bilgisi
97	DEP	DEPREM NORMALDE AÇIK KONTAĞI Bu giriş teninalı 1 olduğunda, kumanda kartı deprem moduna geçer. Hareket halinde iken en yakın kata gider. Eğer asansör hareketsiz ise çağrılar engellenir. DPM ile aynı fonksiyona sahiptir fakat ters kutuplamayla aktif hale gelir.	KULLANICI	KAPALI
101	113	Güvenlik Devresi Terminalleri	STANDART	KAPALI
102	114	Güvenlik Devresi Terminalleri	STANDART	KAPALI
103	120	Güvenlik Devresi Terminalleri	STANDART	KAPALI
104	125	Güvenlik Devresi Terminalleri	STANDART	KAPALI
105	130	Güvenlik Devresi Terminalleri	STANDART	KAPALI
106	135	Güvenlik Devresi Terminalleri	STANDART	KAPALI
107	140	Güvenlik Devresi Terminalleri	STANDART	KAPALI
108	141	SDB Kartı için Güvenlik Devresi İzleme	STANDART	KAPALI
109	ML1	Kapı Bölgesi belirleme magneti-1	STANDART	KAPALI
110	ML2	Kapı Bölgesi belirleme magneti-2	STANDART	KAPALI
111	CNT	Kontaktör durum girişi	STANDART	Durum Bilgisi
112	FKK	Faz Koruma rölesi girişi	STANDART	KAPALI
113	PTC	Motor Termistör Girişi	STANDART	KAPALI

### 3.3) GİRİŞLERİN DURUMUNUN İZLENMESİ

Dijital girişlerin (programlanabilir ve sabit) durumu ana ekran görüntülenirken SOL tuşuna basarak gözlemlenebilir. Bu işlem 3.4. numaralı kısımda açıklanmaktadır.

```
113*114*120*125*
130*135 140 141
```

### 3.4) GİRİŞLERİN TANIMLARI

Bir giriş terminalinin ayarlarını gözlemek veya değiştirmek için GİRİŞ MENÜSÜ ne gitmelisiniz. Bu menüye aşağıdaki yoldan ulaşılabilir:

ana menu [ENT] -> M2-AYARLAR -> P7- GİRİŞ TANIMLARI

Bu menüde giriş terminallerini ve tanımlanmış giriş işlevlerini görebilirsiniz.

```
PANO REVİZYON
I1: - (2) 870
```

Bu ekran I1 girişinin işlev kodu 2 olan 'PANO REVİZYON giriş işlevine atandığını göstermektedir. Bu işlevin etiketi 870'dir. Yani terminal I1 kod 2 ile programlanmıştır.

Terminal numarasından hemen sonra gelen (+ / -) işaretleri bu girişin aktif durumunu gösterir. Eğer bu terminalde hiçbir sinyal yoksa '-' işareti gösterilir. Benzer şekilde terminal I1'de aşağıdaki gibi bir sinyal (kapalı devre) olduğunda burada '+' işareti gösterilir.

```
PANO REVİZYON
I1: + (2) 870*
```

Giriş işlevi 870 için programlanan terminal I1 bir elektrik sinyali ile aktif hale geldiğinde, işlev kodu 870'in hemen ardında bir yıldız işareti "\*" görünür. Aynı sinyalin solunda yer alan artı '+' işareti fonksiyonun aktif olduğu anlamına gelir. Bazı işlevler bu terminalde bir sinyal olduğunda devre dışı kalırlar ve sinyal kalktığında aktif olurlar. Böyle bir işlevi aşağıda görebilirsiniz.

```
KABİN REVİZYON
N2: + (1) 869
```

```
KABİN REVİZYON
N2: - (1) 869*
```

Yukarıdaki ekranlarda KABİN REVİZYON giriş işlevinin tanımını görebilirsiniz. Kabin kumandası ve anakart arasında hiçbir bağlantı veya haberleşme olmadığında asansör revizyon modunda olmalıdır. Kabinden anakarta gelen bir sinyal varsa KABİN DENETİMİ işlevi devre dışıdır. Özetle (+/-) işaretleri elektrik sinyalinin durumunu gösterir ve bu giriş aktif hale geldiğinde satırın sonunda "\*" işareti görünür.

YUKARI ve AŞAĞI tuşlarına basarak diğer girişleri görüntülemeye devam edebilirsiniz.

KABİN REV. YUKARI

N3: - (7) 501

KABİN REV. AŞAĞI

N4: - (6) 500

Lütfen anakart üzerindeki girişlerin "I" harfi ile, kabindekilerin "N" harfi ile ve kuyudakilerin de "Y" ile başladıklarına dikkat edin.

### 3.5) GİRİŞ TERMINALLERİNİN AYARLARI

Ekranda gördüğünüz herhangi bir girişin atandığı işlevi değiştirmek için ENT tuşuna basın.

KABİN REVİZYON

N2 ?000001 (869)

Bu giriş terminaline (N2) atamak istediğiniz giriş işlevini seçmek için soru işaretinden sonra gelen rakamı değiştirmeniz gerekir. YUKARI, AŞAĞI, SAĞ ve SOL tuşlarını kullanarak atamak istediğiniz işlevi bulabilirsiniz. Girdiyi her değiştirdiğinizde ona tekabül eden giriş işlevi görüntülenecektir.

PANO REVİZYON

N2 ?000002 (870)

Eğer daha önce başka bir giriş terminaline atanmış bir giriş işlevi atarsanız bir uyarı ekrana gelir.

I9: (1)

PROGRAMLANMIŞ

Ekrandaki mesaj işlev kodu 870'in daha önce terminal I9'a atandığı anlamına gelir. Bu yüzden tekrardan başka bir terminale atanamaz.

Tüm giriş işlevleri 3.2. numaralı kısımda listelenmiş ve açıklanmıştır.

### 3.6) TÜM GİRİŞLERİN TEK KOMUTLA AYARI

Tüm programlanabilir giriş terminalleri tek tek tanımlanabilir. Ancak, bir başka özellik de tüm giriş terminallerinin tek adımda programlanmasıdır. Bu genellikle tüm girişlerin ilk defa programlanması sırasında veya asansör türünün değiştirilmesi gerektiğinde gerekli olur. Bu işlem için ilk olarak aşağıdaki yolun izlenmesi gerekir:

ana menu [ENT] -> M2-AYARLAR --> P9-SERVİSLER -> R3-GİRİŞ TANIMI

>G1-VVVF REDUKTORLU

G2-VVVF SENKRON

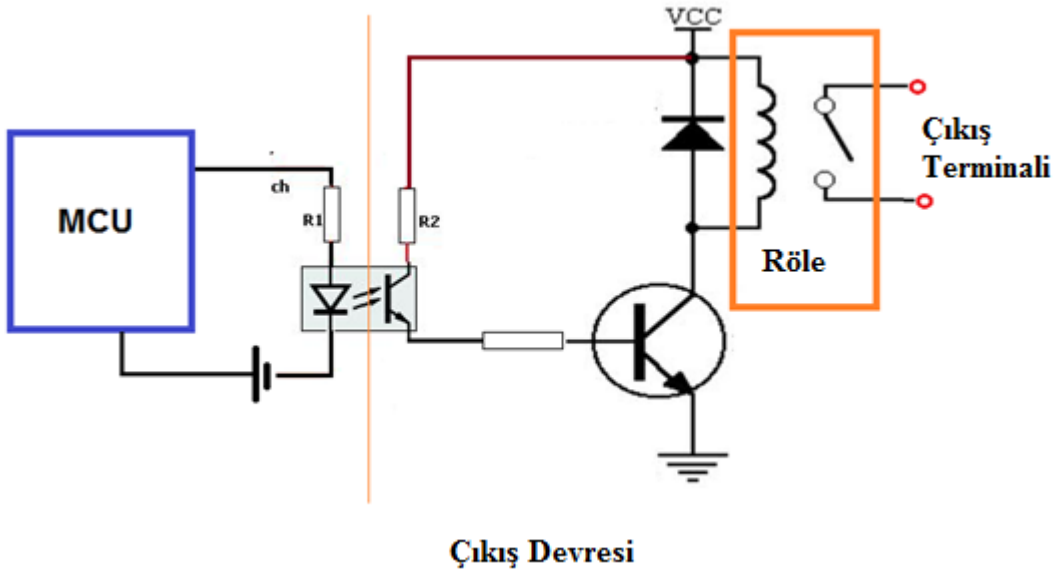
Bu kısımdaki seçenekler aşağıdaki gibidir:

- G1-VVVF REDUKTORLÜ:** Asenkron bir motor kullanılan sistemler için uygun giriş tanımları otomatik olarak atanır ve kaydedilir.
- G2- VVVF SENKRON:** Senkron bir motor kullanılan sistemler için uygun giriş tanımları otomatik olarak atanır ve kaydedilir.
- G3-HİDROLİK:** Hidrolik bir asansör için uygun giriş tanımları atanır ve kaydedilir.
- G4-İKİ HIZLI:** İki hızlı asansör sistemi için uygun giriş tanımları atanır ve kaydedilir.
- G5-GİRİŞLERİ SİL:** Tüm programlanabilir giriş terminalleri temizlenir ve serbest giriş olarak ayarlanır.

## BÖLÜM 4- ÇIKIŞLAR

### 4.1) DONANIM

Tüm kontaktörler ve programlanabilir çıkışlar Şema 4.1'deki gibi optik bağlayıcılarla mikro kontrolörden galvanik olarak izole edilmiştir.



Şekil 4.1 Çıkış Devresi

### 4.2) ÇIKIŞLARIN KONUMLARI VE ÖZELLİKLERİ

ALC Serisi 33 adet programlanabilir çıkışa sahiptir. Çıkışların konumları, türleri ve elektriksel özellikleri aşağıda verilmiştir:



NO	KOD	YERİ	KONTAK V/I	KONTAK TÜRÜ	AÇIKLAMA
1	S1	ALC	220V/10A	Normalde Açık	Tüm asansör türlerinde programlanabilir
2	S2	ALC	220V/10A	Normalde Açık	Tüm asansör türlerinde programlanabilir
3	S3	ALC	220V/10A	Normalde Açık	Tüm asansör türlerinde programlanabilir
4	S4	ALC	220V/5A	Normalde Açık	Tüm asansör türlerinde programlanabilir
5	S5	ALC	220V/5A	Normalde Açık	Tüm asansör türlerinde programlanabilir
6	S6	ALC	220V/5A	Normalde Açık	Tüm asansör türlerinde programlanabilir
7	S7	ALC	220V/10A	Normalde Açık	Tüm asansör türlerinde programlanabilir
8	S8	ALC	220V/10A	Normalde Açık	Tüm asansör türlerinde programlanabilir
9	S9	ALC	220V/10A	Normalde Açık	Tüm asansör türlerinde programlanabilir
10	S10	ALC (OUT)	220V/5A	Normalde Açık	OUT kartında O1, O2, O3 röleleri aynı ortak COM'a sahiptir; O4 ortak C4'e sahiptir.
11	S11	ALC (OUT)	220V/5A	Normalde Açık	
12	S12	ALC (OUT)	220V/5A	Normalde Açık	
13	S13	ALC (OUT)	220V/5A	Normalde Açık	
14	R1	SCB / PWL	220V/5A	Normalde Açık	Tüm asansör türlerinde programlanabilir
15	R2	SCB / PWL	220V/5A	Normalde Açık	Tüm asansör türlerinde programlanabilir
16	R3	SCB / PWL	220V/5A	Normalde Açık	Tüm asansör türlerinde programlanabilir
17	R4	SCB	220V/5A	Normalde Açık	Tüm asansör türlerinde programlanabilir
18	R5	SCB	220V/5A	Normalde Açık	Tüm asansör türlerinde programlanabilir
19	R6	PWL (OUT)	220V/5A	Normalde Açık	Tüm asansör türlerinde programlanabilir
20	R7	PWL (OUT)	220V/5A	Normalde Açık	Tüm asansör türlerinde programlanabilir
21	R8	PWS	220V/5A	Normalde Açık	Tüm asansör türlerinde programlanabilir
22	E1	SCB (SDE/EOR)	220V/5A	Normalde Açık	SDE veya EOR kartlarında O1, O2, O3, O4, O5 röleleri aynı ortak C1'e sahiptir; O6, O7, O8 ortak C2'ye sahiptir.
23	E2	SCB (SDE/EOR)	220V/5A	Normalde Açık	
24	E3	SCB (SDE/EOR)	220V/5A	Normalde Açık	
25	E4	SCB (SDE/EOR)	220V/5A	Normalde Açık	
26	E5	SCB (SDE/EOR)	220V/5A	Normalde Açık	
27	E6	SCB (SDE/EOR)	220V/5A	Normalde Açık	
28	E7	SCB (SDE/EOR)	220V/5A	Normalde Açık	
29	E8	SCB (SDE/EOR)	220V/5A	Normalde Açık	

**Tablo 4.1 Çıkış terminallerinin konumları**

#### 4.3) ÇIKIŞ İŞLEMLERİ

- Yazılım dahilinde 100'den fazla sabit çıkış işlevi bulunur.
- Her çıkış işlevi herhangi bir çıkış terminaline atanabilir.
- Bir çıkış işlevi birden fazla çıkış terminaline atanabilir.
- Çıkış işlevinin durumu anlaşıldığında bu çıkış ayarlanır, yani kontağı kapatılır.

ALC kontrol sistemindeki çıkış işlevlerinin mevcut kodları aşağıda listelenmiştir.

KOD	ÇIKIŞ TANIMLARI	AÇIKLAMA
1	HİDROLİK MOTOR	Hidrolik motor çıkışı
2	ÜÇGEN KONTAKTÖR	Hidrolik delta kontaktör çıkışı
3	YILDIZ KONTAKTÖR	Hidrolik star kontaktör çıkışı
4	NORMAL KUMANDA	Sistem normal modda
5	HATA DURUMU	Hata var
6	REVİZYON	Sistem revizyonda
7	YAVAŞ HIZ	Kabin düşük hızda hareket ediyor
8	YAVAŞ HIZ YOK	Kabin düşük hızda hareket etmiyor
9	HAREKET YOK	Kabin hareket etmiyor
10	HAREKET VAR	Kabin hareket ediyor
11	HIZLI HAREKET	Kabin yüksek hızda hareket ediyor
12	HIZLI / YÜKSEK HIZ	Kabin hızlı veya yüksek hızda hareket ediyor
13	GÜVENLİK DEVRESİ VAR	Güvenlik devresi var (Terminal 140 açık)
14	GÜVENLİK DEVRESİ YOK	Güvenlik devresi açık (Terminal 140 is kapalı)
15	KAT HİZASINDA	Kabin kat seviyesinde
16	KAT SEVİYESİNDE HAREKET YOK	Kabin hareketsiz ve kat seviyesinde
17	HAREKET YÖNÜ YUKARI	Hareket yönü yukarı
18	HAREKET YÖNÜ AŞAĞI	Hareket yönü aşağı
19	MEŞGUL	Sistem meşgul (Kabin ışığı açık)
20	TANIMLI ID	Erişim kontrol anahtarının kimliği kabul edildi.
21	GMV 2CH/S"	GMV 3010 2CH/S tipi hidrolik valf bobin çıkışı
22	YUKARI SEVİYE MOTOR	Kabin yukarı doğru seviyeleme hareketi içinde
23	SEVİYELEME HAREKETİ	Kabin seviyeleme hareketi içinde
24	PARK SÜRESİ	Kumanda sistemi park süresini bekliyor
25	MOTOR KONTAKTÖRÜ 1	Motor kontaktör çıkışı 1
26	LİRPOMP	Kapı açma pompa çıkışı
27	KISA KAT	Sayıcı tipi enkoder ve mesafe kontrolü açık (A10=1) olduğunda hedef kat mesafesi yavaşla-2 mesafesinden daha kısa katlarda enkoder ile ara hız kontrolü için aktif olur.
28	YÜKSEK HIZ	Kabin 3. hızda hareket ediyor (yüksek)
29	PAWL ÜNİTESİ	Pawl cihazı bobin çıkışı

KOD	ÇIKIŞ TANIMLARI	AÇIKLAMA
30	ACİL DURUM VALFİ	Sistem Kurtarma modundayken acil durum iniş vanası çıkışı
31	KAYIT YOK	Kayıtlı çağrı yok
32	AŞAĞI HAREKET	Aşağı yönde harekette çıkış sinyali
33	REV-JOG HIZI	Sistem revizyon modunda ve hareket halinde
34	M0 SIMULATÖRÜ	M0 Simülatör çıkışı
35	MK SIMULATÖRÜ	MK Simülatör çıkışı
36	817 SIMULATÖRÜ	817 Simulator çıkışı
37	YUKARI HİDROLİK	Hidrolik asansörde yukarı yönlü hareket
38	AŞAĞI HİDROLİK	Hidrolik asansörde aşağı yönlü hareket
39	SÜRÜCÜ RESET	Harici cihaz hatası halinde harici cihaz hata silme sinyali
40...44	M0...M4 GRAY KOD	M0..M4 Gray kodu çıkışları
45	2.KAPI KAPA	Kapı 2 için kapı kapama sinyali
46	2. KAPI AÇ	Kapı 2 için kapı açma sinyali
47	GONG	Gong
48	SEVİYELENDİRME	Seviyeleme
49	YANGIN -GİRİLMEZ	Yangın sinyali aktif. (FR1veya FR2)
50	KAPI KÖPRÜLEME	Kapı erken açma
51	MOTOR KONTAKTÖRÜ 2	Fuji kapalı devre için motor kontaktörü
52	YUKARI HAREKET	Yukarı yönde harekette çıkış sinyali
53	120 Var	120 devresi aktif
54	120 Yok	120 devresi pasif
55	MAKSİMUM KALKIŞ SAYACI	Maksimum kalkış sayısı aşıldı.
56	ML ÇIKIŞI	ML çıkışı (Asansör düşük hızda ve ML girişi aktif) ML1 ve ML2 girişleri de aynı anda aktif.
57	HİDROLİK HAREKET	Hidrolik hareket (37+38)
58	ALARM FİLTRESİ	Acil durum telefonu alarm filtresi
59	AŞAĞI YÖNLÜ GÜVENLİK VALFİ	Aşağı yönlü güvenlik valfi çıkışı
60	YANGIN KAPI ALARMI	Yangında kapı kapama komutu çıkışı
61	KATARASINDA- KİLİT AÇIK	Kabin kapı bölgesinde değil ve güvenlik devresi açık

KOD	ÇIKIŞ TANIMLARI	AÇIKLAMA
62	ÖNCELİKLİ ÇAĞRI	Öncelikli çağrı hizmeti aktif
63	SERVİS DIŞI	Sistem servis dışı modunda
64	AŞIRI YÜK	Aşırı yük (804 veya 814 girişleri aktif)
65	AŞIRI YÜK LAMBASI	Aşırı yük sinyali (Çıkış sinyali 35 aktif)
66	STOP VEYA YAVAS	Asansör yavaş hızda seyrediyor veya duruyor
67	ŞEBEKE NORMAL	Şebeke gerilimi düzgün
68	ŞEBEKE YOK	Şebeke Gerilimi yok veya doğru değil
69	EKS YOK	Sistem kurtarma modunda değil
70	EKS AKTİF	Sistem kurtarma modunda
71	KURTARMA KONTAKTÖR	Bu çıkış kurtarma modunda kontaktör çıkışı olarak kullanılır. Kontaktör KURTARMA modunda gücün kapatılması sonrası C39 parametresinde tanımlı zaman ile AÇIK hale gelir.
72	ŞEBEKE KONTAKTÖRÜ	Şebeke kontaktörü çıkışı. Şebeke gerilimi olduğu sürece kontaktör çekili durumdadır. Bu çıkış kurtarma modunda şebeke gerilimine bakılmaksızın daima aktif durumdadır
73	YANGIN	Sistem yangın durumunda
74	KAPI YÖNÜ A	A kapısı aktif
75	KAPI YÖNÜ B	B kapısı aktif
76	SAYICI M0	M0 Sayıcı çıkışı
77	HİZMET OKU AŞAĞI	Aşağı yönlü ok için sonraki yön çıkışı
78	HİZMET OKU YUKARI	Yukarı yönlü ok için sonraki yön çıkışı
79	MEŞGUL DEĞİL	Sistem meşgul değil
80	FAN	Fan aktif
81	KISA ALT KAT	Eğer en alt kat diğer katlardan daha kısaysa ve hedef en alt kat ise, bu çıkış en alt kata varmadan bir kat önce (1 sn.) aktif hale gelir. [B07]= 81 olarak ayarlayın.
82	KISA ÜST KAT	Eğer en üst kat diğer katlardan daha kısaysa ve hedef en üst kat ise, bu çıkış en üst kata varmadan bir kat önce (1 sn.) aktif hale gelir. [B07]= 82 olarak ayarlayın.
83	HIZ REGULATOR BOBİNİ	Redüktörlü sistemlerde UCM için kullanılan hız regülatör bobini için çıkış
84	KAT ÇAĞRI SİNYALİ	Sistemde bir kat çağrısı var. Sadece WM2 girişi aktif durumdayken çıkış verir. (Paralel sistem)

KOD	ÇIKIŞ TANIMLARI	AÇIKLAMA
85	YANGINDA AŞAĞI	Asansör yangın durumunda ve aşağı yönlü hareket ediyor
86	YANGINDA YUKARI	Asansör yangın durumunda ve yukarı yönlü hareket ediyor
87	YÜKSEK ISI	Bu çıkış makine dairesi ısısı [B43] deki değerden daha yüksek olduğunda aktif hale gelir
88	KAPILAR KAPANAMIYOR	Bu çıkış kapı [C40] zamanı içinde kapanmadığında aktif hale gelir
89	BLOKE	Sistem bir hata sonucu bloke oldu
90	ULTRA HIZ	Ultra hız aktif
91...95	B0...B4 BİNARY KODLAR	İkili kod sisteminde kat numarası çıkışları
96	YÜKLEME BUTONU	Yükleme süresi [C32] LDB girişi tarafından aktif hale getirildi
97	UPS KAPAT	Kurtarma işlemi tamamlandıktan sonra UPS in kapatılması için çıkış verir.
98	M5 GRAY KODU	Gray Kodu M5 çıkışı
99	B5 BİNARY KOD	Binary B5 çıkışı
100	YAVAŞ KAPAMA 1	Fotosel-1 uzun süre aktif halde kalırsa 1.kapıya yavaş kapama komutu gönderilir.
101	YAVAŞ KAPAMA 2	Fotosel-2 uzun süre aktif halde kalırsa 2.kapıya yavaş kapama komutu gönderilir.
102	BAYPAS İKAZ	Asansör revizyon modunda ve baypas modunda hareket var
103	1. KAPI KAPA	Birinci kapıyı kapatma çıkışı
104	1. KAPI AÇ	Birinci kapıyı açma çıkışı
105	ELLE KUMANDA JOG	Elle Kumanda ile hareket var
106	FO1 SERBEST ÇIKIŞ 1	Serbest çıkış-1 FI1 girişi aktif olduğunda çıkış verir.
107	FO2 SERBEST ÇIKIŞ 2	Serbest çıkış-2 FI1 girişi aktif olduğunda çıkış verir.
108	FO3 SERBEST ÇIKIŞ 3	Serbest çıkış-3 FI1 girişi aktif olduğunda çıkış verir.
109	ML Simulatör	ML şalteri simülasyon modu çıkışı. ML1 ve ML2 girişlerini simüle eder.
110	Omar EVS Soft Stop	Omar hidrolik yumuşak duruş valf çıkışı. Bu çıkış, yukarı yönde durmada [C24] zaman parametresi tarafından kontrol edilir.
111	Omar EVD-HI	Omar Hidrolik Asansör VVVF sürücüsü HI valf çıkışı
112	Omar EVD-HDU	Omar Hidrolik Asansör VVVF sürücüsü HDU valf çıkışı
113	AMI-100 Bobini	Bu çıkış AMI-100 cihazının bobinini kontrol eder.
114	Kırmızı Işık - AMI	Bu çıkış, AMI-100 cihazının kırmızı ışığını kontrol eder.
115	Yeşil Işık - AMI	Bu çıkış, AMI-100 cihazının yeşil ışığını kontrol eder.

KOD	ÇIKIŞ TANIMLARI	AÇIKLAMA
116	Kapı Reset Bobini	Bu çıkış kapı kontak bobinini resetlemesi için kullanılır. 14.2 ye bakınız.
117	Kontaktör Kontakı 2	Motor Kontaktör Çıkışı 2 Bu, çıkış kodu 25 ile aynı fonksiyona sahiptir fakat bu çıkış U7-Fren testi esnasında pasif kalır. Test esnasında SGD bobininin aktif olmasını engeller.
118	REVİZYON YANGIN ALARMI	EN81-73 standardında, revizyon modunda iken yangın girişlerinden biri aktif edilirse bu çıkış aktif olur.
119	MAKSİMUM YÖN DEĞİŞTİRME	Yön değiştirme sayacı PB-MAKS. YÖN DEĞİŞİMİ parametresinde tanımlanan limiti aştığında bu çıkış aktif olur.
120	KABİN HABERLEŞMESİ VAR	Kumanda kartı, kabin kartından mesaj alırken bu çıkış aktif olur. Eğer kabin kumandası ile haberleşme yok ise (Hata 18) o zaman bu çıkış 3 saniyelik pasif olur ve daha sonra tekrar aktif hale gelir.
121	ALARM	Kabin kasedinde veya kabinüstü kartındaki ALARM butonuna basıldığında çıkış aktif olur.
122	DIK-ALARM	DIK-girişi, 0'dan 1'e veya 1'den 0'a durum değiştirdiğinde bu çıkış 60 saniye boyunca aktif olur.

#### 4.4) ÇIKIŞLARIN TANIMLANMASI

Herhangi bir çıkış terminalini programlamak için aşağıdaki yolu takip ederek çıkış tanımları menüsüne gitmeniz gerekir:

ana menu [ENT] -> M2-AYARLAR -> P6->ÇIKIŞ TANIMLARI.

Bu kısımda aşağıdaki ekran görünecektir:

```
NORMAL KUMANDA
S1:      (4)
```

Bu ekrana göre "NORMAL KUMANDA" olan çıkış işlevi 4, çıkış terminali S1'e atanmıştır. Bu kısımdaki ikinci satır ise çıkış terminalini (sol tarafta) ve atanan çıkış işlevi 4'ü (sağ tarafta) gösterir. Çıkış işlevini yazılı olarak "NORMAL KUMANDA" ibaresiyle görebilirsiniz.

Ayarlamak istediğiniz çıkış terminalinin ayarları için önce terminali YUKARI ve AŞAĞI tuşları ile seçin.

AŞAĞI

```
KAT HIZASINDA
S2:      (15)
```

AŞAĞI

MOTOR KONTAKTOR 1

S3: (25)

Çıkış terminali ekrana geldiğinde, değişiklik yapmak için ENT tuşuna basın.

MOTOR KONTAKTOR 1

S2 ?000025

Ekrandaki çıkış işlevi değerinin ayar moduna geçtiğini göreceksiniz. Şimdi onu bir başka çıkış işlevine değiştirebilirsiniz. ENT tuşuna basarak onayladığınızda bu çıkış terminaline yeni çıkış işlevi atanacaktır. Herhangi bir noktada ESC tuşuna basarak hiçbir kaydı değiştirmeden ekrandan ayrılabilirsiniz.

## BÖLÜM 5- 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-ANA PARAMETRELER:** Bu parametreler Axx gibi "A" önekiyle simgelenir. Ana parametreler asansörün tipini ve temel işlevlerini tanımlar. Bu parametreler sadece asansör hareketsizken değiştirilebilir.

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

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

**P4-KAT AYARLARI:** Kat ayarlarında ekranlar, hangi taraftaki kapıların açılacağı vb. gibi tüm katlarla ilgili ayarlar saklanır.

**P5-BAKIM ZAMANI:** Bir sonraki bakım tarihi burada saklanır.

**P6-ÇIKIŞ TANIMI:** Bu parametrelerde programlanabilir çıkış ayarları saklanır.

**P7-GİRİŞ TANIMI:** Bu parametrelerde programlanabilir giriş ayarları saklanır.

**P8-TARİH / SAAT:** Bu parametrelerde saat ve tarih ayarları saklanır.

**P9-SERVİSLER:** Bu menüde kullanıcı için özel parametreler saklanır.

**P0-MAKSİMUM KALKIS:** Bu parametrede bir sonraki bakıma kadar yapılacak maksimum kalkış sayısı saklanır.

**PA-ASANSÖR NO:** Asansöre uzaktan erişim için kullanılan asansör numaraları burada saklanır.

### 5.1) P1-ANA PARAMETRELER

Ana parametrelerde yapılacak tüm değişiklikler için asansör sabit (hareketsiz) modda olmalıdır.

#### [A01] DURAK SAYISI

2...64

Bu parametrede asansörün durak sayısı saklanır.

## [A02] TRAFİK SİSTEMİ

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

## [A03] ASANSÖR TÜRÜ

1	<u>Tek Hızlı Asansör</u>
2	<u>Çift Hızlı Asansör</u>
3	<u>Hidrolik Asansör</u>
4	<u>AE-LIFT</u>
5	<u>VVVF2</u>
6	<u>FUJILIFT</u>

## [A04] KAPI TÜRÜ

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

## [A05] KAT SEÇİCİ

0	<u>Sayıcı Mono</u> Kabin konum tespiti için tek durumlu manyetik şalterler kullanılır.
1	<u>Sayıcı Bi-stable</u> Kabin konum tespiti için iki durumlu manyetik şalterler kullanılır.
2	<u>Artımsal Enkoder</u> Kabin konum tespiti için artımlı enkoder kullanılır.
3	<u>Mutlak Enkoder</u> Kabin konum tespiti için mutlak enkoder kullanılır.



### [A06] KÖPRÜLEME

0	<u>Aktif Değil</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 tek yönlü olarak çalışır.
1...8	<u>Grup Numarası</u> Asansör bir grup asansör dahilinde çalışır. Asansörün grup numarası A07'de belirlenir.

### [A08] KAPI SAYISI

1	<u>1 Kapı</u> Bir adet kabin kapısı vardır.
2	<u>2 Kapı</u> İki adet kabin kapısı vardır. Aşağıdaki menüden her kat için kapıların açılma yönü seçiminizi yapın. <u>ana menu</u> [ENT] -> M2-AYARLAR --> P4-KAT AYARLARI -> K2-KAPI 1 <u>ana menu</u> [ENT] -> M2-AYARLAR --> P4-KAT AYARLARI -> K3-KAPI 2

### [A09] HABERLEŞME

0	<u>Kabin Seri</u> Kabin ve anakart arasındaki haberleşme seridir. Kat çağrılar ve sinyaller ALPK kartında paraleldir.
1	<u>Full Seri</u> Kabin ve kat butonyerleri seri haberleşmelidir.

### [A10] HEDEFE OLAN MESAFEYİ HESAPLAMA

0	<u>Kat Numarası</u> Hedefe olan mesafeyi hesaplamak için kat numaraları referans alınır. Bu yüzden her kat için sadece tek bir konum referansı vardır.
1	<u>Mesafe</u> Hedefe olan mesafeyi hesaplamak için <b>enkoder palsları</b> referans alınır. Bu sayede bir kata olan mesafeye dair mm hassaslığında birçok referans vardır. Daha detaylı bir açıklama için 8.4.3. numaralı kısma bakınız.

## [A11] YÜKSEK HIZ

0	<u>Yok</u> Yalnızca iki kullanım hızı mevcuttur. Bu hızlar HIZLI ve YAVAŞ'tır.
1	<u>3. Hız Var</u> Bu seçenek kabin hızının 1m/sn.nin üzerinde olduğu değişken hızlı asansörlerde (A03>3) kullanılır. Bu asansörlerde yavaş, hızlı ve yüksek hız (3.Hız) bulunur. Bu seçenek tercih edildiğinde HU anahtarı en üst kattan bir kat alta ve HD anahtarı da en alt kattan bir kat üste yerleştirilmelidir. Bu anahtarların amacı, asansörün kuyunun son katlarına 1m/sn. veya daha yüksek bir hızla girmesini önlemek için kabini yüksek hızdan (3.Hız) orta hıza (hızlı) yavaşlatmaktır. Eğer bu seçim HU ve HD bağlanmadan yapılırsa bir hata mesajı (21) raporlanır.
2	<u>4. Hız Var</u> Bu seçenek kabin hızının 1.6 m/sn.nin üzerinde olduğu değişken hızlı asansörlerde (A03>3) kullanılır. Bu asansörlerde yavaş, hızlı, yüksek (3.Hız) ve ultra (4.hız) hız bulunur. Bu seçenek tercih edildiğinde HU anahtarı en üst kattan bir kat alta ve HD anahtarı da en alt kattan bir kat üste yerleştirilmelidir. Bu anahtarların amacı, asansörün kuyunun son katlarına 1m/sn. veya daha yüksek bir hızla girmesini önlemek için kabini yüksek hızdan (3.Hız) orta hıza (hızlı) yavaşlatmaktır. Eğer bu seçim HU ve HD bağlanmadan yapılırsa bir hata mesajı (21) raporlanır.

## [A12] GİRİŞ KATI

0...8	Bu parametrede, eğer varsa giriş katının altındaki kat (lar)ın sayısı saklanır.
-------	---------------------------------------------------------------------------------

## [A13] EV ASANSÖRÜ

0	<u>Normal Asansör</u> Asansör, EN81-20/50'i standardına uygun şekilde normal asansör olarak hizmet verir.
1	<u>Ev Asansörü</u> Asansör <b>ev asansörü</b> olarak çalışır. Bu durumda asansör basit tuş basma asansörü olarak işlev görür ve tüm seyahatler çağrı butonuna basılı tutulduğu sürece devam eder. Eğer çağrı butonu bırakılırsa hareket derhal durur. Ancak kat çağrıları için herhangi bir kısıtlama yoktur.

## [A14] EKSİK ALT KAT (GRUP ASANSÖR)

0...5	Bu parametre grup işlemleri için kullanılır. Eğer asansör, diğer asansörlerden farklı olarak alttaki tüm katlara gitmiyorsa, alt katların sayısındaki fark bu parametrede kaydedilmelidir. Bu şekilde grup haberleşmesindeki kat bilgisi normal hale getirilebilir. 8.1. numaralı kısma bakınız.
-------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

## [A15] EKSİK ÜST KAT (GRUP ASANSÖR)

0...5	Bu parametre grup işlemleri için kullanılır. Eğer asansör, diğer asansörlerden farklı olarak üstteki tüm katlara gitmiyorsa, üst katların sayısındaki fark bu parametrede kaydedilmelidir. Bu şekilde grup haberleşmesindeki kat bilgisi normal hale getirilebilir. 8.1. numaralı kısma bakınız.
-------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[A16] UCM ELEMANI**

0	<u>Mevcut Değil</u> <u>UCM cihazı yok.</u>
1	<u>Dişlisiz Makine</u> Asansörde dişlisiz makinesi kullanıldığında seçilmelidir. Fren kontaktarının izlemesi yapılır. BR1 ve BR2 girişleri tanımlanmalı ve fren kontaklarına bağlanmalıdırlar.
2	<u>Redüktörlü Makine</u> Asansörde redüktörlü makine kullanıldığında seçilmelidir. UCM kontrolü hız regülatörü bobini üzerinden yapılır. SGO ve SGC kontakları izlenir.
3	<u>Aşağı Güvenlik Valfi</u> Bu seçenek hidrolik asansörlerde aşağı yönde güvenlik valfi kullanıldığında seçilmelidir.
4	<u>BUCHER i-Valve</u> Bu seçenek hidrolik asansörlerde Bucher I-Valve kullanıldığında seçilmelidir.
5	<u>OMAR HI-Valve</u> Bu seçenek hidrolik asansörlerde OMAR HI-Valve kullanıldığında seçilmelidir.
6	<u>GMV NGV-A3</u> Bu seçenek hidrolik asansörlerde GMV NGV-A3 kullanıldığında seçilmelidir.
7	<u>GMV3010/2CH+A3</u> Bu seçenek hidrolik asansörlerde GMV3010/2CH+A3 kullanıldığında seçilmelidir.
8	<u>OMAR-HEVOS Valve</u> Bu seçenek hidrolik asansörlerde OMAR-HEVOS kullanıldığında seçilmelidir.

**[A17] SEVİYELEME KONTROLU**

0	<u>MKU ve MKD</u> Seviyeleme hareketini başlatmak ve bitirmek için MKU ve MKD şalterleri kullanılır.
1	<u>ENKODER</u> Seviyeleme hareketini başlatmak ve bitirmek için enkoder palsları kullanılır.

**[A18] KABİN CAN KANALI**

0	<u>CAN0</u> Kabin ve ALSK / ALPK haberleşmesi için CAN0 kullanılır.
1	<u>CAN1</u> Kabin ve ALSK / ALPK haberleşmesi için CAN1 kullanılır.
2	<u>CAN2</u> Kabin ve ALSK / ALPK haberleşmesi için CAN2 kullanılır.

**[A19] KAT CAN KANALI**

0	<u>CAN0</u> Kat panel haberleşmesi için CAN0 kullanılır.
1	<u>CAN1</u> Kat panel haberleşmesi için CAN1 kullanılır.
2	<u>CAN2</u> Kat panel haberleşmesi için CAN2 kullanılır.

**[A20] GRUP CAN KANALLARI**

Sadece grup için seçilen CAN-portu üzerinden grup haberleşmesi mümkündür. Grup haberleşmesinin tanımlandığı port üzerinden diğer cihazlarla haberleşme tanımlanamaz. Bu sınırlama sadece grup haberleşmesi içindir. Grup haberleşmesinin olmadığı ve asansörün simplex olduğu durumda A20=3 seçiniz.

1	<u>CAN1</u> Grup haberleşmesi için CAN1 kullanılır.
2	<u>CAN2</u> Grup haberleşmesi için CAN2 kullanılır.
3	<u>AKTİF DEĞİL</u> Grup işlemi yok

### [A21] ENKODER CAN KANALI

Kabin pozisyon bilgisi için mutlak enkoder kullanıldığında A21 bu enkoderin bağlı olduğu CAN kanalını tanımlar.

0	<u>CAN0</u> Mutlak enkoder haberleşmesi için CAN0 kullanılır.
1	<u>CAN1</u> Mutlak enkoder haberleşmesi için CAN1 kullanılır.
2	<u>CAN2</u> Mutlak enkoder haberleşmesi için CAN2 kullanılır.
3	<u>AKTİF DEĞİL</u> Enkoder haberleşmesi kullanılmıyor.

### [A22] DCP-KANALI

Bu sürümde kullanılmamaktadır.

### [A23] KUYU DİBİ KARTI

0	<u>YOK</u> Kuyu dibi fonksiyonları paralel çalıştırılıyor
1	<u>VAR</u> Seri haberleşmeli Kuyu Dibi kartı kullanılıyor.

### [A24] PAWL CİHAZI

0	<u>PASİF</u> PAWL cihazı kullanılmıyor.
1	<u>PAWL NS 40/50</u> PAWL NS 40/50 model PAWL cihazı kullanılıyor.
2	<u>PAWL NS 70/100</u> PAWL 70/100 model PAWL cihazı kullanılıyor.

### [A25] MECHANICAL CAM

0	<u>YOK</u>
1	<u>AKTİF</u> Çarpma kapılar için mekanik lir kullanılmaktadır.

## 5.2) P2-YARDIMCI PARAMETRELER

### [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_[B12] 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. <u>Bu sayı</u> _[B12] parametresinde belirlenen değerdir. Sistem 5 dakika sonra otomatik olarak normal moda döner.

### [B02] HATADA DEVAM

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

**[B03] PARK TANIMI**

0	<u>Park Durağı Yok</u> Tanımlanmış bir park katı yok.
1	<u>Park Katı Var, Kapı Kapalı</u> Kabin ışığı söndükten sonra [C25] te belirlenen süre içinde hiçbir çağrı gelmezse, asansör [B04] parametresinde belirlenmiş olan park katına gider. Kabin park katında [B04] kapılar <b>kapalı şekilde</b> bekler.
2	<u>Park Katı Var, Kapı Açık</u> Kabin ışığı söndükten sonra [C25] te belirlenen süre içinde hiçbir çağrı gelmezse, asansör [B04] parametresinde belirlenmiş olan park katına gider. Kabin park katında [B04] kapılar <b>açık şekilde</b> bekler. <b>Uyarı: Bu seçenek EN81-20/50 ile uyumlu değildir.</b>
3	<u>Park Katı Var, Kapılar Kapalı, PIN Giriş Kontrollü</u> Kabin ışığı söndükten sonra [C25] parametresinde tanımlanan süre içerisinde hiçbir çağrı alınmıyorsa, PIN girişi(84) aktif olduğunda asansör, [B04] parametresinde tanımlanan park katına gider. Kabin kapıları kapalı olarak park katında [B04] bekler.
4	<u>Park Katı Var, Kapılar Açık, PIN Giriş Kontrollü</u> Kabin ışıkları söndükten sonra [C25] parametresinde tanımlanan süre içerisinde hiçbir çağrı alınmıyorsa, PIN girişi(84) aktif olduğunda, asansör [B04] parametresinde tanımlanan park katına gider. Kabin kapıları açık olarak park katında [B04] bekler. <b>Uyarı: Bu seçenek EN81-20/50 ile uyumlu değildir.</b>

**[B04] PARK KATI**

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

**[B05] YANGIN KATI 1**

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

**[B06] MAKSİMUM İÇ KAYIT**

1...64	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.
--------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[B07] SERVİS KODU**

0	Bu parametre yalnızca servis amaçlı kullanılır. Daima 0 olarak bırakınız.
---	---------------------------------------------------------------------------

**[B08] 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.

**[B09] KAPI AÇIK BEKLEME**

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

**[B10] UZAK RAPORLAMA**

0	<u>Aktif Değil</u>
1	<u>PC HABERLEŞMESİ</u>
2	<u>GSM SMS</u> Bir hata sonrası sistem belirlenen telefon numarasına bir SMS gönderir.
3	<u>GSM ARAMA</u> Bir hata sonrası sistem belirlenen numarayı arar ve 5 saniye sonra çağrıyı sonlandırır.
4	<u>HATA&gt; ARA ALR&gt; SMS</u> Sistem bir hata durumunda belirlenen numarayı arar ve Alarm üzerine bir SMS gönderir.
5	<u>HATA&gt; SMS ALR&gt; ARA</u> Sistem bir hata durumunda belirlenen numaraya bir SMS gönderir ve Alarm üzerine telefonu arar.

**[B11] LİSAN/LANGUAGE**

Bu parametre LCD ekrandaki menülerde kullanılan dilleri gösterir.

0	<u>Turkish / Türkçe</u>
1	<u>English / İngilizce</u>
2	<u>German / Deutsch</u>
3	<u>Greek / Ellhnika</u>
4	<u>Russian / Россия</u>
5	<u>French / Francais</u>
6	<u>Spanish / Espanol</u>

**[B12] MAKSİMUM HATA SAYISI**

1...100	6, 12, 13, 27, 61, 62, 70, 28, 44, 38, 88, 89, 91, 41, 65, 82, 66,67, 50, 73, 74 ve 75 hata kodlarından birine sahip hata meydana geldiğinde ve bu parametrede belirlenen sayı kadar tekrarlandığında sistem bloke olur.
---------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[B13] SP1-SERİ PORT 1****[B14] SP2-SERİ PORT 1**

Bu parametrelerde seri bağlantı noktası SP1 ve 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>reserve</u>
3	<u>GSM MODEM</u> SP1'e GSM modem bağlı.

**[B15] ELLE KUMANDA HIZ SEÇİMİ**

0	<u>REV-JOG PASİF</u> Çıkış No: 33 Elle Kumanda Hareket modunda aktif olmaz. Çıkış No:105 ile Elle kumanda modunda harici hız sürülebilir.
1	<u>REV-JOG AKTİF</u> Çıkış No.33 Elle Kumanda Hareket modunda aktif olur. Elle kumanda hareket hızı Revizyon hızı ile aynıdır.

### [B16] BUTON ARIZA KONTROLÜ

0	<u>PASİF</u> Bu işlev etkin değil.
1	<u>AKTİF</u> <b>Paralel bağlantılı</b> sistemde herhangi bir kat tuşu 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 tuşu yeniden okumaya başlar.

### [B17] DIŞ KUMANDA İPTAL

0	<u>Diş Kumanda Açık</u> Kat çağrılarına izin verilir.
1	<u>Diş Kumanda İptal</u> Kat çağrıları iptal edilir.

### [B18] İKİ KAPI SEÇİMİ

0	<u>YOK</u> İki adet kabin kapısı olduğunda her kapı için açılma katları Kat Parametreleri kısmında (K1 ve K2) belirlenmiştir. Her kapı kat parametrelerindeki ayarlara göre açılır.
1	<u>GİRİŞLERDEN</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.

### [B19] UCM HATA BLOKE

0	<u>BLOKE OLABİLİR</u> UCM hataları (64, 68, 69 ve 72 hata numaralı hatalar) asansörü bloke edecektir.
1	<u>BLOKE OLAMAZ</u> UCM hataları (64, 68, 69 ve 72 hata numaralı hatalar) asansörü bloke etmeyecektir. <b>Uyarı: bu seçenek sadece kurulum, tamir ve bakım amaçları için kullanılabilir. Mevcut asansör standartlarına göre bu parametre normal kullanım için 0'a ayarlanamaz.</b>

### [B20] REVİZYON HIZI

0	<u>Hızlı (Hidrolik)</u> Bu seçenek sadece hidrolik asansörlerde ayarlanabilir. Revizyon modu hızı, hızlı olarak seçilir.
1	<u>Yavaş</u> Revizyon modunda hız, yavaş hız olarak seçilir.
2	<u>Sadece Yön</u> Revizyon modunda bir hareket komutu verildiğinde sadece hareket yönü komutuyla ilgili çıkış ayarlanır, hızlı veya yavaş hız aktif hale gelmez.

### [B21] TERMOMETRE

Bu parametre makine odası sıcaklığı bilgisinin nasıl alınacağını belirler.

0	<u>Isı Kontrolü Yok</u> Makine odası sıcaklığı takip edilmeyecektir.
1	<u>Kart Üzerinden</u> Makine odası sıcaklığı bilgisini edinmek için ALC anakartı üzerindeki sıcaklık detektörü kullanılacaktır. İzin verilen makine odası sıcaklık aralığı, B42 minimum sıcaklığı B43 ise maksimum sıcaklığı tanımlayacak şekilde B42 ve B43 parametrelerinde belirlenir. Ölçülen sıcaklık izin verilen aralığın dışındaysa her türlü hareket isteği yasaklanır.
2	<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.

**[B22] YÖN OKLARI**

0	<u>Yön Okları</u> Kat kasetlerindeki oklar asansörün <b>hareket yönünü</b> gösterir.
1	<u>SONRAKİ HAREKET</u> Kat kasetlerindeki oklar asansörün <b>bir sonraki hareket yönünü</b> gösterir.

**[B23] PTC KONTROLÜ**

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

**[B24] FAZ KONTROLÜ**

Bu parametrede 3-fazlı hat girişlerinin nasıl işleme konması gerektiği belirlenir.

0	<u>FAZ KONTROLÜ YOK</u> 3-fazlı hat girişleri için kontrol yürütülmeyecektir.
1	<u>Kart Üzerinden</u> 3-faz kontrolünü yürütmek için ALC anakartı üzerindeki L1/R, L2/S ve L3/T girişleri kullanılır.
2	<u>FKI Girişinden</u> 3-faz kontrolünü yürütmek için FKI giriş işlevine atanan giriş terminaline bağlanacak bir harici faz detektörü kullanılır.
3	<u>Tek Faz Kontrol</u> L1/R, L2/S ve L3/T terminallerinin iki tanesinin gerilimi 220-240V AC ise sistem çalışır, aksi halde bir faz hatası oluşturulur ve sistem durur.
4	<u>Sıra Kontrolü Yok</u> 3-faz kontrolünü yürütmek için L1/R, L2/S ve L3/T girişleri kullanılır. Bu seçenek sadece asansör tipi (A03) için 3'ten büyük bir değer seçildiğinde tercih edilebilir.

**[B25] HİDROLİK DURUŞ STİLİ**

0	<u>Valf-Motor Gecikmesi</u> Hidrolik asansör kullanımında bir durma komutu işleme alındığında valfler derhal devre dışı bırakılır. Motor ise [C20] parametresinde belirlenen bir zaman sonrasında durdurulur.
1	<u>Motor-Valf Gecikmesi</u> Hidrolik asansör kullanımında bir durma komutu işleme alındığında motor derhal devre dışı bırakılır. Valfler ise [C18] parametresinde belirlenen bir zaman sonrasında durdurulur.

**[B26] STOP YOKKEN KAPI**

0	<u>Kapılar Pasif</u> Kapı sinyalleri pasif duruma geçer. Kapı kartına aç/kapa sinyalleri gitmez.
1	<u>Kapılar Açık</u> Kapı sinyalleri aktif durumdadır.

**[B27] EKRAN AYDINLATMA**

0	<u>Otomatik Kapama</u> Enerji tasarruf modu. ALC ana kartındaki LCD ekranın arka ışık aydınlatması kullanılmadığı zaman kapatılır.
1	<u>Sürekli Açık</u> ALC anakartı üzerindeki LCD ekranın arka ışık aydınlatması daima AÇIK'tır.
2	<u>Sürekli Kapalı</u> ALC anakartı üzerindeki LCD ekranın arka ışık aydınlatması daima KAPALI'dır.



### [B28] KURTARMA HIZI

Bu parametrede, kurtarma modunda bir hareket komutu yerine getirilirken motor sürücüsü için hız çıkışlarının durumları belirlenir.

0	<u>Hızlı + Revizyon</u> Hem hızlı hem de revizyon çıkışları aktif haldedir.
1	<u>Hızlı</u> Sadece hızlı çıkışı aktiftir.
2	<u>Yavaş</u> Sadece yavaş çıkışı aktiftir.
3	<u>Yavaş + Revizyon</u> Hem yavaş hem de revizyon çıkışları aktif haldedir.

### [B29] KAT ANONS

0	<u>Var</u> AFM kartı var. Kat anonsu var
1	<u>Yok</u> Kat anonsu yok

### [B30] SIFIRLAMAYA GİT

0	<u>Pasif</u> Sistem yeniden başlatıldıktan sonra kat bilgisini sıfırlamak için hareket etmez.
1	<u>Aktif</u> Sistem ilk açıldığında kat bilgisini sıfırlamak için en alt ya da en üst kadar gider. Bu parametre kat seçici [A05<3] mutlak enkoder seçilmesi halinde aktif değildir.

### [B31] 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 8.3. numaralı kısımda detaylı olarak açıklanmaktadır.

Bu parametre öncelik kontrolü işlemi sırasında sıfır olmalıdır. Ne var ki öncelik kontrolü durumunda bile, öncelikli seyahatte kullanılacak anahtarların sisteme tanıtılması için bir kereliğine sıfırdan büyük bir değer sisteme girilmelidir.

0	<u>Yok</u> Kimlik kontrol sistemi aktif değil. Kimlik kartları sistem tarafından okunamaz.
1	<u>Kabin</u> Kimlik kontrol sistemi aktif değil. Kimlik kartları sadece kabinde okutulabilir.
2	<u>Kabin + Tablo</u> Kimlik kontrol sistemi aktif değil. Kimlik kartları sadece kabinde ve kontrol kartından okutulabilir.
3	<u>Kabin+Tablo+RS232</u> Kimlik kontrol sistemi aktif değil. Kimlik kartları herhangi bir yerden okutulabilir.
4	<u>PWS Girişi</u> Giriş tanımlarından PAS terminali (kabin izin) aktif edildiğinde, kabinden sınırlandırılmış katların erişimini açar.

### [B32] GONG SEÇİMİ

Bu parametre Gong sinyalinin nasıl uygulanacağını belirler.

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 yoktur.

### [B33] 1. VİP 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.
--------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[B34] 2. VİP KATI**

0...63	VP2 giriş işlevine atanan giriş terminali aktif hale geldiğinde asansör derhal bu parametrede belirlenen kata doğru hareket eder. VİP 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.
--------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[B35] 3. VİP 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.
--------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[B36] VVVF SEVİYE HIZI**

Bu parametrede asansör tipi 3'ten yüksek asansörlerde SEVİYELEME hareketi için kullanılan hız belirlenir.

0	<u>Yavaş Hız</u> Seviyeleme hızı yavaş hızdır.
1	<u>Özel Tanım</u> Seviyeleme hareketi için sadece hareket yönü çıkışları (RU/RD) yürütülür. Buna paralel olarak hareket süresi boyunca çıkış işlevi 23 aktif hale getirilir. Seviyeleme hareketi için invertörde özel bir hız seçimini mümkün kılmak amacıyla herhangi bir çıkış terminali 23'e ayarlanabilir.

**[B37] UCM TEST ŞEKLİ**

Bu parametrede UCM cihazının kontrolünün periyodik olarak nasıl yürütüleceği belirlenir.

1	<u>Kalkış Sayısı</u> UCM cihazı belirlenen sayıda kalkıştan sonra kontrol edilecektir.
2	<u>Günlük Kontrol</u> UCM cihazı belirlenen zamanda günlük olarak kontrol edilecektir.

**[B38] KABİN DİSPLAY ÇIKIŞI**

Bu parametrede kabin kumanda kartı (SCB) üzerine takılan SDE kartının dijital çıkışların sürüş şekli belirlenir.

0	<u>7 Segment</u> Dijital çıkışlar 7 segmentli ekran bilgisi şeklindedir.
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 + Ok</u> Dijital çıkışlar 7 segmentli ekran bilgisi ve hareket yönü okları şeklindedir.

**[B39] KAT DISPLAY ÇIKIŞI**

0	<u>7 Segment</u> Dijital çıkışlar 7 segmentli ekran bilgisi şeklindedir.
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.

**[B40] YANGIN KATI 2**

0...63	Yangın 2 giriş işlevine atanan giriş terminali aktif olduğunda kabin derhal bu parametrede belirlenen kata hareket eder.
--------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[B41] ÖNCELİK SİSTEMİ**

0	<u>Pasif</u> Öncelik sistemi aktif değil.
1	<u>Aktif</u> Öncelik sistemi aktif.

**[B42] MAKİNA ODASI MİNİMUM SICAKLIĞI**

0...9	Bu parametrede belirlenen değer, kabinin çalışmaya devam etmesi için gerekli minimum sıcaklığı tanımlar.
-------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[B43] MAKİNA ODASI MAKSİMUM SICAKLIĞI**

30...60	Bu parametrede belirlenen değer, kabinin çalışmaya devam etmesi için gerekli maksimum sıcaklığı tanımlar.
---------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[B44] MK GECİKMESİ**

0...90	Bu parametrede, durdurma manyetik şalteri sistem tarafından okunduktan sonra durma sürecindeki gecikmeyi tanımlar. Bu parametredeki bir birim 30 milisaniyelik bir gecikmeye karşılık gelir. Parametre birimi 30 milisaniyedir. Parametre 0'a ayarlandığında bu işlev devre dışı kalır. Maksimum değer olan 90 ise 2.7 saniyelik bir gecikme sağlar.
--------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[B45] EKS MK GECİKMESİ**

0...120	Bu parametrede, durdurma manyetik şalteri sistem tarafından okunduktan sonra durma sürecindeki gecikmeyi tanımlar. Bu parametredeki bir birim 30 milisaniyelik bir gecikmeye karşılık gelir. Parametre birimi 30 milisaniyedir. Parametre 0'a ayarlandığında bu işlev devre dışı kalır.
---------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

#### [B46] YANGIN STANDARDI

0	<u>EN81-73</u> Bir yangın sinyali alındığında sistem EN81-73 Yangın Standardına uygun olarak işlev görür.
1	<u>EN81-72</u> Bir yangın sinyali alındığında sistem EN81-72 Yangın Standardına uygun olarak işlev görür. Kabin panelindeki anahtarlı işlemler dahil edilmez.
2	<u>EN81-72 Kabin Anahtarı</u> Bir yangın sinyali alındığında sistem EN81-72 Yangın Standardına uygun olarak işlev görür. Kabin panelindeki anahtarlı işlemler dahil edilir.
3	<u>EN81-72 Rusya Standardı</u> Bir yangın sinyali alındığında sistem Rus Standardı değişiklikleri de dahil EN81-72 Yangın Standardına uygun olarak işlev görür. Kabin panelindeki anahtarlı işlemler dahil edilir.
4	<u>EN81-73 Bloke</u> Bir yangın sinyali alındığında sistem EN81-73 Yangın Standardına uygun olarak işlev görür. Yangın girişi devre dışı olunca (yangın yok) asansör bloke olur ve manuel olarak sıfırlanmadan normal moda geçmez. Manuel sıfırlama için revizyon moduna geçilebilir veya güç kapatılabilir.

#### [B47] SIFIRLAMA ANAHTARI

Bu parametre, eğer mecburi yavaşlama bölgesinde birden fazla kat bulunuyorsa, 871 ve 872 konumlarındaki sıfırlama şalterleri varlığını tanımlar.

0	<u>Pasif</u> A05'in 3'ten düşük olduğu durumlarda tüm kat seçici türlerinde sıfırlama şalterleri olarak 817 ve 818 kullanılır.
1	<u>Aktif</u> 817/KSR1'in altında veya 818/KSR2'nin üstünde bir kattan fazla varsa sistem alt sıfırlama şalteri için giriş işlevi 917'yi ve üst sıfırlama şalteri için ise 918'i kullanır. 817 ve 818 hız sınırı şalterleri olarak hizmet vermeye devam ederler.

#### [B48] LCD 2. HARF SETİ

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

#### [B49] SEVİYELEME MOTORU

Bu parametre yalnızca hidrolik asansörlerde kullanılır, ekstra bir seviyeleme motorunun varlığını tanımlar.

0	<u>Yok</u> Seviyeleme motoru yoktur.
1	<u>Var</u> Seviyeleme motoru vardır. Sadece seviye hareketi durumunda aktif hale gelecektir.

#### [B50] CNT DENETİMİ

Bu parametrede kontaktörlerin kontrol edilme şekli tanımlanır.

0	<u>Denetleme Yok</u> Kontaktör kontrolü yapılmaz. <b>Uyarı: bu seçenek sadece kurulum, tamir ve bakım amaçları için kullanılabilir. Mevcut asansör standartlarına göre bu parametre normal kullanım için 0'a ayarlanamaz.</b>
1	<u>Denetleme Var</u> Kontaktör kontrolü sürekli olarak yerine getirilir.
2	<u>Aşağı Pasif</u> Kontaktör kontrolü sadece yukarı yönlü harekette uygulanır. Bu seçenek yalnızca hidrolik asansörlerde tercih edilebilir.

**[B51] FOTOSEL BAYPAS**

0	<u>Pasif</u> Fotosel baypas işlemi gerçekleştirilmez.
1	<u>AKTİF-1/KK Yok</u> Fotosel baypas işlemi gerçekleştirilir. Fotosel baypas işleminde kapı operatörü için sadece YAVAŞ KAPAMA çıkış işlevi mevcuttur. Aynı zamanda zaman parametreleri için C07 ve C08'e bakınız.
2	<u>AKTİF-2/KK Var</u> Fotosel baypas işlemi gerçekleştirilir. Fotosel baypas işleminde kapı operatörünün kapıyı kapatması için YAVAŞ KAPAMA çıkış işleviyle beraber kapı kapama komutu da gönderilir. Aynı zamanda zaman parametreleri için C07 ve C08'e bakınız.

**[B52] YAVAS MOTOR SÜRESİ**

0	<u>Bloke Olabilir</u> C06 kat geçme süresi aşıldığında sistem bloke olur.
1	<u>Bloke Olamaz</u> C06 kat geçme süresi aşıldığında sistem bloke olmaz.

**[B53] PANİK KATI**

<b>0...64</b>	PNB girişi aktif olduğunda asansör bu parametrede tanımlanan kata gider.
---------------	--------------------------------------------------------------------------

**[B54] KURULUM MODU**

Bu parametre sistemin ilk kurlumunu kolaylaştırmak için uygulanmıştır. Bu modu aktif etmek için system revizyon modunda olmalıdır. Bu mod aktif olduğunda bazı girişleri engeller. Kumanda kartı normal moda geçtiğinde veya tekrar enerjilendirildiğinde bu parametre otomatik olarak [B54=0] olur.

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.

**[B55] REVİZYON HAREKETİ**

Bu parametre revizyonda hareketin kuyu sınırlarında nerede durdurulacağını belirler.

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

**[B56] KAPI AÇ DENETİMİ**

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

0	<u>Sürekli Denetle</u> Kapıların açılıp açılmadığı her açma komutundan sonra sürekli olarak denetlenir.
1	<u>İlk Açmada Denetle</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 system bloke edilir.
2	<u>Denetim Yapma</u> Kapıların açılıp açılmadığı denetlenmez. <b>EN81-20/50 Standardına uygun değildir!</b>

### [B57] EKS ÇIKIŞ KATI

Bu parametre kurtarıcı modundaki iken asansörün hangi kata gideceğini belirler.

0	<u>Uygun Kat</u> Asansör ağırlık dengesine göre kalkışı daha uygun olan bir alt veya üst kata gider.
1	<u>En Alt Kat</u> Asansör kurtarma modunda en alt kata gider. <b>Uyarı: Bu uygulamanın elektrikli asansörde çalışabilmesi için Asansör boş kabin ile aşağı yönde kuyu boyunca hareket ettirebilecek enerjiye sahip bir güç kaynağı kullanılmak zorundadır.</b>

### [B58] AMI-100 CİHAZI

Bu parametre EN81-21 uygulamalarında AMI-100 cihazının kullanılıp kullanılmadığını kontrol eder.

0	<u>Kullanılmıyor</u> AMI-100 cihazı kullanılmıyor.
1	<u>Kullanılıyor</u> AMI-100 cihazı kullanılıyor.

### [B59] KÖPRÜLEME BLOKE

Bu parametre 45 nolu hata çıktığında sistemin bloke olup olmayacağını kontrol eder.

0	<u>Bloke Olabilir</u> Sistem 45 no'lu hatada bloke olup servis dışına geçer.
1	<u>Bloke Olamaz</u> Sistem 45 no'lu hatayı kayıt eder fakat bloke olmaz.

### [B60] SDE ÇIKIŞ

Bu parametre SDE kartının çalışma tipini seçer.

0	<u>Çıkış E1-E7</u> SDE kartı programlanabilir output olarak çalışır.
1	<u>7 Segment</u> SDE kartı 7 segment çıkışı O1-A, O2-B, O3-C, O4-D, O5-E, O6-F, O7-G, O8-2G şeklindedir.
2	<u>Gray Kod</u> SDE kartı üzerindeki röle çıkışları, O1 çıkışı G0'ı, O2 çıkışı G1'i, O3 çıkışı G2'yi ve O3 çıkışı da G3'ü temsil edecek şekilde Gray Kodu çıkışı verir.
3	<u>Binary Kod</u> SDE kartı üzerindeki röle çıkışları, O1 çıkışı B0'ı, O2 çıkışı B1'i, O3 çıkışı B2'yi ve O3 çıkışı da B3'ü temsil edecek şekilde Binary Kod çıkışı verir.
4	<u>Katta Işığı</u> SDE kartı üzerindeki katta ışığı çıkışları, O1-701, O2-702, ..., O7-707, O8-708 gibi kat numarası çıkışları verir. Örneğin kabin 2.katta ise, sadece B segmenti (702) bir çıkış verirken diğer segmentler aktif olmayacaktır.

### [B61] YANGIN KAPI SAYISI

1...2	Bu parameter, itfaiyeci asansöründe (EN81-72) kabindeki kapı sayısını belirtir.
-------	---------------------------------------------------------------------------------

### [B62] YANGIN ANAHTARI

Bu parameter, normalde açık veya normalde kapalı olarak FR1...FR2 girişlerinin aktif durumunu belirtir. Aktif durum yangındaki durum anlamına gelir.

0	<u>Normalde Kapalı</u> Eğer FRx girişi pasif ise (1000'e bağlı değilse), yangın alarmı aktif hale gelir.
1	<u>Normalde Açık</u> FRx aktif ise (1000'e bağlı ise), yangın alarmı aktif olur.

### [B63] YANGINDA KAPILAR

EN81-73 seçili ise [A46=0], bu parametre yangın durumunda kabin katında beklerken kapıların durumunu belirler.

0	Asansör yangın çıkış katında kapıları açık bekler.
1	Asansör yangın çıkış katında kapıları kapalı bekler.

#### [B64] ACİL TELEFON BUTONU

Bu parameter kabin kasedi üzerinde hangi butonun acil telefonla çağrıyı başlatacağını belirler. Bu özellik, hazır tesisat için kabin kumanda kartlı (PWL veya PWS) sistemlerde mevcuttur.

0	Kabin kasedi üzerindeki INTERCOM butonuna basarak acil telefon çağrısı başlatılır.
1	Kabin kasedi üzerindeki ALARM butonuna basarak acil telefon çağrısı başlatılır.

#### [B65] KABİN ÇAĞRI İPTALI

Bu parameter kabin çağrı iptalini active eder.

Bu özellik sadece hazır tesisatlı sistemlerde (PWL veya PWSC kabin kartlı) bulunur.

0	Kabin çağrı iptal özelliği pasif
1	Kabin çağrı iptal özelliği aktif.

#### [B66] KAT KİMLİK KONTROLÜ

Bu parameter kat çağrıları için erişim kontrol kartının kullanım şeklini belirler.

0	Kat kimlik kontrolü pasif.
1	Kat kimlik kontrolü kat çağrı butonu ile birlikte kullanılır. Kayıtlı kimlik kartı gösterilip ardından butona basıldığında yapılan çağrı kabul edilir.
2	Kat kimlik kontrolü butonsuz kullanılır. Kayıtlı bir kimlik kartı göstermek kat çağrısı olarak kabul edilir.

### 5.3) P3-ZAMAN PARAMETRELERİ

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

#### [C01] MEŞGUL SÜRESİ

30...3000	Kabin ışığının Meşgul çıkışının (12) aktif olduğu meşgul süresi.
-----------	------------------------------------------------------------------

#### [C02] KAPI AÇIK BEKLEME SÜRESİ-1

30...1000	Kapı 1 kapama komutundan sonra kapının tekrar kapanmasından önceki bekleme süresi bu parametrede tanımlanır.
-----------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------

#### [C03] KAPAMA ZAMANI-1

30...1000	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.
-----------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

#### [C04] KAPI AÇ DENETİMİ-1

5...100	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.
---------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

#### [C05] K20 PERİYODU

10...200	K20 giriş işlevi açık olduğunda kapı 1 açılır. Daha sonra tekrar kapanmak için bu parametrede belirlenen süre kadar bekler.
----------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

#### [C06] FOTOSEL SÜRESİ 1

10...200	FOT giriş işlevi aktif hale getirildiğinde kapı 1 açılır. Daha sonra tekrar kapanmak için bu parametrede belirlenen süre kadar bekler.
----------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C07] 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 B51'de 0 dışında bir değer seçilmiş olmalıdır.
-----------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C08] DTS BUTON GECİKMESİ**

0	Devre Dışı
20...500	Kata varduktan sonra DTS (Kapı kapama tuşu) bu parametrede belirlenen süre boyunca kısıtlanır.

**[C09] KATTA BEKLEME SÜRESİ**

20...1000	Bu parametrede, kolektif sistemlerde kabinin bir sonraki çağrı için hareket etmesinden önce bekleyeceği süre tanımlanır.
-----------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C10] KALKIŞTA GECİKME SÜRESİ**

1...100	Güvenlik devresi kapandıktan sonra harekete başlamak için geçen bekleme süresi burada tanımlanır.
---------	---------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C11] KAPI GECİKMESİ**

0...100	Bu parametrede, yeni bir kata geldiğinde kapıların açılmaya başlamasından önceki gecikme süresi tanımlanır.
---------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C12] FREN GECİKMESİ**

10...50	Bu zaman parametresi VVVF sistemlerindeki fren gecikmesini tanımlar. Bir seyahatin sonunda hareket durunca, mekanik fren bu parametrede tanımlanan gecikme süresinin sonunda kapatılır. C12 gecikme programlanabilir çıkış işlevleri 25, 27 ve 51'i etkiler.
---------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C13] KİLİT BEKLEME SÜRESİ**

0...500	Kapı kapandıktan sonra kontağın yerine oturma denetim süresi. Bu süre aşırsa hata 40 çıkar.
---------	---------------------------------------------------------------------------------------------

**[C14] MAKSİMUM MEŞGUL SÜRESİ**

0	Aktif değil
1...3000	Eğer C16 süresi boyunca kapılar açık kalır veya kapatılamazsa, yeni bir çağrı gelene dek meşgul sinyali ve kabin ışıkları kapatılır.

**[C15] KAT GEÇME SÜRESİ**

50...3000	Bu parametrede asansörün bir kattan sonraki kata gitmesi için maksimum zaman aralığı tanımlanır. Bu aralık aşırsa hata (6) oluşturulur.
-----------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C16] YAVAŞ HIZ MAKSİMUM SEYİR SÜRESİ**

50...1000	Bu parametrede, kabin yavaş hızdayken izin verilen maksimum süre kaydedilir. Bu süre aşırsa hata (6) oluşturulur ve sistem bloke olur.
-----------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C17] HIZLI DEVAM SÜRESİ SEYAHAT**

0...60	İki durak arasındaki mesafenin çok kısa olduğu sistemler için tasarlanmıştır. Bu süre içinde asansör yüksek hızdan yavaş hıza geçmez.
--------	---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------



**[C18] MOTOR VALFİ GECİKME SÜRESİ**

1...50	Bu parametrede, hidrolik asansörler başlatılırken motorun çalışmaya başlaması ile valflerin aktif hale gelme zamanı arasındaki gecikme süresi belirlenir. Bu parametre sadece hidrolik asansörler için kullanılır.
--------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C19] YILDIZ-ÜÇGEN GEÇİŞ SÜRESİ**

0...50	Bu parametrede, hidrolik asansörler başlatılırken motorun üçgen bağlantıya geçmeden önce yıldız bağlantıda çalışma süresi belirlenir. Bu parametre sadece hidrolik asansörler için kullanılır.
--------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C20] VALF MOTORU GECİKME SÜRESİ**

0...50	Bu parametre sadece hidrolik asansörlerde kullanılır ve bir durdurma komutu sonrası valfler ile motor (veya tam tersi) arasındaki gecikme süresini belirler. Zamanlamalar için parametre B25'e bakınız.
--------	---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C21] KONTAKTOR GECİKMESİ**

0...10	Bir hareket komutu yerine getirildiğinde bu parametrede tanımlanan süre içinde RUN (10) giriş işlevine atanan giriş terminalinde hiçbir aktif sinyal olmazsa, sistem durdurulacaktır. Eğer RUN giriş işlevi hiçbir giriş terminalinde tanımlı değilse bu zamanlayıcı aktif değildir.
--------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C22] GÜVENLİK VALFİ START**

0...30	Bu parametre, başlangıçta aşağı yön güvenlik valfi ve aşağı yön valfi arasındaki gecikmeyi kontrol eder. Hidrolik asansör çalışmaya başladığında ilk önce aşağı yön güvenlik valfi açılır. Valf açılınca C22 sayacı geri saymaya başlar. Bu zamanlayıcının sayımının sonunda aşağı yön valfi açılır.
--------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C23] GÜVENLİK VALFİNİ DURDURMA**

3...30	Bu parametre, durdurma sırasında aşağı yönlü valf ve aşağı yönlü güvenlik valfi arasındaki gecikmeyi kontrol eder. Hidrolik asansör katta durduğunda ilk önce aşağı yön valfi açılır. Aşağı yön valfi açılınca C23 sayacı geri saymaya başlar. Bu zamanlayıcının sayımının sonunda aşağı yön güvenlik valfi açılır.
--------	---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C24] 2CH/S VALF GECİKMESİ**

0...30	Bu parametrede bir durdurma komutu sonrası GMV 3010 2CH/S valfleri için gecikme süresi tanımlanır. Hidrolik asansör katta durduğunda ilk önce motor durur. Motor kapandığında C24 sayacı geri saymaya başlar. Bu zamanlayıcının sayımının sonunda 2CH/S valfi açılır.
--------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C25] PARK BEKLEME SÜRESİ**

50...10000	Eğer park süresi B03 parametresinde (1 veya 2) tanımlanmışsa, son seyahatin ardından bu parametrede belirlenen süre boyunca hiçbir çağrı alınmadığında asansör B04 parametresinde belirlenen park katına doğru hareket eder.
------------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C26] I-Valve START SMA-OFF**

1,2...70	Bucher i-Valve üniteli hidrolik sistemde start anında sma sinyalinin off olmasının denetlenme zamanı. Kart bu girişi RDY input girişi ile denetler. Start anında bu parametrede ayarlanan süre içerisinde RDY sinyali off olmalı.
----------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C27] I-Valve STOP SMA-ON**

1,2...70	Bucher i-Valve ünitesi hidrolik sistemde stop anında sma sinyalinin on olmasının denetlenme zamanı. Kart bu girişi RDY input girişi ile denetler. Stop anında bu parametrede ayarlanan süre içerisinde RDY sinyali on olmalı.
----------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C28] YÖN GECİKME ZAMANI**

20...300	Asansör yeni bir kata ulaştığında durmasından önceki son hareket yönü bu parametrede tanımlanan süre boyunca değiştirilmeden saklanır.
----------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C29] ENKODER KONTROLÜ**

20...100	Kabin pozisyonu belirlemek için artımlı enkoder kullanıldığında [A05=2] bu parametrede tanımlanan süre boyunca hiçbir enkoder pulsü alınamazsa hata (3) oluşturulur ve hareket durdurulur.
----------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C30] GRUP KAPI BEKLEME SÜRESİ**

100...1000	Asansör grup olarak çalıştığında, bu parametre asansörün kapıları zorla açık tutulurken kat çağrılarını hedef olarak tutmaya devam edeceği maksimum süreyi tanımlar. Bu süre aşıldığında kat çağrısı serbest kalacak ve grubun herhangi bir başka üyesi hedefi olarak bu çağrıyı alabilecektir.
------------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C31] YÜKLEME SÜRESİ**

100...5000	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.
------------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C32] KAPI AÇIK BEKLEME-2**

30...1000	Kapı 2 açma komutundan sonra kapı tekrar kapanmadan önce bu parametrede tanımlanan süre boyunca bekler.
-----------	---------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C33] KAPAMA ZAMANI-2**

30...1000	Kapı 2 kapama komutu yerine getirildikten sonra sistem kapı 2'in kapanması için bu parametrede belirlenen süre kadar bekler. Eğer kapı 2 bu süre içinde kapanmazsa bir hata (8) sinyali oluşturulur.
-----------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C34] KAPI AÇ DENETİM SÜRESİ-2**

5...100	Bu parametrede kapı 2'nin açılma süresi belirlenir. Kapı 2 açılma komutunun ardından sistem bu süre dahilinde kapının açılıp açılmadığını (veya daha doğrusu artık kapalı olmadığını) kontrol eder.
---------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C35] K22 AÇ BUTONU-2**

10...200	K22 giriş işlevi açık olduğunda kapı 2 açılır. Daha sonra tekrar kapanmak için bu parametrede belirlenen süre kadar bekler.
----------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C36] FOTOSEL SÜRESİ-2**

10...200	FT2 giriş işlevi aktif hale getirildiğinde kapı 2 açılır. Daha sonra tekrar kapanmak için bu parametrede belirlenen süre kadar bekler.
----------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C37] 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 B51'de 0 dışında bir değer seçilmiş olmalıdır.
-----------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C38] DT2 GECİKMESİ-2**

0	Devre Dışı
20...500	Kata vardıktan sonra DT2 (Kapı kapama tuşu) bu parametrede belirlenen süre boyunca kısıtlanır.

**[C39] EKS BAŞLANGIÇ SÜRESİ**

30...500	Güç kaybı veya faz hatası sonrası kurtarma işlemini başlatma gecikmesi.
----------	-------------------------------------------------------------------------

**[C40] EKS HAREKET GECİKMESİ**

0...100	Bu parametre kurtarma modunda kullanılır ve invertörün kendi gelmesini beklemek için kurtarma modundaki ilk hareket komutunu geciktirir.
---------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C41] MAKSİMUM EKS SÜRESİ**

300...5000	Bu parametrede acil durum kurtarma işlemi için izin verilen maksimum süreyi tanımlar. Eğer bu süre içinde kurtarma işlemi tamamlanmamışsa sistem tarafından sonlandırılır.
------------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C42] REVİZYON ÇIKIŞ SÜRESİ**

10...200	Revizyon modundan çıktıktan sonra hareketi başlatma süresi
----------	------------------------------------------------------------

**[C43] ÖNCELİK SÜRESİ**

200...3000	Öncelik bekleme süresi. Asansör bir öncelik anahtarı ile çağrıldığında bu parametrede belirlenen süre boyunca yeni bir çağrı gelmemişse öncelik kullanımı sonlandırılır.
------------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C44] MAKSİMUM AÇIK KALMA SÜRESİ**

150...3000	Bu parametrede çıkışın aktif hale gelmesi için kapının maksimum açık durma süresi tanımlanır. Eğer bir kapı kapama komutundan sonra kapılar bu parametrede tanımlanan süre boyunca açık kalırsa çıkış işlevi 88 ayarlanacaktır.
------------	---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C45] KAPAMA GECİKMESİ**

2...30	Bu parametre yarı otomatik kapılar için kullanılır ve kat kapısı kapandıktan sonra kapı açma magnetlerinin aktif hale gelme gecikme süresini tanımlar.
--------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C46] PAWL YUKARI HAREKETİ**

0...50	Bu parametrede, asansör herhangi bir yönde hareket başladığındaki özel yukarı tutucu hareketinin süresi belirlenir.
--------	---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C47] PAWL BEKLEMESİ**

0...50	PAWL cihazına enerji verildikten sonra SKN'nin AÇIK olarak okunmasına kadar maksimum bekleme süresi.
--------	------------------------------------------------------------------------------------------------------

**[C48] PAWL BASINÇ BEKLEMESİ**

0...50	Asansörün başlangıç fazında özel PAWL hareketinin başlatılmasından sonra KNB'nin okunmasına kadarki maksimum süre.
--------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

## BÖLÜM 6 – KAT PARAMETRELERİ

Bu bölümde, kat numaralarıyla ilgili parametreler açıklanmaktadır. Bu parametrelere “Kat Parametreleri” diyoruz. Kat parametreleri için izlenecek yol aşağıdaki gibidir:

ana menu [ENT] -> M2-AYARLAR -> P4-KAT AYARLARI.

```
>K1-DISPLAY AYARLARI  
K2-KAPI 1
```

Menü M24 aşağıdaki kısımlardan oluşur:

K1-DİSPLAY AYARLARI

K2-KAPI 1

K3-KAPI 2

K4-İÇ KAYITLAR

K5-DIŞ KAYITLAR

K6-KAT PALSİ

K7-GENEL PALS

K8-KAYIT ZAMANLARI

### 6.1) K1- DİSPLAY AYARLARI

Bu kısımda katlarda ekrana gelecek karakterleri tanımlayabilirsiniz. Bu kısımda şu ekranı göreceksiniz:

```
00.KAT DISP: 0  
>01.KAT DISP: 1
```

Değişiklik yapmak istediğiniz katı seçmek için menüde yukarı ve aşağı hareket etmek için YUKARI ve AŞAĞI tuşlarını kullanabilirsiniz. ENT tuşuna bastığınızda ‘>’ işaretiyle gösterilen kat seçilecektir.

```
01.KAT DISPLAY:  
SOL: █ SAĞ: 1  
-
```

Bu ekran sol ve sağ dijital karakterleri ayarlayacak şekilde tasarlanmıştır. Buraya ilk girdiğinizde imleç “SOL” kelimesinin yanında yanıp sönecektir:

```
01.KAT DISPLAY:  
SOL: A SAĞ: 1  
-
```

Burada YUKARI ve AŞAĞI tuşlarını kullanarak bu kat için solda görüntülenecek karakteri seçebilirsiniz, tüm ASCII karakterleri birer birer ekrana gelecektir. Kabinde ve kat butonyerlerinde görünmesini isteyeceğiniz herhangi bir karakteri seçebilirsiniz. Ancak, bu karakterleri yürütmek ve görüntülemek için kullandığınız donanımda, ekranda gerçekten göreceğiniz karakterler sınırlıdır. Örneğin panellerinizde 7 segmentli dijital ekran varsa, 0'dan 9'a tüm sayıları ve A, b, C, d, E, F, H, I, J, L, n, P, r, U, y gibi başka karakterleri görüntüleyebilirsiniz. Eğer sisteminizde böyle bir donanım varsa M veya X gibi karakterleri seçerseniz ekranda göremezsiniz. Ne var ki, dot-matrisli ekran kullanıyorsanız ve sisteminize onun sürücü donanımı bağlıysa bu kısımda seçeceğiniz tüm karakterleri görüntüleyebilirsiniz. Sol ekranda istediğiniz karakteri seçtikten sonra sağ ekrandaki giriş alanına gitmek için ENT tuşuna basın. Bir önceki alandaki gibi, SAĞ ve SOL ok tuşlarını kullanarak sağ ekrandaki karakteri seçebilirsiniz. Sağ ekrandaki karakteri seçtikten sonra kaydetmek ve bir önceki menüye dönmek için ENT tuşuna basın.

Aynı prosedürü izleyerek asansör sistemindeki tüm kat ekran görüntülerini belirleyebilirsiniz.

Bu kısım tüm katlarda ekran bilgilerini değiştirmek içindir. Ancak, tüm ekranları sıralı sayılarla değiştirmek isterseniz ekran özellikleri kısım 6.1.'e bakınız.

### 6.2) K2 KAPI A AYARLAMA ve K3-KAPI B AYARLAMA

Bu kısım her kattaki aktif otomatik kapıları seçmek için tasarlanmıştır. Eğer sistemde yalnız bir kapı varsa bu kısma giremezsiniz. Bu kısımdaki ilk menü aşağıdaki gibidir:

```
00.KAT KAPI A:1
>01.KAT KAPI A:0
```

Eğer sistemde iki kapı varsa, A ve B olarak adlandırılırlar. Sistem dahilinde kabinde iki kapı varsa her katta hangi kapının açılacağını serbestçe seçebilirsiniz. Ekranda '1' olduğunda, bu söz konusu katta bu kapının açılacağını gösterir. Eğer ekranda '0' bulunuyorsa bu kapı söz konusu katta açılmayacaktır. Belirli bir katta kapının durumunu değiştirmek için, o katın satırında ENT tuşuna basın. Bir sonraki ekranda YUKARI ve AŞAĞI tuşlarını kullanarak veriyi 0 (HAYIR) ve 1 (EVET) arasında değiştirebilirsiniz.

```
01.KAT KAPI A
      ?000000_ YOK
```

Bu ekranda 1.kat bilgisi ekranda HAYIR olarak görünüyor. Bu durumda A kapısı 1.katta açılmayacaktır. Burada 0 KAPALI, 1 ise AÇIK anlamına gelir.

B kapısı için aynı prosedür K3 menüsü içerisinde geçerlidir.

### 6.3) K4-KABİN ÇAĞRILARI

Bu kısmı kullanarak tüm katlar için kabin çağrı izinlerini ayarlayabilirsiniz. Herhangi bir kat için kabin çağrılarını kapatırsanız kabin işlem panelinden gelen çağrılar işleme alınmayacaktır. K4 menüsünde (ENT) tuşuna basarak bu kısma girdiğinizde aşağıdaki ekran görünür:

```
00.İC KAYIT:1
>01.İC KAYIT:1
```

Bir kat seçmek ve bilgilerini değiştirmek için o verinin satırına gidin ve ENT tuşuna basın. Bu durumda

aşağıdaki ayar ekranı gelecektir. YUKARI ve AŞAĞI tuşları ile verileri 0 ve 3 arasında değerlerle değiştirebilirsiniz.

03.İC KAYIT
?000000 <u>0</u> 0000

Bu ekranda kullanılan parametreler aşağıdaki gibidir:

0	<u>KAPALI</u> Bu kat için kabin çağrılarına izin verilmiyor.
1	<u>AÇIK</u> Bu kat için kabin çağrılarına her zaman izin veriliyor.
2	<u>PE1</u> Eğer saat aralığı K8 kısmında belirlenen PERİYOD 1 zaman aralığı içindeyse kabin çağrılarına izin verilir, aksi takdirde verilmez.
3	<u>PE2</u> Eğer saat aralığı K8 kısmında belirlenen PERİYOD 2 zaman aralığı içindeyse kabin çağrılarına izin verilir, aksi takdirde verilmez.

#### 6.4) KAT ÇAĞRILARI

Bu kısmı kullanarak tüm katlar için kat çağrı izinlerini düzenleyebilirsiniz. Herhangi bir kat için kat çağrılarını kapatırsanız, kat butonlarından gelen çağrılar işleme alınmaz. K5 menüsünde (ENT) tuşuna basarak bu kısma girdiğinizde aşağıdaki ekran görünür:

>00.DIS KAYIT:1
01.DIS KAYIT:1

Bir kat seçmek ve bilgilerini değiştirmek için o verinin satırına gidin ve ENT tuşuna basın. Bu durumda aşağıdaki ayar ekranı gelecektir. YUKARI ve AŞAĞI tuşları ile verileri 0 ve 3 arasında değerlerle değiştirebilirsiniz.

00.DIS KAYIT:
?000000 <u>1</u> 0000

Bu ekranda kullanılan parametreler aşağıdaki gibidir:

0	<u>KAPALI</u> Bu kat için kat çağrılarına izin verilmiyor.
1	<u>AÇIK</u> Bu kat için kat çağrılarına her zaman izin veriliyor.
2	<u>PE1</u> Eğer saat aralığı K8 kısmında belirlenen PERİYOD 1 zaman aralığı içindeyse kat çağrılarına izin verilir, aksi takdirde verilmez.
3	<u>PE2</u> Eğer saat aralığı K8 kısmında belirlenen PERİYOD 2 zaman aralığı içindeyse kat çağrılarına izin verilir, aksi takdirde verilmez.

## 6.5) KATLARIN ENKODER PALSİ

Eğer [A05] için kat seçicisi 3 (artımlı enkoder) veya 4 (mutlak enkoder) seçtiyseniz bu kısma girebilir ve herhangi bir kat için konum verisini düzenleyebilirsiniz.

```
>00.KAT: 1000
01.KAT: 4000
```

YUKARI ve AŞAĞI tuşlarına basarak düzenlemek istediğiniz kata gidebilirsiniz. Bir kat seçmek ve verilerini değiştirmek için ">" işareti o katın numarasının önündeyken ENT tuşuna basın. Aşağıdaki ekran görünecektir:

```
02.KAT PALS:
?002468_
```

Şimdi YUKARI ve AŞAĞI tuşlarını kullanarak veriyi değiştirebilirsiniz. Sütunlar arasında hareket etmek için SOL ve SAĞ tuşlarını kullanın. Girdiğiniz değeri kaydetmek için ENT tuşuna basın. Aksi halde hiçbir bilgiyi kaydetmeden çıkmak için ESC tuşuna basın.

## 6.6) K7-GENEL PALS

Bu parametre sadece [A05] kat seçicisi parametresi 3 (artımlı enkoder) veya 4 (mutlak enkoder) ise kullanılabilir. Bu kısımda verilen parametreler tüm katlar için kullanılan mesafelere karşılık gelmektedir. Herhangi bir Pals numarasını değiştirdiğinizde, ilgili yol için mesafe tüm katlarda değişir. Bu kısımda verilen tüm bilgiler, bir önceki kısımda belirlenen kat seviyesi için enkoder palsi mesafeleridir.

```
MKD DURD. :12
>MKU DURD. :12
```

**MKD DURDURUCU:** Aşağı inerken tam kat seviyesi ile durma komutu noktası arasındaki mm türünden mesafe.

**MKU DURDURUCU:** Yukarı çıkarken tam kat seviyesi ile durma komutu noktası arasındaki mm türünden mesafe.

**KAPI BÖLGESİ:** Otomatik kapının açılacağı seviye ile tam kat seviyesi arasındaki mm türünden mesafe. Bu parametrede verilen mesafe kat seviyesinden yukarı ve aşağı doğru geçerlidir.

**SEVİYELEME BAŞLANGICI:** Otomatik seviyeleme hareketinin başlangıç noktasından tam kat seviyesine olan mm türünden mesafe. Asansör kat seviyesinden itibaren bu parametrede belirlenen mesafeyi aştığında sistem otomatik seviyelemeyi başlatır.

**SEVİYELEMENİN DURMASI:** Kat seviyesine olan mesafe bu parametrede belirlenen mesafeden daha kısa olduğunda sistem seviyeleme hareketine son verir.

**2. YAVAŞLAMA HIZI:** Hedef katına HIZLI olarak yaklaşırken asansörün yavaş hıza (sürünme hızı) geçtiği mesafe olan, hedef kat seviyesine mm türünden kalan mesafe.

**3. YAVAŞLAMA HIZI:** Hedef katına YÜKSEK hızlı olarak yaklaşırken asansörün yavaş hızı (sürünme hızı) geçtiği mesafe olan, hedef kat seviyesine mm türünden kalan mesafe.

**4. YAVAŞLAMA HIZI:** Hedef katına ULTRA hızlı olarak yaklaşırken asansörün yavaş hızı (sürünme hızı) geçtiği mesafe olan, hedef kat seviyesine mm türünden kalan mesafe.

**MİNİMUM MESAFE 3. HIZ:** Sistemin 3. hızda hareketi başlatması için gereken mm türünde mesafe.

**MİNİMUM MESAFE 4. HIZ:** Sistemin 4. hızda hareketi başlatması için gereken mm türünde mesafe.

### 6.7) K8-ÇAĞRI KAYIT SÜRELERİ

P1	08:30-12:30
P2	13:30-18:30

Bık kısımda iki ayrı süre belirleyebilirsiniz. Çağrı kayıt izinlerinin belirlendiği K5 ve K6 kısımlarındaki bu sürelerin ilki PE1 olarak kullanılır ve ikincisi de PE2'dir. Buradaki veriler 24 saat sistemine göre görüntülenir. Örneğin yukarıda gösterilen ekranda PE1 seçilirse tüm kat veya kabin çağrı kayıtları saat 8:30'dan 12:30'a kadar aktif olurlar.

## BÖLÜM 7- SİSTEM AYARLARI

### 7.1) SAAT VE TARİHİN AYARLANMASI

Bu kısımda tarih ve saat ayarlanabilir. Bu hizmete aşağıdaki yolu takip ederek ulaşabilirsiniz:

ana menu [ENT] -> M2-PARAMETERS -> P8-DATE & TIME

Sistemin saati ve tarihi bu kısımda ayarlanır.

YIL.....:2017
>AY.....:04

Bu ekrandaki herhangi bir maddeyi YUKARI ve AŞAĞI tuşlarını kullanıp daha sonra ENT tuşuna basarak düzenleyebilirsiniz.

AY...
?000004

Verileri YUKARI ve AŞAĞI tuşlarını kullanarak değiştirebilirsiniz. Sütunlar arasında hareket etmek için SOL ve SAĞ tuşlarını kullanın. Girdiğiniz değeri kaydetmek isterseniz ENT tuşuna basın. Aksi takdirde ESC tuşuna basarak verileri kaydetmeden bu menüden çıkabilirsiniz.

Aynı yöntemle yıl, ay, gün, saat ve dakikayı ayarlayabilirsiniz.

### 7.2) R4-MODEM AYARLARI

>X1-TEL #1-HATA
X2-TEL #2-ALARM



- X1) Hata durumunda GSM modem tarafından telefon numarası kullanılacaktır
- X2) Alarm durumunda GSM modem tarafından telefon numarası kullanılacaktır
- X3) Modem başlatma şeridi 1
- X4) Modem başlatma şeridi 2
- X5) Takvim

### 7.3) ŞİFRENİN AYARLANMASI

Bu özellik ile şifreyi değiştirebilirsiniz. Bu menüye girince sistem mevcut şifreyi soracaktır.

```
ESKİ.SİF ?000000
```

ENT

```
ESKİ SİF ?002345  
YENİ SİF ?003200
```

ENT

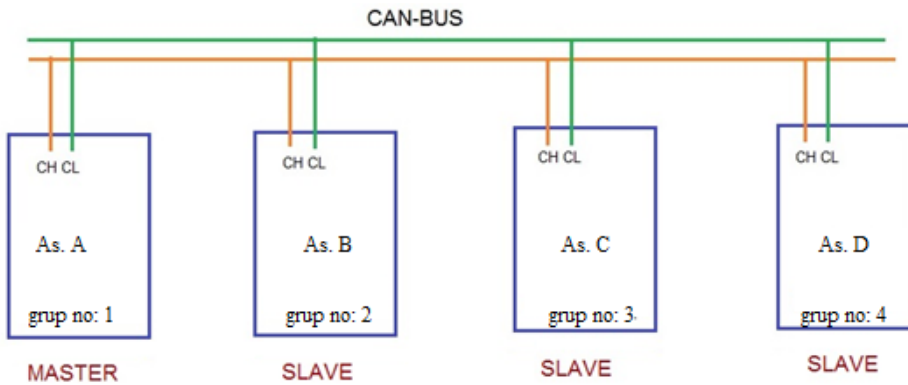
```
Yeni sifre onay  
ENTER-SAKLA OK
```

Eğer şifreyi doğru girerseniz sistem şifreyi 0 ile 32000 arasında bir sayı ile değiştirmenize izin verir. ENT tuşuna bastığınızda yeni şifre kaydedilir. Ancak ESC tuşuna basarak değişiklikleri iptal edebilirsiniz.

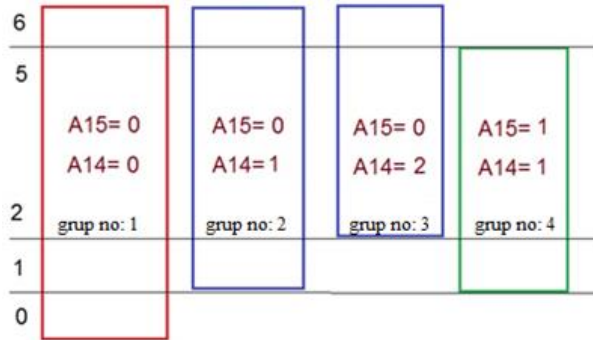
## BÖLÜM 8 – ASANSÖRÜN İŞLEMLERİ

### 8.1) GRUP KULLANIMI

ALC asansör kumanda sistemi 8 asansörlü bir grup içinde çalışabilir. Bir asansörü gruba bağlamak için aşağıdaki aşamaları takip etmelisiniz:



- Grup bağlantısı için kullanmak istediğiniz CAN bağlantı noktasını parametre A20'de seçin.
- CAN şebeke kablolarını gruptaki bütün asansörlere bağlayın.
- Grup numarası için A07 parametresini ayarlayın. Bu parametre 1 ile 8 aralığında olmalıdır. A07'deki 0 değeri tekyönlü bir asansöre işaret eder ve grup haberleşmesi kısıtlanmıştır.
- Grupta ikiden sekize kadar asansör olabilir. En düşük grup numaralı asansör yönetici olacaktır. Her asansörün kendisine özgün bir grup numarası olmalıdır. Eğer grupta aynı numaraya sahip birden çok asansör olursa 39 numaralı hata ile karşılaşabilirsiniz. Yönetici asansör kat çağrılarını işleme sokar ve diğer asansörlere dağıtır.
- Gruptaki bazı asansörlerin diğerlerinden daha fazla veya daha az sayıda katı olması durumunda, gruptaki bu uyumsuz kat sayıları için A14 ve A15 parametrelerini ayarlamalısınız. Lütfen tüm katlara sahip bir asansörü yönetici olarak atayın. Yönetici olarak atanacak asansörün eksik katı olmasına izin yoktur.
- Yönetici kapatıldığında veya herhangi bir sebepten hareket edemediğinde kalan asansörler içinde grup numarası en küçük olan asansör yönetici olarak atanır ve asansör kullanımı kesintiye uğramadan devam eder.
- Bir asansör normal modda değilse veya bloke haldeyse gruptan çıkarılır. Eğer bu durumdaki yönetici asansörse yerine yeni bir asansör yönetici olur. Çift yönlü kullanımda, böylesi durumlarda iki asansör tekyönlü olarak çalışmaya devam eder.



## 8.2) ÖNCELİK İŞLEVI

ALC yazılımı öncelik işlevine sahiptir. Bu özellik umumi asansörlerin kullanıldığı binalarda çok faydalıdır. Acil durumlarda bu asansörler normal kullanımı kısıtlayarak çağrılabilir ve özel asansör olarak kullanılabilir. Bu sistem sadece kat butonyerlerin seri olduğu Full Seri sistemlerde çalışır ve tüm katlarda ve kabinde erişim kontrol okuyucularına (RFID veya i-Button) gereksinim duyar.

Öncelik kullanımına başlamak için ilk önce Kimlik Kontrol parametresi B31'i 1 veya 2 seçmek gerekmektedir. Böylece Kimlik kartlarını veya i-Buttonları sisteme kaydedebilirsiniz. Sisteme herhangi bir Kimlik kartı veya i-Button kaydetme prosedürü 8.3. numaralı ERİŞİM KONTROL SİSTEMİ kısmında açıklanmaktadır. Sisteme yeni bir Kimlik anahtarı eklemek için 8.3. numaralı kısımda açıklanan yolun aynısını izlemelisiniz. Öncelik kullanımı için yüklenecek anahtarların kaydındaki tek fark burada DEĞİŞİKLİK İZİNLERİ için 4 değerini seçmeniz gerekir. Bu şekilde Kimlik anahtarları öncelik kontrolü için kaydedilirler. Kimlik anahtarlarını kaydetmeyi tamamladığınızda B31 parametresindeki değeri 0'a değiştirin. Bu işlem Kimlik Kontrol sistemini devre dışı bırakır. Daha sonra öncelikli seyahat kullanımını devreye sokmak için öncelik kullanımını kontrol eden parametre B41'in değerini 1'e getirin.

B41 değeri 1 olduğunda, bir öncelik isteği olmadığı sürece asansör normal şekilde çalışır. Kayıtlı bir Kimlik anahtarıyla erişim kontrol okuyucuları aktif hale getirilen herhangi bir kabinde veya kattan öncelik isteği verilebilir. Asansör hareket halindeyken herhangi bir kattaki bir erişim kontrol okuyucusuna Kimlik anahtarı okutulduğunda asansör hedefini öncelikli çağrının geldiği kata değiştirir. Eğer mevcut hareket yönüyle öncelikli çağrının katı ters yönlendiyse, asansör hareket yönündeki ilk katta durur. Derhal hareket yönünü değiştirir ve direkt olarak öncelikli çağrının geldiği kata hareket eder.

Asansör öncelikli çağrının katına geldiğinde durur ve kapıları açık şekilde bekler. Öncelik anahtarına sahip kişi kabine girer ve anahtarını kabindeki erişim kontrol okuyucusuna tutar. Bu noktada kabin öncelikli seyahat için hazırdır. Kişi kabin panelindeki tuşlara basarak asansörü istediği kata götürebilir.

Asansör öncelikli hizmet süresi boyunca kat çağrılarını kabul etmez. Bu süre zarfında asansörü hareket ettirmek için sadece kabin tuşları kullanılabilir.

Kabinin içindeki erişim kontrol okuyucusuna öncelik anahtarı ikinci kez okutulduğunda öncelik kullanımı sonlandırılır. Öncelik sisteminde çıkmak için bir zaman aşımı da vardır. Eğer asansör hareketsiz haldeyken C43 parametresinde belirlenen süre boyunca kabin panelinde hiçbir çağrı yapılmazsa öncelik hizmet rutini sonlandırılır.

### 8.3) ERİŞİM KONTROL SİSTEMİ

Erişim kontrol özelliği sadece uygun izne sahip kullanıcıların asansörü kullanmasına izin verir, başka bir deyişle belirli bir kat veya zaman aralığı için asansörü kullanma yetkisi verilmemiş kişileri kısıtlar. Bu amaçla her asansör kullanıcısının özgün bir kullanıcı kimliği olan RFID kartı veya i-Button anahtarı olmalıdır.

Bu kısımda sisteme yeni bir Kimlik kaydetmenin yanı sıra kartın izin detaylarının nasıl değiştirileceği de açıklanmaktadır. Erişim kontrol sistemi sadece [B31] parametresi 0'dan büyük bir değere sahip olduğunda aktif durumdadır. Bu kısma geldiğinizde aşağıdaki menü görülecektir:

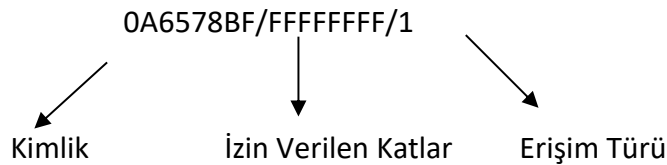
```
>Y1-KOD LİSTESİ
Y2-KOD EKLEME
```

#### 8.3.1) KİMLİK LİSTESİ

```
>0A6578BF/FFFF/1
0A632B16/0008/2
```

Kayıtlı Kimlik ayarlarını düzenlemek için "Y1 KOD LİSTESİ"ni kullanabilirsiniz. Bu kısım seçildiğinde kayıtlı Kimlik listesi ekranda görüntülenecektir.

Yukarıda görüldüğü gibi her satır, üç parçadan oluşan Kimlik kodunu gösterir.



Soldaki "0A65788BF" ibaresi kullanıcılar için özgün Kimlik kodunu içerir. Ortadaki "FFFFFF" ibaresi ise kullanıcıların seyahat izni olan katların bilgisini taşır. Bu bilgi dahilinde her kat bir basamak ile temsil edilir ve "1" izin, "0" ise kısıtlama anlamına gelir. Sağ taraftaki bilgi izin durumuna işaret eder. Detaylı açıklamalar aşağıda verilmiştir.

YUKARI ve AŞAĞI tuşları ile KOD LİSTESİ'nin solundaki oku hareket ettirebilirsiniz. Düzenlemek istediğiniz satırı seçin ve ENT tuşuna basın.

>0A6578BF/FFFF/1  
0A632B16/0008/2

Aşağıdaki tabloda seçebileceğiniz işlemler ile açıklamaları ve işlem kodları gösterilmektedir.

**Tablo 8.1 Kimlik Anahtarları için izinler**

1	<b>Tüm Katlara İzin Var</b>	Katlara izin vermek için YUKARI ve AŞAĞI tuşları ile 1 değerini seçin ve ENT tuşuna basın. (Katlar = FFFFFFFF)	
2	<b>Hiçbir Kata İzin Yok</b>	Tüm katları kısıtlamak için YUKARI ve AŞAĞI tuşları ile 2 değerini seçin ve ENT tuşuna basın. (Katlar = 00000000)	
3	<b>İzinleri Düzenleyin</b>	<b>0 – Erişim Yok</b>	Çağrı kaydına erişim yok
		<b>1 – Komple Erişim</b>	izin verilen katların çağrı kayıtlarına komple erişim
		<b>2 –PE1 Dahilinde Erişim</b>	izin verilen katların çağrı kayıtlarına sadece PE1 süresi boyunca (K8-Çağrı Kayıt Süreleri) erişim.
		<b>3 – PE2 Dahilinde Erişim</b>	izin verilen katların çağrı kayıtlarına sadece PE2 süresi boyunca (K8-Çağrı Kayıt Süreleri) erişim.
		<b>4 – Öncelik Anahtarı</b>	Anahtar bir öncelik anahtarıdır
4	<b>Bir Kata İzin</b>	YUKARI ve AŞAĞI tuşları ile izin vermek istediğiniz kat numarasını seçin ve ENT tuşuna basın (Bu sayı onaltılık formatta gösterilen 32-bit ikili bir sayıdır. Her birim bir katı temsil eder). 3, 5, 10, 16, 23, 30 numaralı duraklar için: Katlar: 40810428 (01000000100000010000010000101000b)	
5	<b>Bir kata Kısıtlama</b>	YUKARI ve AŞAĞI tuşları ile kısıtlamak istediğiniz kat numarasını seçin ve ENT tuşuna basın (Bu sayı onaltılık formatta gösterilen 32-bit ikili bir sayıdır. Her birim bir katı temsil eder). 0, 7, 12, 19, 25, 29 numaralı duraklar için: Katlar: 22081081 (00100010000010000001000010000001b)	

### 8.3.2) FORMATLAR

Sisteme yeni bir kart veya anahtar eklemek istediğinizde onu bir formata atamanız gerekir. Bir format Kimlik kodunun yanı sıra başka bilgiler de içerir, bunlar izin verilen katlar ve durumdur. Sistemde 15 format bulunur. Bu yüzden sisteme kartlar veya anahtarlar eklemeye başlamadan önce formatları gözden geçirmenizi tavsiye ederiz. Formatların arkasındaki mantık benzer izin kriterlerine sahip kullanıcıları gruplayabilmektir. İlk önce bir formatın izin detaylarını kaydederseniz çok sayıda kart ve anahtarı bu formatta ekleyebilirsiniz ve birçok detay otomatik olarak kaydedilmiş olur. Her yeni kullanıcı için özellikleri ayrı ayrı düzenlemeniz gerekmez. Formatları düzenlemek için R9 menüsündeki "Y5-FORMATLAR" SATIRINA GİDİN VE ENT tuşuna basın. Aşağıdaki ekran görüntülenecektir:

```
>01:00000000/1  
02:00000000/1
```

Sistemde 15 adet format bulunur. YUKARI ve AŞAĞI tuşları ile 0'dan 14'e kadar numaralı tüm formatları görebilirsiniz. Düzenlemek istediğiniz formatı seçin ve ENT tuşuna basın. Bir önceki kısımda açıklanan Kimlik düzenlemesine benzer şekilde bir formatı da düzenleyebilirsiniz. Tek fark düzenlenen bilgilerin bir Kimlik koduna değil, bir formata ait olmasıdır. Bu yüzden başlamak için bir Kimlik Kodu yerine bir format numarası seçmeniz gerekmektedir. Tüm formatlarda varsayılan olarak "tüm katlar kısıtlandı" bilgisi yüklüdür. İzin vermek istediğiniz katları tek tek '4' numaralı işlem ile, yani "KATA İZİN VER" ile ekleyebilirsiniz. Benzer şekilde formattaki durumu da düzenleyebilirsiniz.

Birden fazla formatta kaydetmenin sebebi benzer erişim haklarına sahip kullanıcıları gruplara ayırmayı ve her gruba ayrı bir format atamayı mümkün kılmaktır. Böylece sisteme yeni kartlar ve anahtarlar eklerken önce formatı seçin ve bu gruptaki tüm kartları kaydedin.

### 8.3.3) AKTİF FORMAT

Bu kısımda "YENİ KOD EKLE" işlemine girdiğinizde aktif olan varsayılan formatı seçebilirsiniz.

### 8.3.4) YENİ KİMLİK EKLEME

Yeni bir Kimlik eklemek için YUKARI ve AŞAĞI tuşları ile Y2-KOD EKLEME satırını seçin ve ENT tuşuna basın. Yeni ekranda sistem herhangi bir istasyona yeni kartı veya anahtarı okutmanızı bekleyecektir.

```
>AKTİF FORMAT  
1:00000000/1
```

Ekranda aktif formatı görebilirsiniz. Yukarıdaki ekranda bu '1'dir. YUKARI ve AŞAĞI tuşlarını kullanarak aktif formatı 0 ile 14 arasında değiştirebilirsiniz. Sistem okuyucuya bir anahtar veya kart yerleştirmenizi bekleyecektir. Bir kart veya anahtar yerleştirdiğinizde, kimlik kodu ekranda belirecektir.

```
0A6578BF  
KAYDEDİLDİ
```

Yeni kaydedilen Kimlik mevcut formatın izin ve durum özellikleriyle kaydedilecektir. Ancak istediğiniz zaman bu kartın özelliklerini "KOD LİSTESİ" kısmında açıklandığı şekilde değiştirebilirsiniz. Sisteme aynı izin ve durum özelliklerine sahip birden fazla yeni anahtar veya kart kaydederken mevcut aktif formatı değiştirmeden devam edebilirsiniz.

### 8.3.5) KOD SİLME

Bu kısmı herhangi bir Kimlik kodunu sistemden silmek için kullanabilirsiniz. Bunu yapmak için YUKARI ve AŞAĞI tuşları ile Kimlik kodunu seçin. Ekrandaki ok silmek istediğiniz Kimlik kodunu gösterdiğinde ENT tuşuna basın. Daha sonra devam etmek için AŞAĞI tuşuna basmanız istenecektir. Kimlik kodunu silmek için YUKARI tuşuna basın ve işlemi tamamlayın.

### 8.3.6) TÜM KİMLİK Kodlarını SİLME

Bu kısımda tek işlem ile sistemdeki bütün kayıtlı anahtarları silebilirsiniz. Bu kısmı seçtikten sonra aşağıdaki ekranla karşılaşacaksınız. Sistemdeki tüm Kimlik kodlarını silmek ve işlemi tamamlamak için AŞAĞI tuşuna basın. Lütfen bu işlemi gerçekleştirirken azami dikkat gösterin!

TUM ID-KODLARI  
SİLİNECEK! (↓)

### 8.3.7) SERBEST KATLAR

Erişim kontrol sistemi kullanırken örneğin giriş katı gibi bazı katlara erişimin serbest kalması istenebilir. Bu kısımda serbest kat (lar)ı programlayabilirsiniz. Bu kısmı seçtiğinizde sizden bir işlem kodu istenecektir. Yürütebileceğiniz işlemler ve serbest kat (lar)ı ayarlamak için gereken kodlar aşağıdaki gibidir:

1	<b>Tüm Katlara İzin Var</b>	Tüm katlara izin vermek için YUKARI ve AŞAĞI tuşları ile işlem kodu olarak 1 değerini seçin ve ENT tuşuna basın.
2	<b>Hiçbir Kata İzin Yok</b>	Tüm katları kısıtlamak için YUKARI ve AŞAĞI tuşları ile işlem kodu olarak "2" değerini seçin ve ENT tuşuna basın.
3	<b>İzin Düzenle</b>	Verilen izinleri düzenlemek için ENT tuşuna basınız.
4	<b>Bir Kata İzin</b>	YUKARI ve AŞAĞI tuşları ile serbest kat olarak atamak istediğiniz kat numarasını seçin ve ENT tuşuna basın
5	<b>Bir Katın İznini Sil</b>	YUKARI ve AŞAĞI tuşları ile serbest erişimi kaldırmak istediğiniz kat numarasını seçin ve ENT tuşuna basın

### 8.4) BAKIM KONTROLÜ

Bakım modunu devreye sokmak için iki adet bağımsız kontrol sistemi vardır. İlki gelecekte bir bakım zamanı belirlemek, ikincisi ise asansörün maksimum kalkış sayısını belirlemektir. Eğer ayarlı bakım zamanı veya kalkış sayısı aşılsa asansör bakım moduna geçer ve artık çağrılarını kabul etmez. Asansörü normal kullanıma sokmak için aşılın parametre değiştirilmeli veya silinmelidir.

#### 8.4.1) BAKIM ZAMANI

Bakım zamanını görüntülemek veya değiştirmek için ana menüde P5 seçilmelidir. Bu kısımda bir sonraki bakım tarihi için mevcut ayarlar görünür.

BAKIM TARİHİ  
31/12/2019

Herhangi bir tuşa basmak sizi düzenleme ekranına götürür. Bu ekranda bakım tarihini değiştirebilirsiniz. Gerçek tarih bakım tarihini geçtiğinde asansör servis dışı moda geçer. Bu durumda ekranda "BAKIM" yazısı görüntülenir.

## 8.4.2) MAKSİMUM KALKIŞ

Asansörün maksimum kalkış sayısını görmek veya değiştirmek için ana menüde P0 seçimini yapmalısınız. Bu kısma geldiğinizde bir sonraki bakım tarihini aşağıdaki şekilde göreceksiniz:

MAX.KALKIS SAYI

?000190

## BÖLÜM 9- SİSTEM AYARLARI

### 9.1) FABRİKA AYARLARI

Kumanda sistemini kullanmaya yeni başlıyorsanız veya parametreleri yeniden düzenlemek için tüm mevcut parametreleri silmek istiyorsanız fabrika ayarlarına dönebilirsiniz. Bu işlemde tüm parametreler önce silinir ve sonra belirlediğiniz asansör tipine göre ayarlanır.

Bu kısma aşağıdaki yolu izleyerek ana menüden ulaşabilirsiniz:

ana menu [ENT] -> M2-AYARLAR -> P9-SERVİSLER -> R2-FABRİKA DEĞERİ

Fabrika ayarları menüsünde YUKARI ve AŞAĞI tuşları ile hareket ederek F2-F7 arasındaki maddelerden kullanacağınız asansör tipini seçmelisiniz.

F1-YEDEKLERİ GERİ YÜKLE

>F2-VVVF ASENKRON

Burada aşağıdaki maddeler bulunmaktadır:

F2-VVVF ASENKRON

F3-VVVF SENKRON

F4-HİDROLİK

F5-İKİ HIZLI

F6-SERVİS ASANSÖRÜ

Bu satırlardan birini seçtiğinizde aşağıdaki ekranda gösterildiği gibi sizden onay istenecektir.

Fabrika değerler

(↑) -ONAY

### DİKKAT!

Lütfen bu aşamada dikkatli olun. YUKARI tuşuna bastığınızda kumanda kartındaki tüm parametreler silinecek ve yerlerine seçtiğiniz asansör tipinin fabrika ayarları kaydedilecektir. Eski parametreleri daha sonra geri çağırmanız mümkün değildir.

## 9.2) PARAMETRELERİN YEDEĞİNİ ALMAK

### 9.2.1) YEDEK OLUŞTURMA

Asansör parametrelerinin yüklenmesiyle ve ayarlanmasıyla ilgili her şeyi tamamladıktan sonra komple parametre setinin bir kopyasını anakarttaki başka bir hafıza alanına kaydetmek çok yararlı olacaktır. Bu yedek parametre seti değişiklik yapılmasına açık değildir. Sadece bütün olarak yedeklenebilirler ve yedekten geriye de hep beraber yüklenirler.

Mevcut parametre setinin bir kopyasını almak için ana menüde M4—SERVİSLER menüsüne gidin. Bu kısma girdiğinizde işlem kodunu girmeniz istenecektir.

İŞLEM KODU

?000000

Yedekleme rutinini başlatmak için 536 değerini girmelisiniz.

İŞLEM KODU

?000536

Bu kodu onaylamanız istendikten sonra yedekleme işleminin gerçekleşmesi için yeniden onay istenecektir.

TEST DEGER KAYIT

(↑) -ONAY

Tüm parametrelerin bir kopyasını kaydetmek için YUKARI tuşuna basın.

### 9.2.2) YEDEK PARAMETRELERİN GERİ YÜKLENMESİ

Yedekten parametre setini geri yüklemek için ilk önce ana menüden aşağıdaki yol izlenmelidir:

ana menu [ENT] -> M2-AYARLAR -> P9-SERVİSLER -> R2-FABRİKA DEĞERLERİ

Geri yükleme rutinini başlatmak için menüden F1 seçimini yapın.

>F1-YEDEKLER GERİ YÜKLE

F2-VVVF ASENKRON

YUKARI tuşuna basarak onayladığınızda tüm mevcut parametreler yedeklenmiş olanlarla değiştirilecektir.

Teste degerleri

(↑) -ONAY

### 9.3) DISPLAYLERİ DÜZENLEME

Bu kısımda giriş katından başlayarak tüm ekran bilgilerinin sıralı numaralar ile yeniden düzenleyebilirsiniz. Ana menüden DISPLAYLERİ DÜZENLEME ye giden yol aşağıdaki gibidir:

ana menu [ENT] -> M2-AYARLAR -> P9-SERVİSLER -> R1-DISPLAYLER

Bu kısımda aşağıdaki ekran görünecektir.



0 . KAT NO . . . . . :  
?000000

YUKARI ve AŞAĞI tuşlarını kullanarak verileri 0 ile maksimum kat sayısı arasında değerlerle değiştirebilirsiniz. Eğer hangi katın binanın giriş katı olduğunu belirlerseniz bu özellik giriş katının dijital ekran görüntüsünü 0 olarak ayarlar. Bu katın üzerindeki tüm katlar 1 ile başlayıp her katta bir sayı artar; 0'ın (giriş katı) altındaki tüm katlar -1 ile başlayıp her katta bir sayı azalır. Eğer sisteminizde az sayıda istisnaya sahip normal bir görüntüleme düzenine sahipseniz önce yukarıda açıklanan özelliği kullanıp daha sonra istisnai katların verilerini tek tek değiştirmelisiniz.

#### 9.4) R5-PALSLARIN SIFIRLANMASI

Bu rutini kullanarak tüm enkoder palslerini fabrika ayarlarına döndürebilirsiniz. Bir mesaj ekranı görüntülenecektir. ENT tuşuna basarak bu ekranı geçin. Daha sonra sıfırlama işlemi için onay istenecektir. Eğer YUKARI tuşuna basarsanız sistem enkoder palslerini sıfırlamaya başlar.

PALS SIFIRLA  
(↑) - İSLEME BASLA

#### 9.5) RB-ENKODER YÖNÜ (Mutlak Enkoder)

Bu kısmı kullanarak mutlak enkoderin enkoder yönünü değiştirebilirsiniz.

#### 9.6) PA-ASANSÖR NUMARASI

Asansöre bir bilgisayardan erişmek için internet veya Yerel Ağ bağlantısı kurulduğunda Aybeynet programında asansör numarası kullanılır.

### BÖLÜM 10- ENKODER İŞLEMLERİ

ALC kumanda sistemi kabin konumunu belirlemek için artımlı ve mutlak enkoder kullanabilir.

#### 10.1) ARTIMSAL ENKODER

Kabin kat seçicisi olarak artımsal bir enkoder seçildiğinde, önce **KAT SEÇİCİ parametresi A05=2** olacak şekilde ayarlayın. Sistem kabin konumunu hesaplamak için enkoder palslerini saymaktadır. Bu yöntem göreceli bir yöntemdir ve asansörün konumunu sıfırlayabilmesi için tüm yeniden başlatmalarda sıfırlanmalıdır. ALC kumanda sisteminde enkoder kullanımı için temel olarak üç farklı sistem bulunur.

Bunlar:

- Kuyu enkoder sistemi:** Enkoder kendi mekanik sistemleriyle birlikte asansör kuyusuna kurulmuştur. Kabin pozisyonunu kabine sabitlenen bir halat veya kablo ile ölçülür. ALC'nin enkoder giriş terminalleri enkodere direk olarak bağlanır. Bu sistemde otomatik seviyeleme hareketi enkoder bilgisine dayanarak yapılabilir. Bunun için **A17 SEVİYE ALGILAMA** parametresini 1 yapınız (A17=1).
- Hız regülatörü üzerindeki kuyu enkoderi:** Enkoder hız regülatörü üzerine monte edilmiştir. ALC'nin enkoder giriş terminalleri enkodere direk olarak bağlanır. Bunun için **A17 SEVİYE ALGILAMA** parametresini 1 yapınız (A17=1).
- İnverter enkoder simülasyon çıkışları:** ALC'nin enkoder giriş terminalleri invertörün simülasyon çıkışına bağlıdır. İnverter motor enkoderinden aldığı enkoder sinyalinin çıkışını asansör kumanda kartına gönderir. Ne var ki bu durumda kabin katta beklerken hiç hareket olmadığında, sistem kabin

konumu değişikliğini algılayamaz. Bunun sebebi bir kata varan asansör durduğunda mekanik frenlerin kapanması ve bu yüzden motor milinin dönmemesidir. Mekanik frenler kapandıktan sonra kabin konumunda değişiklik meydana gelirse frenler motor milinin dönmesini engellediği için sisteme hiçbir enkoder palsı gitmeyecektir. Bu yüzden sistem beklemede olan asansördeki pozisyon değişikliğini algılayamayacak ve otomatik seviyeleme hareketini başlatmayacaktır. Bu sebepten dolayı otomatik seviyeleme için manyetik şalterler kullanılır. Bunun için **A17 SEVİYE ALGILAMA** parametresini 0 yapınız (A17=0). Bunun anlamı normal seyahat sırasında kabin konumunu tespit etmek için enkoder plaslerinin kullanılması, ama kabin beklemedeyken MKU ve MKD manyetik şalterlerinin kullanılmasıdır.

### 10.1) ENKODER KURULUMU

Enkoder ve kuyu şalterlerin kurulumu tamamlandıktan sonra enkoder kurulum servis rutinine aşağıdaki yoldan ulaşabilirsiniz:

ana menu [ENT] -> M2-AYARLAR --> P9-SERVİSLER -> RA-ENKODER KURULUMU

ya da

ana menu [ENT] -> M8-ENKODER SERVİS --> E1-KUYU OGRENME

Bu kısımda enkoderin otomatik öğrenme işlemi için servis rutinini uygulayabilirsiniz.

Sistem bu işlemi gerçekleştirerek katların konumlarını ve kuyu sınırlarını tespit eder. Öğrenme işleminin sonunda kat konumları ve enkoder oranı (Pals / mm oranı) kaydedilecek ve gelecekteki seyahatlerde kullanılacaktır.

Öğrenme işlemini başlatmadan önce aşağıdaki görev listesini tamamlayın:

- 1) **KAT SEÇİCİ parametresini A05=2** konumuna ayarlayın.
- 2) **SEVİYE ALGILAMA** için parametreyi aşağıdaki gibi ayarlayın:  
**Motor enkoderi kullanıldığında A17=0**  
**Motor enkoderi kullanılmadığında A17=1**
- 3) Kapı bölgelerini belirlemek için tüm katlara şerit mıknatıslar yerleştirin. Her katın orta noktasına yerleştirmeye dikkat edin. Şerit mıknatısın uzunluğu kapı açılma alanının uzunluğunu belirler.
- 4) Manyetik kuyu şalterleri **ML1** ve **ML2**'yi yükleyin ve ALC elektrik kablo bağlantı şemalarında gösterildiği şekilde devreye bağlayınız. Bu sistemde yalnızca tek durumlu (NO) manyetik şalterler kullanılmaktadır. ML1 ve ML2 aynı hazneye yerleştirilmiştir ve aynı şerit mıknatısı kullanılır.
- 5) Eğer motor enkoderi kullanılıyorsa manyetik şalterleri **MKD** ve **MDU**'yu yükleyin ve ALC elektrik kablo bağlantı şemalarında gösterildiği şekilde devreye bağlayın. Bu sistemde yalnızca tek durumlu (NO) manyetik şalterleri kullanılmaktadır.
- 6) 817 (alt zorunlu yavaşlatma) ve 818 (üst zorunlu yavaşlatma) şalterlerini yerleştirin. Bu şalterler seyahat sırasında kuyu sınır referansı olarak kullanılacaktır.

İşleme başlamak için aşağıdaki ekranı gördüğünüzde YUKARI tuşuna basın.

ENKODER OGRENME  
(↑) - ISLEME BASLA

Öğrenme işlemi başladığında bazı sorular sorulacaktır. Bunların ilk yavaşlama yolunun uzunluğudur. Enkoder işlemlerindeki tüm uzunluklar mm türündendir. Verileri YUKARI ve AŞAĞI tuşları ile değiştirebilir ve ENT tuşuna basarak değişiklikleri onaylayabilirsiniz. ESC tuşu herhangi bir aşamadaki işlemi iptal eder.

KAPI BOLG
?001400 [mm]

Daha sonra ki ekranda kat bölgesi seçmede kullanılan ML mıknatıslarının uzunlukları mm cinsinden seçilir.

ML UZUNLUĞU
?000300 [mm]

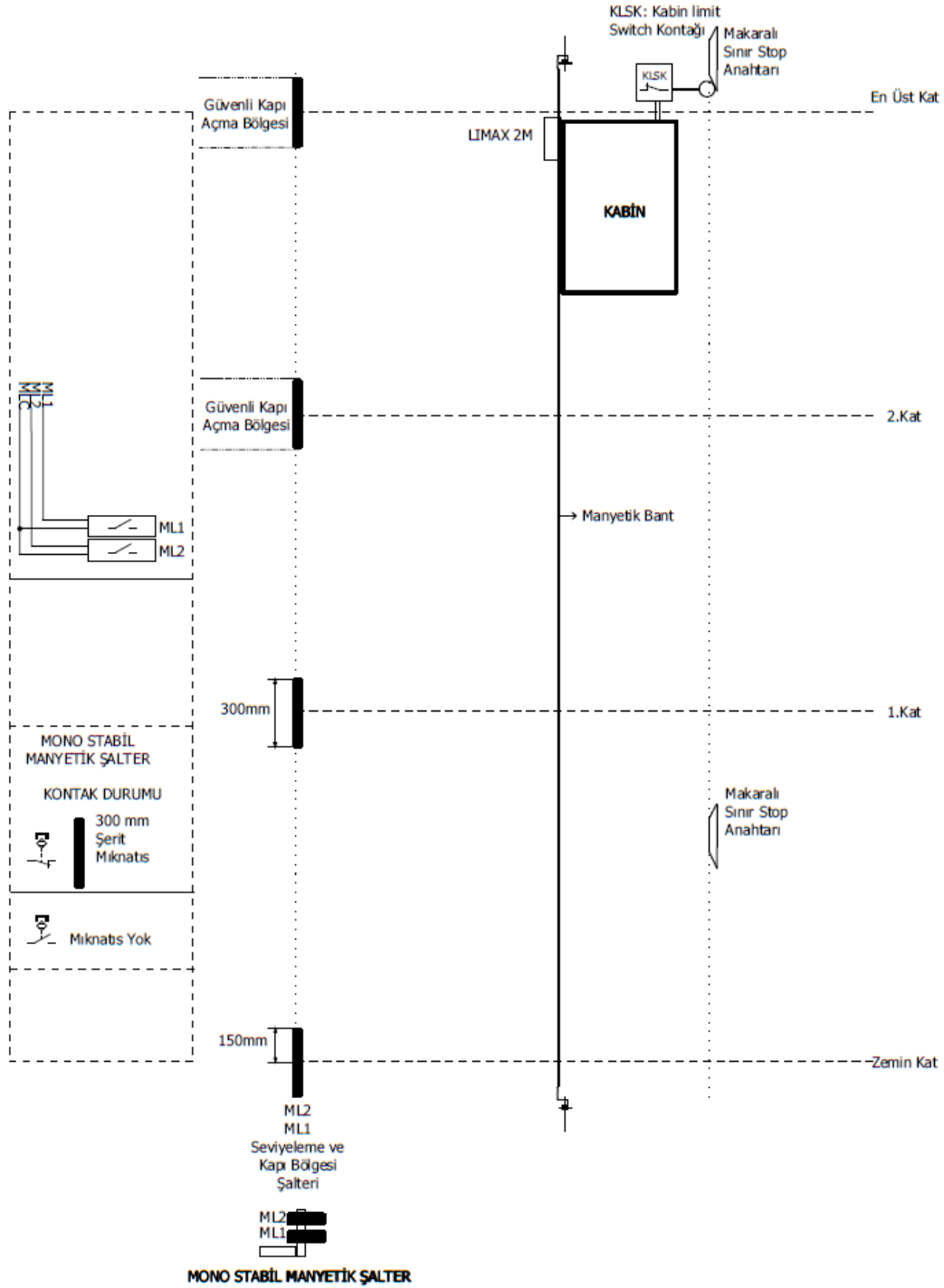
Bu parametre girilipo ENT butonuna basıldıktan sonra asansör harekete başlar ve aşağıdaki ekran görülür. Kuyu öğrenmenin bütün aşamaları kontrol kartı tarafından yönetilir. Kumanda kartı kuyu boyunca aşağı ve yukarı giderek kuyunun uzunluğunu ve her bir katın kuyudaki pozisyonlarını kaydeder. Öğrenme aşamasında gerekli bilgiler ALC kartının ekranı takip edilerek edinilebilir.

3 ↑Pu:	10000
LF:0	2000 mm

Kuyu öğrenme işlemi kabin en alt katta iken başlar, eğer öğrenme işlemi başlatıldığında kabin en alt katta değilse ilk önce kumanda kartı kabini en alt kata alır. Kabin en alt kata geldikten sonra birinci katın ML mıknatıs boyu kadar hareket ederek, ML mıknatısının boyunun enkoder palsi cinsinden ölçmektir. ML boyu ölçüldükten sonra kabin tekrar en alt kata gider ve oradan kuyu boyunca yukarı yönde hareket ederek her katın palslerini kaydeder. Sonraki aşamada kabin en alt kata tekrar hareket gelerek kuyu öğrenme işlemini bitirir. Öğrenme boyunca kaydedilen tüm bilgiler mm cinsindedir. Kuyu öğrenme işlemi başarılı bir şekilde bittikten sonra asansör normal modda kullanılabilir.

## 10.2) MUTLAK ENKODER

Kabin pozisyon algılama sistemi olarak mutlak enkoder kullanıldığında **KAT SEÇİCİ parametresini A05=3** olarak ayarlayın. ALC kumanda sisteminde mutlak enkoder CAN-BUS üzerinden bağlanır. Mutlak enkoder kuyuda başka hiçbir algılama elemanına gerek duymamasına karşın kapı bölgelerini onaylamak için ML1 ve ML2 şalterleri şerit mıknatıs ile kullanılmalıdır. Mutlak enkoder kullanıldığında sıfırlama işlemi ygerekmez. Güç kayıplarından bağımsız olarak, enkoder daima kesin kabin konumunu kumanda sistemine gönderir.



Şekil 10.3 : Mutlak Encoder Miknatis Dizilimi (LIMAX 2M)

- 1) .
- 2) Yeniden seviyelemelerde mutlak enkoder kullanmak için SEVİYE ALGILAMA parametresini **A17=1** olarak ayarlayınız.
- 3) Mesafe tabanlı seyahat için HEDEF MESAFESİ parametresi **A10=1 MESAFE** olarak ayarlayınız.
- 4) Kapı bölgelerini belirtmek için miknatisları yerleştiriniz. Miknatis merkez noktasının kat hizasına işaret ettiğinden emin olunuz. Miknatis şeridinin uzunluğu, kapı açma bölgesinin uzunluğunu belirler.
- 5) Manyetik kuyu şalterlerini **ML1** and **ML2**'yi monte ediniz ve ALC elektrik şemasında gösterildiği şekilde bağlayınız. Bu sistemde sadece, monostabil manyetik şalterler (NA) kullanılır. ML1 and ML2 birlikte tek bir tutucu üzerine konumlandırılır ve aynı miknatis şeridini kullanır. Mutlak enkoder miknatis haritası (Limax 2M) şekilde 10.3'de gösterilmiştir.

## 10.2.2) MUTLAK ENKODER İÇİN KUYU ÖĞRENMESİ

Enkoder kurulumu ve kuyu şalterlerinin kurulumu tamamlandıktan sonra, aşağıda belirtildiği şekilde enkoder kurulum işlemine gidiniz.

Ana Menü [ENT] -> M2-AYARLAR -> P9- SERVİSLER -> RA-ENKODER KURULUMU  
veya

Ana Menü [ENT] -> M8-ENKODER SERVİS -> E1-KUYU ÖĞRENME

Kuyu öğrenmeye başlamak için, asansör REVİZYON MODUNA geçmelidir.

Aksi halde ekranda uyarı mesajı çıkacaktır.

817 POZ.

?1000

[mm]

>E1-KUYU ÖĞRENME  
E2-KABİNDEN KAT

REVİZYON MODUDA  
GİRİNİZ

KUYU ÖĞRENME  
(↑)-BAŞLA

İşlemi başlatmak için ekranda şöyle mesaj gördüğünüzde **YUKARI** butonuna basınız.

Öğrenme işlemi başladığında, size belirli sorular yöneltilecektir. İlki, yavaşlama yolu uzunluğudur. Enkoder içerisindeki tüm uzunluklar mm cinsindedir. YUKARI ve AŞAĞI BUTONLARI ile datayı değiştirebilir ve ENT butonuna basarak onaylayabilirsiniz. ESC butonu, herhangi bir aşamada işlemi sonlandıracaktır.

YAVAŞLAMA YOLU 2

?1400

[mm]

Sürücülerde ayarlanan yavaşlama yolu için mesafeyi giriniz.

818 POZ.

?1000

[mm]

**817 POZİSYONU** olarak en alt kat seviyesine olan mecburi yavaşlama mesafesini giriniz.

**818 POZİSYONU** olarak en üst kata olan mecburi yavaşlama mesafesini giriniz.

Bu bilgiler alındıktan sonra öğrenme işlemi başlatabilirsiniz. Mutlak enkoder için öğrenme işlemi otomatik değildir. Kabini revizyon veya elle kumanda kullanarak pozisyonları öğretmek için kat kat hareket ettirmelisiniz.

0: 0 1001

KAT: ?

Öğrenme işlemi başlatmak için kabini en alt kata getiriniz. Daha sonra tuş takımı üzerinde ENT butonuna basarak en alt kat (0. Kat) pozisyonunu onaylayınız.

Bu işlemi kabinden yürütebilirsiniz. Bu durumda, YUKARI ve AŞAĞI hareket butonları eş zamanlı olarak basma, kat pozisyonunu onaylama olarak kabul edilir.

0: 1000 1000

KAT 01'e git

Zemin kat pozisyonu onaylandıktan sonra kabini bir üst kata (1.kata)

götürmeniz istenir. Revizyonda yukarı butonunu kullanarak kabini 1. Kata götürünüz ve orada durunuz.

0 : 1000 3892  
KAT : ?1

Eğer kabin, kat seviyesinde ise onaylayınız aksi halde kata hizalayınız ve sonra yukarıda açıklandığı gibi onaylayınız.

İşleme kabin son kata gelinceye kadar devam edin. Son katın kat seviyesi de onaylandığında kat seviyeleri kaydedilir ve işlem tamamlanır.

2 : 8423 6021  
İşlem Tamamlandı

Kurulum işlemi artık tamamlanmıştır. Hızlanma ve yavaşlama ile ilgili tüm parametreler düzgün biçimde ayarlandıktan sonra tam kat seviyeleri normal modda test edilmelidir. Seviyelemede bir hata meydana gelirse aşağıda açıklandığı gibi (10.3.1 ve 10.3.2) gerekli aksiyonları alınız (10.3.1 and 10.3.2).

Enkoder kurulumu ile ilgili tüm parametreler M8 – Enkoder Servisleri menüsünde bulunabilir.

### 10.2.3) KAT SEVİYELERİ

Öğrenme işleminden sonra, tahmini kat seviyeleri kaydedilir. Bu seviyeler şu şekilde görülebilir.

Ana Menü [ENT] -> M2-AYARLAR -> P4-KAT AYARLARI -> K6-ENKODER KAT PALSİLERİ

veya

Ana Menü [ENT] -> M8-ENKODER SERVİS -> E4-KAT PALSİLERİ

Kat palsleri, tam seviyeyi ayarlamak için yukarıda verilen menu kullanılarak düzenlenebilir. Bununla birlikte, kabini hareket ettirerek seviyeleri ayarlamak için diğer bir özellik vardır. Bu prosedür aşağıda anlatılmaktadır.

### 10.2.4) KABİN İÇERİSİNDEN KAT SEVİYELERİNİ AYARLAMA

Kat seviyeleri kabin içerisinden kabin işlem paneli (COP) kullanılarak ayarlanabilir. Bunun için özel bir menu mevcuttur. Kabin, bu işlemi başlatmak için herhangi bir kat seviyesinde durmalıdır. Aşağıdaki yolu takip ederek o menüye erişebilirsiniz.

Ana Menü [ENT] -> M2-AYARLAR-> P9-SERVİSLER -> RC—PALS KAT AYARLAMA.

veya

Ana Menü [ENT] -> M8-ENKODER SERVİS-> E2-KABİNDEN KAT AYARI

Bu menüye girdiğiniz zaman, aşağıdaki ekranı göreceksiniz:

KAT : 00 [1234] adj  
(↑) -BAŞLA

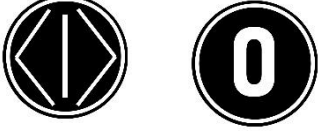
Yukarı ok (↑) butonuna basma, kat ayarlama prosedürünü başlatacaktır. Bundan sonra kabine giriniz ve daha fazla komut verebilmek için kabin kasedini kullanınız. Bu size doğrudan doğruya kat seviye farkını görmeniz ve kayıtlı kat seviyesini düzeltmeniz yardımcı olacaktır. Size, CAN-bus üzerinden el terminali kullanmanızı şiddetle tavsiye ederiz. Böylece işlem esnasında tüm detayları görebileceksiniz.

İşlem başladığında kumanda sistemi kapıları tamamen açar ve kabin çağrıları aktif kalırken kat çağrılarını iptal eder. Bu prosedürde COP üzerindeki ilk iki çağrı butonu ve kapı kapama butonu, komut vermek için kullanılacaktır.

Yeniden seviyeleme yapılıyorken kapı daima açıktır. Yeniden seviyeleme, seviye ayarı için kullanılır. Prosedüre başladıktan sonra herhangi bir kata gidebilir ve ilgili kabin butonlarını kullanarak kolaylıkla seviye

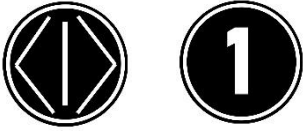
ayarlaması yapabilirsiniz. Asansör kata gider ve kapıları açar böylece gerçek ve kayıtlı kat seviyelerini görebilirsiniz. Eğer kabin, kat seviyesinden aşağı veya yukarıda ise o iki butona birlikte basarak aşağıda açıklandığı gibi kabini hareket ettirebilirsiniz. Kabin tam olarak kat ile aynı seviyede ise 2 saniye boyunca ilgili butonu basılı tutarak kaydedebilirsiniz. Bu şekilde herhangi bir kata gidebilir ve ayarlama yapabilirsiniz. Tüm katlar bittikten sonra tuş takımı üzerinde ENT butonuna basarak, yeni datayı kaydedebilirsiniz.

### Aşağı yönde hareket için:



- Kabini aşağı yönde hareket ettirmek için “0” ve Kapı Açma butonlarına aynı anda basılı tutulması gerekir.
- Butonlara basılı tutulduğu sürece asansör ML bölgesinden çıkana kadar hareket eder.
- Sadece “0” butonuna yada herhangi bir katın butonuna basılması kabin kaydı olarak algılanır.

### Yukarı yönde hareket için:



- “1” ve Kapı Açma butonun aynı anda basılı tutulduğunda kabin aşağı yönde hareket edecektir.
- Butonlara basılı tutulduğu sürece asansör ML bölgesinden çıkana kadar hareket eder.
- Sadece “1” butonuna yada herhangi bir katın butonuna basılması kabin kaydı olarak algılanır.

### Farklı bir kata gitmek için:



Gidilmek istenilen katın butonuna basılması yeterlidir.

### Kat seviyesini kaydetmek için:

KAT:00 [4567] adj  
KAYDEDİLDİ

- Kat ayar işlemi bittikten sonra ilgili katın butonuna 2sn basılı tutulması, ayarlanan palsin kaydedilmesini sağlar.
- 2sn basılı tutulduktan sonra ilgili katın butonu flash edecektir. Bunun anlamı datanın kaydedildiğidir.

### İşlemden çıkmak için:

KAT:00 [4567] adj  
ENTER-KAYIT

Bütün katlar başarılı bir şekilde kaydedildikten sonra, el terminali üzerinden yada ALC kartı üzerinden ENT butonuna basılması yeterlidir.

### 10.3) MESAFE TABANLI KULLANIM

A10 parametresinin değeri 1 olduğunda sistem mesafe tabanlı kullanıma geçer. A10=0 olduğunda kullanılan kat numarası yerine, mesafe tabanlı kullanımda hareket sırasında hedef kata olan mesafe mm olarak kullanılır. Mesafe tabanlı kullanım yüksek hızlı asansörlerde çok önemli avantajlar sağlar. Yüksek hızlı asansörlerde ara hızlar yoktur. Asansör hedef kata doğru herhangi bir hızdan direkt olarak yavaşlatılabilir. Bilinmesi gerek bir başka önemli nokta da bu süreç tamamen ALC yazılımı tarafından yürütülür ve asansör motorunu sürmek için herhangi bir inverter kullanılabilir.

Sistem asansör için dört hız ayarına izin vermektedir. Bunlar YAVAŞ, HIZLI, YÜKSEK ve ULTRA'dır. Tüm hızlar için yavaşlama yolu uzunlukları ve yüksek hızlar için (3. Ve 4. hızlar) minimum yol uzunlukları K7-GENEL

PALSLAR kısmında tanımlanmalıdır. Hareket tabanlı kullanımda başlangıç ve yavaşlama mesafelerinde farklı karar mekanizmaları vardır.

Daha fazla detaya girmeden, aşağıdaki tanımlar K7-GENEL PALSLAR kısmında tanımlanan değerlere dayalı olarak yapılmıştır.

**TD:** Kabin konumu ile hedef kat seviyesi arasındaki mesafe.

**MIN3:** Kalkışta YÜKSEK (3.hız) seçmek için minimum yol uzunluğu

**MIN4:** Kalkışta ULTRA (4.hız) seçmek için minimum yol uzunluğu

**SDP2:** HIZLI (2.hız) için yavaşlama yolu uzunluğu

**SDP3:** YÜKSEK (3.hız) için yavaşlama yolu uzunluğu

**SDP4:** ULTRA (4.hız) için yavaşlama yolu uzunluğu

a) Kalkıştaki hız seçimi aşağıdaki karşılaştırmalar yapılarak uygulanır:

Eğer **TD < MIN3** → asansörün kalkışı **HIZLI** (2. hız)

Eğer **TD > MIN3** → Eğer **TD < MIN4** → asansörün kalkışı **YÜKSEK** (3. hız)

Eğer **TD > MIN4** → asansörün kalkış hızı **ULTRA** (4. hız)

b) Asansör hedefine doğru sabit hızla giderken yavaşlamaya başlama noktası sistem tarafından aşağıdaki karşılaştırmalar yapılarak seçilir:

Eğer asansör hızı **HIZLI** ve **TD <= SDP2** ise → sistem **YAVAŞ** (1. hız) hıza geçer

Eğer asansör hızı **YÜKSEK** ve **TD <= SDP3** ise → sistem **YAVAŞ** (1. hız) hıza geçer

Eğer asansör hızı **ULTRA** ve **TD <= SDP4** ise → sistem **YAVAŞ** (1. hız) hıza geçer

## BÖLÜM 11 - HATA KAYDI VE HATA KODLARI

ALC Serisi Kontrol Sistemlerinde belirlenen tüm hatalar çalışma sırasında ana ekranda gösterilir ve kalıcı hafızaya kaydedilir. Sistemin hata saklama kapasitesi 250'dir. Eğer hafızada 250 adet hata kayıtlıyken yeni bir hata oluşursa, en eski hata kaydı silinir ve yenisi kaydedilir. Kaydedilmiş son 250 hatayı istediğiniz zaman LCD ekranı kullanarak veya bilgisayar bağlantınız ile görüntüleyebilirsiniz. Burada tuş takımı ve LCD ekranı kullanarak hata kayıt raporlarını görüntülemek açıklanmaktadır.

Ana menüden M3-HATA INCELEME alt menüsüne girin.

>M3-ERROR LOG

M4-SERVICES

Sonra kaydedilen hata listesini görebilirsiniz.

011) 06-KAT : 7

>012) 02-KAT : 3

Hata kayıtları tarih ve zaman üzerinden sınıflanır. Bu ekranda sadece katı, hata tarihini, saatini ve hata kodunu görebilirsiniz. Daha detaylı bir rapor görmek için ok tuşlarını kullanıp (ENT) tuşuna basarak bir hata seçin.



YUKARI LIMIT ACIK

02-KAT:3 STOP

YUKARI LIMIT ACIK

13.03.2017-17:53

Bu ekranda hata tarihi ve saatini, katını, hızını ve (hata meydana geldiği anda) kabin hareket yönünü ve hata açıklamasını görebilirsiniz.

Kart yeni bir hata kaydedip asansör de hareket etmeye başlamadan M3>Hata Kaydı ve Kodları menüsüne erişemezsiniz.

### 11.1) HATA KODLARI

KOD	HATA	AÇIKLAMA
1	STOP KESİNTİSİ	STOP devresi-120 (Hız regülatörü, paraşüt kontağı, STOP butonları...) açık.
2	120-125 YOK	Kapı Kontak devresi-125-130 hareket sırasında açıldı.
3	140 YOK	Kapı Kilit devresi-140 hareket sırasında açıldı.
4	KDK Kontaklı Kısa Devre	KDK kontaktörünün kontağı kısa devre. Bölüm 14.2 ye bakınız.
5	DRB Kontaklı Kısa Devre	Kapı Reset Girişi kısa devre. Bölüm 14.2 ye bakınız.
6	KAT GEÇME SÜRESİ	1-Hızlı harekette sistem [C08] parametresinde belirlenen süre içerisinde yeni kat bilgisi alınamadı. 2-Yavaş harekette sistem [C09] parametresinde belirlenen süre içerisinde yeni kat bilgisi alınamadı.
7	KAPI AÇILMADI	Kapı açma komutunu gönderildikten sonra A kapısı için [C04] ve B kapısı için [C34]'te tanımlanan süre içinde Kapı Kilit veya Kapı Kontak sinyalleri kesilmedi.
8	KAPI KAPANMADI	Kapı kapama komutunu gönderdikten sonra A kapısı için [C03] ve B kapısı için [C33]'te tanımlanan süre içinde Kapı Kilit veya Kapı Kontak sinyalleri kapanmadı (KL1=0, KL2=0).
9	817- 818 YOK	Yukarı ve aşağı yön limit şalterleri (817 ve 818) aynı anda açık devreler.
11	SAYICI HATASI	Kat göstergesindeki numara ile kabin pozisyonu tutarsız. Kabin en üstte katta olmasına rağmen (817=0, 818=1) kat bilgisi en <b>üst kat</b> değil veya kabin en alt katta iken (818=0, 818=1) kat bilgisi <b>0</b> değil.
12	ENKODER YÖN HATASI	Kabin hareket yönü ve enkoder dönme yönü aynı değil. Arttırımsal enkoder girişinde A ve B yi yer değiştirin (ENA ve ENB).
13	ENKODER SİNYALİ YOK	Kabin hareket halindeyken [C29] parametresinde tanımlanmış olan süre içinde hiç enkoder palsı alınmadı. Enkoder elektrik devresini ve enkoderin mekanik bağlantısını kontrol ediniz.
14	BYPASS HATASI	Bypass girişi aktif [BTP=0] ve asansör normal modda ise bu hata çıkar. Bypass anahtarı normalde kapalı olmalıdır.
15	PARK DURAĞI HATALI	[B04]'te tanımlanmış olan park katı maksimum durak sayısından [A01] büyük. [B04] en fazla ([A01]-1) olabilir.

KOD	HATA	AÇIKLAMA
16	<b>YANGIN DURAĞI</b>	[B05]'te tanımlanan yangın katı maksimum durak sayısından [A01] fazla. [B05] en fazla ([A01]-1) olabilir.
18	<b>KABİN CEVAP HATASI</b>	Kabin ünitesinde bulunan seri haberleşme kartı ile haberleşme yok. Kabin ile anakart arasındaki haberleşme durumunu BE ve LE ledlerinden kontrol ediniz. Kabin CAN sürücülerinin önündeki bu ledler yanık ise ya kabin seri haberleşme devresinde bir yanık vardır ya da CAN-ünitelerinin sonlandırma direnç değerleri hatalıdır. Kabin CAN portu [A18] parametresinde tanımlanmıştır. Kabin seri haberleşme devresinin [A18] de belirlenmiş CAN-portuna bağlı olduğunu kontrol ediniz.
19	<b>KAT HABERLE. HATASI</b>	Kat ünitesinde bulunan seri haberleşme kartı ile haberleşme yok. Kat üniteleri ile anakart arasındaki haberleşme durumunu BE ve LE ledlerinden kontrol ediniz. Kat CAN sürücülerinin önündeki bu ledler yanık ise ya kat seri haberleşme devresinde bir yanık vardır ya da CAN-ünitelerinin sonlandırma direnç değerleri hatalıdır. Kat CAN portu [A19] parametresinde tanımlanmıştır. Kabin seri haberleşme devresinin [A19] de belirlenmiş CAN-portuna bağlı olduğunu kontrol ediniz.
20	<b>PTC-TERMİSTÖR YOK</b>	Motor termistör devresi açık [PTC=0]. Motor aşırı ısındığından dolayı termistör açık devre olmuştur veya PTC devresi bağlı değildir.
21	<b>HU-HD YOK!</b>	Kabin hızı 1m/s üzerinde ise 3. Hızı kullanılmalıdır [A11>0]. Bu takdirde HU ve HD herhangi iki girişe tanımlanmalıdır. HU ve HD aynı anda açık ise bu hata ortaya çıkar. HU ve HD manyetik anahtarlarını, terminalleri, tanımları ve ilgili kabloları kontrol edin.
22	<b>KAPI ISI HATASI</b>	Otomatik kapı motorunda yüksek sıcaklık tespit edilirse veya DTP girişi bağlanmamışsa [DTP=0] bu hata çıkar.
23	<b>SIFIRLAMA PASİF</b>	Sıfırlama hareketi [B30=0] parametresi tarafından engellenirse bu uyarı mesajı ekranda görünür.
24	<b>KUYU ÖĞRENME YOK</b>	Kat seçici olarak artırımsal enkoder seçildiğinde [A05=2], kuyu öğrenme henüz başarılı olarak tamamlanmamış ise bu ekranda bu mesaj belirir. Asansörü normal moda kullanabilmek için önce kuyu öğrenme yapılmalıdır. Bu bir uyarı mesajıdır.
25	<b>ENKODER VERİ HATASI</b>	M8->E4->KAT PALSLARI menüsündeki Pals verileri eksik veya hatalı. Kuyu öğrenme yapılmalı.
26	<b>MAKİNE DAİRESİ SICAKLIĞI</b>	Bu hata mesajı Makine dairesi sıcaklığı ayarlanan değerlerin dışında olduğunda ekrana çıkar ve kalkışı engeller. [B21=0] ise makine dairesi ısı kontrolü yapılmaz. [B21=1] ise ALC anakartı üzerindeki ısı algılayıcı kullanılarak makine dairesi sıcaklık kontrolü yapılır. Kartın bulunduğu yerdeki ortam sıcaklığı [B42] deki değerden küçük veya [B43] deki değerden büyük ise bu hata mesajı çıkar. Parametredeki değerlerin uygunluğunu ve pano içinde anakartın çevresindeki ısıyı kontrol edin. [B21=2] ise THR girişi kullanılarak ısı kontrolü yapılır. THR girişi açık devre olduğunda hata mesajı verilir. THR girişin bağlı olup olmadığını ve buraya bağlanmış olan ısı ölçer cihazın doğru çalışıp çalışmadığını kontrol ediniz.

KOD	HATA	AÇIKLAMA
27	SÜRÜCÜ HATASI	Sistem hidrolik üniteden veya hız kontrol (inverter) ünitesinden DER girişi üzerinden hata sinyali alıyor. Sürücü cihazın hata durumunu ve DER girişini kontrol edin.
29	KONTAKTÖR YAPIŞIK	Kontaktörler çekili olmamasına rağmen CNT terminalinde sinyal yok. CNT giriş terminalini, tanımını, kontaktörlerin kapalı yardımcı kontaklarının CNT girişine doğru olarak bağlanmış olduğunu kontrol edin.
30	GSM MODEM HATASI	GSM modeme erişilemiyor. GSM modem bağlantısını ve ayarlarını kontrol edin.
31	FAZ SIRA HATASI	Faz sıralamasında hata var. İki şebeke fazının birbiriyle yerlerini değiştirin.
32	HARİCİ FKK HATASI	Harici faz koruma cihazından FKI giriş üzerinden faz hatası algındı.
33	ML2 KATTA AÇIK	Kabin katta duruken, kapı açma bölgesi içerisinde, ML2 girişi pasif duruma geçerse [ML2=0] bu hata çıkar. Kapılar açık iken bu hatanın çıkması UCM hatası oluşturur ve sistem bloke edilir. ML1, ML2 şalterleri, karşılarında mıknatısların durumu ve ML1, ML2 şalterlerinin bağlantılarını kontrol ediniz.
34	ML2 KISA DEVRE	Kabinin kat bölgesinden ayrılmasına rağmen ML2 girişi hala aktif ise [ML2=1] bu hata belirir. ML2 manyetik şalteri, karşı mıknatıs yeri ve ML2 elektriksel bağlantılarını kontrol edin.
35	L1/R-FAZI YOK	L1/R fazı kesik. Şebeke bağlantılarını kontrol edin.
36	L2/R-FAZI YOK	L2/S fazı kesik. Şebeke bağlantılarını kontrol edin.
37	L3/R-FAZI YOK	L3/T fazı kesik. Şebeke bağlantılarını kontrol edin.
39	GRUP NO HATASI	Asansör grubunda [A13]'te tanımlanmış olan grup numarasına sahip birden fazla asansör var. Tüm asansörlerdeki [A13] parametrelerini kontrol edin. Her numara sadece bir asansörde bulunabilir.
40	KAPI KONT. HATASI	Kapının fiziki olarak kapanmasına rağmen kapı kontakları açık durumda. Kapının fiziki durmu KL1 ve KL2 girişleri ile kontrol edilir.
41	SEVİYELEME ZAMANI	Seviyeleme süresi [C16] parametresinde belirtilen süreden daha uzun sürdüğünde hareket durduruldu. [C16] süresi çok kısa ayarlanmış olabilir. Asansör hareket ediyorsa seviyeleme hızı ve [C16] süresini kontrol edin, hareket etmiyorsa hareketi engelleyen unsuru araştırın.
44	KL1 – KL2 YOK	Sistem Bypass modunda iken kapılar gerçekten kapanmamış yani KL1 ve KL2 girişleri aktif değil. Kapı kontaklarını ve KL1, KL2 girişleri kontrol edin.
45	SDB KÖPRÜ HATASI	SDB kartı güvenlik devresini köprüleyemiyor. 140, ML1 ve ML2 girişlerini ve karşı mıknatıslarını kontrol edin.
49	EKS KAPI AÇILMADI	Acil durum kurtarma işlemi sırasında, kapı [C29] parametresinde belirlenmiş olan zaman içerisinde açılmadı. Kapı besleme gerilimini ve kapı sinyallerini kontrol edin.
50	EKS KAPI KAPANMADI	Acil durum kurtarma işleminde kapı sistem tarafından belirlenmiş süre zarfında kapanmadı. Kapı besleme gerilimini ve kapı sinyallerini kontrol edin.
52	EKS MAKS. SÜRE	Acil durum kurtarma işleminde geçen süre, zaman parametresi [C41]'te kayıtlı süreyi aştı. [C41] süresini kontrol edin.
53	ML1 KATTA AÇIK	Kabin katta duruken, kapı açma bölgesi içerisinde, ML1 girişi pasif duruma geçerse [ML1=0] bu hata çıkar. Kapılar açık iken bu hatanın çıkması UCM hatası oluşturur ve sistem bloke edilir. ML1, ML2 şalterleri, karşılarında mıknatısların durumu ve ML1, ML2 şalterlerinin bağlantılarını kontrol ediniz.

KOD	HATA	AÇIKLAMA
54	ML1 KISA DEVRE	Kabinin kat bölgesinden ayrılmasına rağmen ML1 girişi hala aktif ise [ML1=1] bu hata belirir. ML1 manyetik şalteri, karşı mıknatıs yeri ve ML1 elektriksel bağlantılarını kontrol edin.
55	PİSTON ÜST STOP	Hidrolik asansörlerde kabin kuyu üst sınır stop seviyenin üzerine çıktığında bu hata rapor edilir. Bu hata kalıcıdır ve mutlaka el ile silinmesi gerekir.
56	YANGIN RESET	Yangın durumundan sonra, FR1 veya FR2 girişlerinden yangın alarmı kalkınca, [FR1=1] [FR2=1], eğer B46 parametresi 4 ise [B46=4] sistem hemen normale dönmeyebilir, bloke olur. Bloke ancak revizyon durumuna girip çıkma ile veya sistemin yeniden açılması ile ortadan kalkar. Sistem bloke olduğu sürece bu hata mesajı ekranda gösterilir.
57	KAT BUTONU BASILI	Katlar paralel haberleşmeli sistemde kat butonu 300 saniyeden fazla bir süre basılı okunursa sistem o kat butonunu arızalı kabul eder ve bir deha okunmaz. Bu kontrol sadece [B16=1] ise yapılır. Basılı buton olduğu sürece bu hata rapor edilir. Revizyona girilmesi bu hatayı siler.
58	DEPREM İKAZI	Deprem girişinden aktif sinyal ağılandı [DPM=0]. Asansör deprem senaryosuna geçer.
59	HAREKET İZİNİ YOK-1	GMV NGV-A3 Tipi Hidrolik ünite kullanıldığında [A16=6], RDY ve RUN girişlerinin ikisi de aynı anda açık, [RDY=0] ve [RUN=0].
60	HAREKET İZİNİ YOK-2	GMV NGV-A3 Tipi Hidrolik ünite kullanıldığında [A16=6], RDY ve RUN girişlerinin ikisi de aynı anda kapalı, [RDY=1] ve [RUN=1].
61	NGV SİNY.HATASI-1	GMV NGV-A3 Tipi Hidrolik ünite kullanıldığında [A16=6], RDY ve RUN girişlerinin durumları KALKIŞta değişmezse bu hata çıkar [RDY=0] [RUN=1].
62	NGV SİNY.HATASI-2	GMV NGV-A3 Tipi Hidrolik ünite kullanıldığında [A16=6], RDY, RUN girişlerinin durumları DURUŞta değişmezse bu hata çıkar. [RDY=1], [RUN=0]
63	HARİCİ UCM HATASI	UCM girişinden (harici UCM cihazı) aktif sinyal alındı [UCM=1] .
64	FREN AÇIK KALDI	Fren bobinine enerji verilmemesine rağmen fren geri bildirim kontağından sinyal alınmadı. BR1 ve BR2 terminallerini kontrol edin. Bu hata sadece parametre A16 dışlısız makineye göre ayarlanmış ise çıkar, [A16=1].
65	FREN AÇILMADI	Fren bobinine enerji verilmesine rağmen fren izleme kontağından sinyal alındı. BR1 ve BR2 terminallerini kontrol edin. Bu hata sadece parametre A16 dışlısız makineye göre ayarlanmış ise çıkar, [A16=1].
66	SGC HATASI-1	SGD kartı RSG çıkışı ile aktif edilmemesine rağmen SGC girişi pasif [SGC=0]. Bu hata sadece parametre A16 redüktörlü makineye göre ayarlanmış ise çıkar, [A16=2]. RSG çıkışı ve SGC girişi ile ilgili terminali, tanımlar ve kabloları kontrol edin. SGD kartının doğru çalışıp çalışmadığını kontrol edin. SGD kartındaki RSG girişini söktüğünüzde SGC hala o ise SGD kartında arıza vardır.
67	SGC HATASI-2	Start anında SGD kartı RSG çıkışı ile aktif edilmesine rağmen [SGC=1] kalmaya devam ediyor. Bu hata sadece parametre A16 redüktörlü makineye göre ayarlanmış ise çıkar, [A16=2]. SGD çıkışı ve SGC girişi ile ilgili terminali, tanımlar ve kabloları kontrol edin. SGD kartının doğru çalışıp çalışmadığını kontrol edin.

KOD	HATA	AÇIKLAMA
68	GÜV. VALFİ HATALI	Hidrolik asansörlerde periyodik test sırasında güvenlik valfi hatalı çalıştığında bu hata ortaya çıkar ve sistem bloke edilir. Valfin hem elektriksel bağlantılarının hem de mekanik fonksiyonunun mutlaka kontrolü gerekir.
69	AŞAĞI VALF HATALI	Hidrolik asansörlerde periyodik test sırasında aşağı yön valfi hatalı çalıştığında bu hata ortaya çıkar ve sistem bloke edilir. Valfin hem elektriksel bağlantılarının hem de mekanik fonksiyonunun mutlaka kontrolü gerekir.
70	REG. KONT. HATA-3	Hareket başlamış ve hız regülatör bobinine enerjilendirilmiş olmasına rağmen SGO girişi aktif olursa [SGO=1] bu hata çıkar. Regülatör bobininin enerjisinin kesilmediğinden emin olun. SGO kontağının bağlantısını kontrol edin
72	UCM HATASI	Kabin katta kapıları açıkken kat bölgesi dışına çıkarsa UCM hatası oluşur. Bu kontrol A16 sıfırdan büyükse yapılır [A16>0]. Bu hata kalıcıdır ve el ile menüden silinmesi gerekir. ML1 ve ML2 şalterlerini ve karşı mıknatıslarını kontrol ediniz. UCM kontrolü yaptığınız cihazın ayar ve bağlantılarını kontrol ediniz.
73	REG. KONT. HATA-1	Stop durmunda SGD kartı pasif edilmesine rağmen belirlenen sürede SGO=0 durumda. Regülatör üzerindeki A3 bobininin pasif olduğundan emin olun. Kontakın bağlantısını kontrol edin.
74	REG. KONT. HATA-2	Start anında SGD kartı aktif edilmesine rağmen belirlenen sürede SGO=1 kalmaya devam ediyor. Regülatör üzerindeki A3 bobininin aktif olduğundan emin. Kontakın bağlantısını kontrol edilm.
75	i-Valf Hatası	Hidrolik asansör tahrik sistemi i-Valf seçildiğinde [A16=4] RDY girişinden üzerinde bir hata sinyali alındı. RDY girişi, tanımı ve bağlantılarını kontrol edin.
76	SON KAT ŞALTER HATASI	Özel sonkat sıfırlama anahtarları (917, 918) kullanıldığında [B47=1] ve 917 ile 918 girişleri aynı anda açık devre, [917=0], [918=0] olursa bu hata çıkar. 917 ve 918 girişlerini, tanımlarını ve B47 parametresini kontrol ediniz.
77	HD/HU HATASI	Eğer 817/KSR1 girişi aktif değilken HD girişi aktif olursa veya 818/KSR2 girişi aktif değilken HU girişi aktif olursa sistem bu hatayı verir. Eğer yüksek hız limit şalterleri (HU, HD) kullanılıyorsa, [A11=1]  Eğer HD girişi aktifken [HD=1] 817 pasif [817=0] ise, Eğer HU girişi aktifken [HU=1] 818 pasif [818=0] ise, Bu hata çıkar.  - HD ve HU şalterlerini, terminallerini, mıknatıslarını, giriş tanımlarını ve bağlantıları kontrol ediniz. - HD 817 nin üzerinde ve HU da 818 in altında olmalıdır. Kuyu pozisyonlarını kontrol ediniz. - Parameter A11 i kontrol ediniz.
78	ENK.HABERLEŞME HATASI	Kat seçici olarak CAN mutlak enkoder kullanıldığında [A05=3]sistem CAN enkoder ile haberleşmezse bu hata çıkar. Enkoder bağlantılarını ve A05 parametresini kontrol ediniz.

KOD	HATA	AÇIKLAMA
79	ENK.ÖĞRENME HATASI	Kat seçici olarak arttırımsal enkoder kullanıldığında [A05=2], enkoder kuyu öğrenme işlemini doğru olarak tamamlayamadığında bu mesaj gösterilir. Durak sayısının yanlış girilmesi veya öğrenme anında alt ve üst limit şalterleri okunamazsa bu hata meydana gelir. Enkoder bağlantılarını ve ML1, ML2, 817,818 şalterlerini kontrol ediniz.
82	CNT KISA DEVRE	Asansör hareket halinde olmasına rağmen [CNT=0] pasif olmuyor. Kontaktörlerin çektiğinden ve yardımcı kontaklarının doğru çalıştığından emin olun. CNT bağlantısının kısa devre edilmediğini kontrol edin.
84	ALSK/ALPK YOK	Eğer ALSK veya ALPK terminal kartı yoksa veya kabin CAN devresine bağlanmamışsa veya haberleşme yok ise bu hata çıkar. Terminal kartını, CAN-bus kablolarını ve 24V kaynağı (100-1000) kontrol ediniz.
85	SDB 141 HATASI	Kapı bölgesi belirleme şalterleri (ML1, ML2) aktif olmasına rağmen SDB kartı güvenlik röleleri hatalı çalıştı. ML1, ML2 bağlantısını kontrol edin. 24V DC seviyesini kontrol edin.
87	KUYU REV. RESET	Kuyu dibi muayene anahtarı 871 bir kez aktif edildikten [871=0] sonra sistemin normal moda dönmesi için muayene anahtarının normal duruma getirilmesi [871=1] yeterli değildir. Bunun için kuyu dibi reset anahtarı KRR nin bir kez olsun el ile çevrilmesi gerekir. Sistem revizyon modundan çıktıktan sonra KRR çevrilinceye kadar ekranda bu mesaj çıkar. KRR kapılar kapalı iken anahtarlanmalıdır.
88	KL1 KISA DEVRE	A kapısı kapama limit girişi kapı açılrsa da sürekli aktif [KL1=1]. KL1 bağlantıları, tanımı ve kontağını kontrol edin.
89	KL2 KISA DEVRE	B kapısı kapama limit girişi kapı açılrsa da sürekli aktif [KL2=1]. KL2 bağlantıları, tanımı ve kontağını kontrol edin.
90	GRUP CAN PORT	Grup CAN kanalı, Kat veya Kabin can kanalları ile aynı portta tanımlanmış. [A18], [A19], [A20] can port parametrelerini kontrol edin.
91	LİRPOMP ZAMANI	Yarım otomatik kapıda Lirpomp enerjilendikten sonra kat kilit kontakları (125-130) belirlenen süre içerisinde kapanmadı.
92	KUYU DİBİ HAB. YOK	Kuyu dibinde bulunan SPB kartı ile haberleşme yok. CAN kuyu bağlantılarını, A19 ve A23 parametrelerini kontrol edin.
93	VRP-SE1 Hatası	GMV3010/2CH+A3 kullanıldığında, SE1 hareket yokken ve aşağı yönde harekette kapalı olmalıdır. Eğer SE1 seyahat sonunda 2 saniyeden fazla KAPALI kalırsa hata 93 ortaya çıkar ve sistem bloke olur. Hata 93 kalıcı hatadır ve sadece <b>U1-UCM HATA SİLME</b> ile silinebilir.
94	VB-SE2 Hatası	GMV3010/2CH+A3 valfi kullanıldığında, SE2 hareket esnasında AÇIK DEVRE olmalıdır. Eğer hareket sonunda 1 saniyeden fazla AÇIK kalırsa, hata 94 ortaya çıkar ve sistem bloke olur. Hata 94 kalıcı bir hatadır ve sadece U1-UCM HATA SİLME ile silinebilir.
95	SE1 Kısa Devre	Hareket halinde SE1 girişi AKTİF.
96	SE2 Kısa Devre	Hareket halinde SE2 girişi AKTİF.
97	Pawl Geri Çekili Değil	Pawl bobini enerjilenmiş fakat PAWL geri çekilmemiş. (SKN=1 ve KKN=0) dışında herhangi bir giriş kombinasyonu bu hatayı çıkarır. Bu kontakları ve PAWL bobininin bağlantılarını kontrol ediniz.

KOD	HATA	AÇIKLAMA
98	Pawl Çekili	Asansör hareket halinde iken eğer giriş durumları (SKN=0 ve KKN=1) olursa bu hata ortaya çıkar. Bu kontakları ve PAWL bobin bağlantılarını kontrol ediniz.
99	Pawl Uzatılmamış	PAWL bobini enerjilenmemiş olduğu halde PAWL geri çekili. (SKN=0 ve KKN=1) dışında herhangi bir giriş kombinasyonu bu hataya neden olur. Bu kontakları ve PAWL bobin bağlantılarını kontrol ediniz.
100	Pawl KNB-Basıncı	Pawl bobini enerjili fakat KNB=0. KNB ve ilgili bağlantıları kontrol ediniz.
101	Pawl Basınç Altında	Kabin kat seviyesinde değil fakat KNB=0.
102	Pawl Düşük Basınçta	Pistonda düşük basınçtan dolayı yukarı yönde hareket başladı fakat LRP girişi izin verilen süre içerisinde 0 olmuyor.
103	Pawl Basınçta Değil	PAWL kata yanaşma hareketinde, kabin kat seviyesini geçti fakat KNB 1 olmadı. MKU, MKD mıknatısları ve KNB kontağını kontrol ediniz.
104	HEVOS RDY Pasif	Hata 104'ün ortaya çıkacağı 2 durum vardır. 1-RDY hareketin sonunda 0 olmuyor ve aktif kalıyor. 2-RDY hareket sırasında 0 oluyor.
105	HEVOS RDY Aktif	RDY, hareket sonunda 1 olmuyor ve pasif kalıyor.
106	HEVOS RUN Passive	RUN girişi yukarı yönde hareket esnasında kayboldu. RUN=0

## BÖLÜM 12- KONTROLSÜZ KABİN HAREKETİ (UCM) DENETİMİ

### 12. 1) UCM

#### 12.1.1) TANIMLAR

**UCM:** Tahrik sistemi ne olursa olsun asansör kabini hedef kata gelip durduktan sonra, asansörün kapıları açıkken, kabinin herhangi bir şekilde kapı bölgesinin dışına çıkması istem dışı kabin hareketi (UCM) olarak kabul edilir.

**KAT BÖLGESİ:** Asansör kabini kat seviyesinde iken kapılarının açılmasına izin verilen bölgedir. ALC sisteminde ML1 ve ML2 şalterleri ile belirlenmiştir. Asansörün kat bölgesinde kabul edilebilmesi için hem ML1 hem de ML2 nin 1-aktif (kapalı kontak) olması gerekir.

**KALICI BLOKE:** UCM hatalarından biri oluştuğunda sistem bloke edilir ve kullanıma kapatılır. UCM BLOKE onu oluşturan hata durumu ortadan kalksa, sistem revizyona geçirilse veya yeniden kapatıp açılabilir devam eder. Bloke, ancak yetkili personel tarafından UCM-HATA SİLME menüsünden kaldırılabilir.

**UCM TESTİ:** Asansörün, UCM hatası oluştuğunda buna standart dahilinde doğru tepki verip vermediğinin görülmesi amacıyla yapılan deneme prosedürüdür. Asansörün kullanılmadığı bir anda yetkili personel tarafından yapılır.

#### 12.1.2) İLGİLİ PARAMETRELER:

UCM hatasının aktif edilmesi veya hata anında davranışı ile ilgili parametreler aşağıda listelenmiştir.

**A16-UCM ELEMANI:** Asansör türüne göre ve makine tipine göre UCM elemanı seçimi bu parametreden yapılır. "0" seçilmesi durumunda UCM denetimi aktif olmayacaktır.

**B19-UCM HATA BLOKE:** UCM hatası meydana gelmesi halinde asansörü BLOKE edip kullanıma kapatabilir veya hata anında ekranda bir hata mesajı gösterip, hatayı oluşturan olay ortadan kalktıktan sonra sistemi normal çalışmasına devam ettirebilirsiniz. İkinci durum EN81-20/50 standartına uygun değildir.

**B37-VALF TEST PERİYODU:** Hidrolik tahrikli sistemlerde Valf testinin periyodunu belirler. Test periyodunun zamana veya kalkış sayısına göre yapılmasını ayarlayabilirsiniz.

### 12.1.3) UCM ALGILANMASI (KontROLSÜZ KABİN HAREKETİ)

#### a) Katta Dururken

Tahrik sistemi ne olursa olsun asansör kabini hedef kata gelip durduktan sonra, asansörün kapıları açıkken, herhangi bir şekilde kapı bölgesinin dışına çıkar ise (ML1 veya ML2 şalterlerinden en az birinin açık olması), ALC kumanda kartı bu durumu istem dışı kabin hareketi (UCM) olarak kabul eder ve sistemi BLOKE moduna geçirir. Ekranda *Hata No:72 "UCM Hatası"* mesajı verilir.

#### b) Erken Kapı Açma Veya Kapılar Açıkken Kata Yeniden Seviyelendirme Yapılırken

Asansör seviyelendirme yaparken herhangi bir sebepten dolayı kapı açma bölgesinin dışına çıkarsa (ML1, ML2 şalterlerinden biri veya ikisi birden açık devre olması durumu), ALC kumanda kartı bu durumu (istem dışı) kontrolsüz kabin hareketi olarak kabul eder ve sistemi BLOKE moduna geçirir. Ekranda *Hata No:72 "UCM Hatası"* mesajı verilir.

Erken kapı açma veya seviyelendirme işlemi başladıktan sonra herhangi bir nedenle SDB kartında hata oluşur ise kumanda kartı BLOKE moduna geçer ve ekranda *Hata No:45 "SDB Köprü Hatası"* mesajı verilir.

### 12.1.4) UCM Hata Silme

Herhangi bir kalıcı UCM hatası oluşmuş ise sistemdeki hata giderildikten sonra blokenin kaldırılması için bu bölüm kullanılmalıdır. Bu bölüme aşağıdaki yoldan ulaşabilirsiniz:

ana menu [ENT] -> M7-UCM SERVİS -> U1-HATA SİLME

Bu bölüme girdiğinizde ekranda " UCM HATASI ENTER-SİL" mesajı görüldüğünde ENT butonuna basarak UCM blokesi kaldırılabilir. UCM bloke kaldırma işlemi sadece yetkili personel tarafından yapılmalıdır.

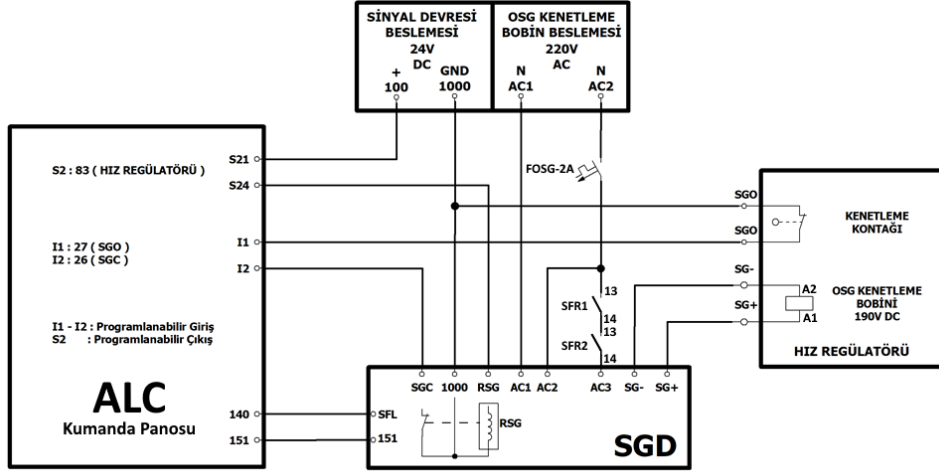
### 12.2) Asenkron Motorlu (Redüktörlü Makineler) Elektrikli Asansörlerde UCM

Asenkron motorlarda UCM denetimi yapmak için A16 parametresi 2 (Hız Regülatörü) olarak seçilmelidir [A16=2].

Tahrik sistemi redüktörlü makine olan uygulamalarda, kontrolsüz kabin hareketine karşı koruma, EN-81/20 standardına uyumlu bir hız regülatörünün SGD kartı yardımıyla kumanda edilmesi ile sağlanmaktadır. Bu nedenle asenkron motorlu sistemlerde UCM kontrolü için **SGD** kartı kullanılmalıdır.

Sistemde bir hareket emri oluştuğunda, kumanda kartı bir çıkış rölesi (83- Hız Regülatörü Bobini) yardımı ile SGD kartını aktive eder. SGD kartı hız regülatörü üzerindeki bobini enerjilendirerek regülatör üzerindeki mili geri çektirir. Kumanda kartında tanımlı olan SGO ve SGC girişleri sırası ile SGD kartının hareketini ve hız regülatörünün kenetleme milinin durumu kontrol eder.





SGC girişi, SGD kartı enerjilendikten sonra 3 saniye içerisinde pasif duruma geçmez ise sistem *Hata No: 67 "SGC KONTAK HATASI-2"* verir. SGD kartının aktif olması ile, hız regülatörü kenetleme bobini aktif edilir ve kontrol mili çektirilir. Milin çektirilmesi ile SGO girişi 3 saniye içerisinde pasif olmalıdır. Eğer bu giriş pasif olmaz ise ekranda *Hata No:74 "REGÜLATÖR KONTAK HATASI-2"* belirir.

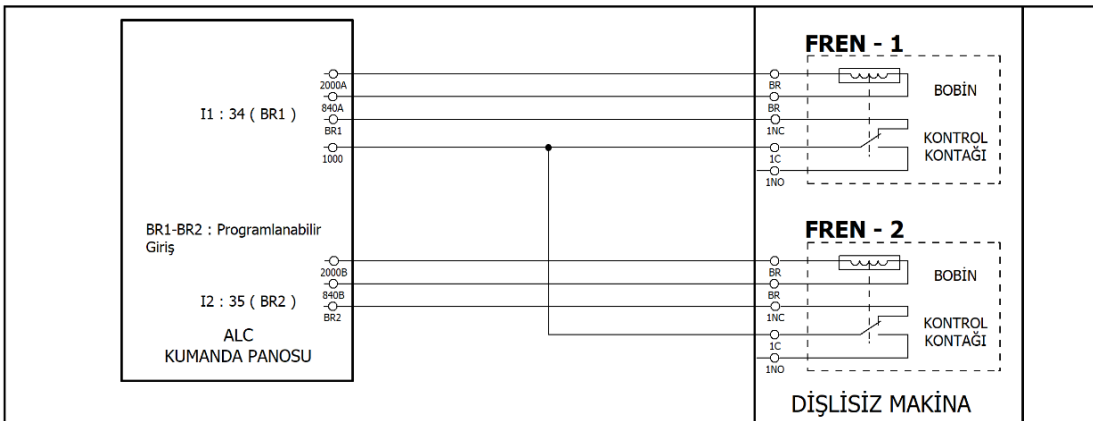
Asansöre dur emri geldikten sonra SGD kartının enerjisi kesilir 3 saniye içerisinde SGC girişinin aktif olmaz ise sistem *Hata No:66 "SGC HATASI 1"* verir. Motor kontaktörlerinin enerjisinin kesilmesi ile SGO girişi denetlenir. SGO girişi aktif durumda değilse ekranda *Hata No:73 "REG.KONT.HATA 1"* belirir. *Hata No:73* sistemi kalıcı UCM hatasıdır sistemi BLOKE moduna geçirir.

SGO ve SGC girişlerinin denetimi başarılı bir şekilde gerçekleştikten sonra ALC kumanda kartı yön ve hareket rölelerini aktif eder. Asansör seyir halindeyken SGO kontak girişlerin bir değişiklik olursa kumanda kartı ekranında *Hata No:70 "REG.KONT.HATA 3"* mesajı çıkartıp hareketi gecikmesiz olarak keser.

*Hata No: 66, 67, 74* girişlerinin okunmasından dolayı oluşabilecek hataların B12 parametresinde belirtilen sayı kadar tekrar etmesi durumunda, sistemi servis dışına geçer. Sistemin revizyon moduna alınıp tekrar normal moda geçilmesi ile veya kartın enerjisinin kesilip tekrar verilmesi ile çalışmasına devam eder.

### 12.3) Senkron Motorlu (Dişlisiz Makineler) Elektrikli Asansörlerde UCM

Dişlisiz motorlarda UCM denetimi yapmak için A16 parametresi 1 (Dişlisiz Makine) olarak seçilmelidir [A16=1].



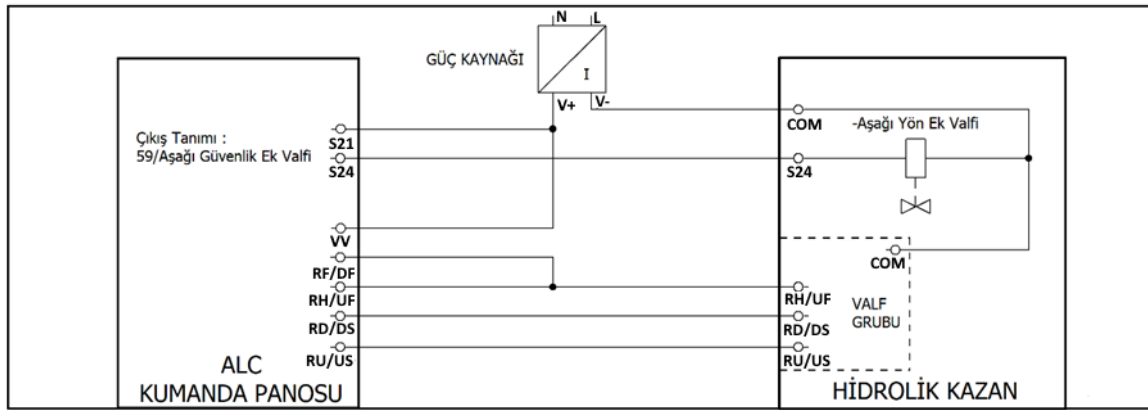
Dışlısiz makinalarda bulunan fren izleme kontaklarının ALC kartında, BR1 ve BR2 rumuzları ile tanımlanmış girişlere atanması ile denetlenir. Kumanda kartında herhangi bir hareket komutu olmadığı sürece bu girişler aktif durumda olmalıdır. Herhangi bir nedenden dolayı bu girişlerden herhangi biri veya ikisi birlikte pasif olursa, ALC kumanda kartı kalıcı hata BLOKE moduna geçer ve ekranda *Hata No:64 "Fren Açık Kaldı"* mesajı verilir.

Asansör harekete başladıktan sonra 3 saniye içerisinde BR1 ve BR2 girişlerinden herhangi biri veya ikisi birden pasif duruma geçmezse, ALC kumanda kartı BLOKE moduna geçecektir ve ekranda *Hata no:65 "Fren Açılmadı"* mesajı belirecektir. Bu hatanın çıkması durumunda sistemi yeniden devreye alabilmek için sistemin revizyon moduna alınıp çıkarılması veya kartın enerjisinin kapatılıp açılması yeterli olacaktır.

#### 12.4) Hidrolik Asansörlerde UCM Denetimi

Hidrolik asansörlerde UCM denetimi yapmak için A16 parametresi, kullanılan hidrolik valf bloğunun modeline göre seçilmelidir [A16=3]... [A16=6].

Hidrolik asansör sistemlerinde kontrolsüz kabin hareketi sadece aşağı yönde olacağı öngörülmüştür. Bu nedenle hidrolik ünitelerin bazılarında istem dışı kabin hareketinin kontrolü için aşağı yön hareketinde etkin ek bir güvenlik valfi ile bazılarında ise valf grubu içinde yapılmaktadır.



#### 12.4.1) Aşağı Yön Ek Güvenlik Valfi olan Hidrolik Sistemler

Bu yöntemde hidrolik sisteme sadece aşağı yön hareketini kontrol eden ilave bir güvenlik valfi eklenir. Aşağı hareket istemi oluştuğunda aşağı valf ile birlikte bu ek güvenlik valfi de açılır. Bu tip hidrolik sistemlerde aşağı yön ve aşağı ek güvenlik valflerinin doğru olarak çalıştığına periyodik olarak denetlenmesi gerekir. Bu denetleme otomatik olarak yapılmalıdır. Denetleme sistemdeki zamana göre (günlük) veya kalkış sayısına göre yaptırılabilir.

##### 12.4.1.1 Otomatik Ek Güvenlik Valfi Testi

Kumanda sisteminin otomatik valf testi yapabilmesi için aşağıda gösterilen parametrelerin ayarlanması gerekir:

##### a) B37-UCM Test Şekli

Yardımcı parametreler bölümünden B37 parametresi ayarlayınız. Değerlere göre seçilen işlemler şunlardır:

[B37=1] Kalkış Sayısına göre hidrolik valf testi yapılır.

[B37=2] Günde bir kez valf testi yapılır.

## b) Test Kalkış Sayısı

Eğer [B37=1] olarak seçtiyseniz asansörün kaç kalkışından sonra valf testi yapılması gerektiğini belirlemek için aşağıdaki yolu kullanınız:

ana menu [ENT] -> M7-UCM SERVİS -> U4-TEST KALKIŞ SAYISI

Bu parametrede min.=2 ile max.=1500 arasında bir kalkış sayısı girebilirsiniz.

Burada belirleyeceğiniz kalkış sayısı dolduktan sonra, kumanda sistemi otomatik valf testi yapıp sayacı bir sonraki test için sıfırlayacaktır.

## c) Günlük Test Zamanı

Eğer [B37=2] olarak seçtiyseniz, asansör her günün sonunda düzenli olarak valf testi işlemini otomatik olarak gerçekleştirir. Test işleminin başlangıç tarihini belirlemek için aşağıdaki yolu kullanınız:

ana menu [ENT] -> M7-UCM SERVİS -> U3-TEST ZAMANI

Sistem her gün bir kez bu ekranda belirlediğiniz zamanda otomatik valf testi yapacaktır.

### 12.4.1.2 Manuel Hidrolik Valf Testi

Aşağı yön Valfi ve Aşağı yön Ek Güvenlik Valfinin doğru olarak çalışıp çalışmadığının kontrolü amacıyla istenildiğinde manuel olarak yapılan testin prosedürü aşağıdadır. Bu testin bulunduğu bölüme aşağıdaki yoldan ulaşabilirsiniz:

ana menu [ENT] -> M7-UCM SERVİS -> U6-VALF TESTİ

#### Test Prosedürü:

- Testin ilk aşamasında aşağı yön ek güvenlik valfi test edilir. Sistem aşağı yön valfini aktif eder ve test sürecince (5 saniye) ALC kumanda kartının ekranında "GÜVENLİK VALF TESTİ" mesajı çıkar.
- Bu süre içerisinde kontrol kartı herhangi bir hata algılamaz ise kartın ekranında "TEST 1+" mesajı çıkar ve aşağı yön valfinin enerjisi kesilir. Böylelikle aşağı yön valfinin sağlıklı bir şekilde çalıştığı teyit edilmiş olur. Test sırasında aşağı yönde bir hareket algılanırsa kumanda kartı sistemi kalıcı hata (BLOKE) moduna geçirir ve *Hata No:68 "GÜVENLİK VALFİ HATALI"* mesajı verir.
- Testin ikinci aşamasında aşağı yön valfi test edilir. Sistem aşağı yön ek güvenlik valfini aktif eder ve test sürecince (5 saniye) ALC kumanda kartının ekranında "ASAGI VALF TESTİ" mesajı çıkar.
- Bu süre içerisinde kontrol kartı herhangi bir hata algılamaz ise kartın ekranında "TEST 2+" mesajı çıkar ve aşağı yön ek güvenlik valfinin enerjisi kesilir. Böylelikle aşağı yön valfinin sağlıklı bir şekilde çalıştığı teyit edilmiş olur. Test sırasında aşağı yönde bir hareket algılanırsa kumanda kartı sistemi BLOKE moduna geçirir ve *Hata No:69 "ASAGI VALF HATALI"* mesajı verir.
- İşlemler başarılı olursa ekranda "TEST OK" mesajı belirir ve sistem test modundan normal moda döner.

Valf testi sırasında çıkan hatalar sistemi kalıcı hata (BLOKE) moduna geçirir. Sistemdeki sorun giderildikten sonra M7-UCM SERVİS>U1-HATA SİLME menüsünden sistemdeki hatanın silinmesi gerekmektedir.

## 12.5) Manuel UCM Testi

Bu bölüm sistemde oluşabilecek aşağı yönde istem dışı kabin hareketini simüle eder ve asansörün UCM konusundaki gerçek davranışı test etmek amacı ile kullanılır.

Manuel test bölümüne aşağıdaki yoldan girebilirsiniz:

ana menu [ENT] -> M7-UCM SERVİS -> U2-UCM TEST

### 12.5.1) Uyarılar

Test işlemine başlamadan önce asansör kabininde personel veya yük olmadığını kontrol edin ve personelin asansörü kullanmasına kesinlikle engel olun.

Test işleminin yapılabilmesi için sistem kesinlikle normal kumandada ve kabin aydınlatması (Meşgul sönük) sönmüş olmalıdır. Revizyon (muayene-bakım) kumandası modunda test işlemi yapılamaz.

### 12.5.2 Test Prosedürü

**a)** Ekranda "TEST HIZI: YAVAŞ" mesajı görüldükten sonra hızı onaylayıp devam edebilirsiniz veya test işlemi HIZLI modda yapmak için klavyedeki sağ (>) sol (<) butonlarını kullanabilirsiniz. Hız seçimini ENT butonu ile onaylayınız.

**b)** Ekranda "HAREKET YÖNÜ" mesajı çıkacaktır. Ekrandaki mesajın sağındaki ok sembolünü, testin yapılacağı yönü işaret edecek şekilde yukarı ok (↑) veya aşağı ok (↓) butonuna basarak işlemi onaylayın. (Hidrolik sistemlerde bu adım karşınıza çıkmaz)

**c)** Ekranda "UCM TEST BAŞLAT" mesajı çıkacaktır. İşlemin devam etmesi için klavyedeki yukarı ok (↑) butonuna basınız.

Butona basmanızla birlikte kumanda kartı kapı açma sinyalini (KA) aktif eder. Kapı açılmaya başlayıp güvenlik devresi dönüşü kesildiğinde (140), kumanda sistemi SDB kartını kullanarak kapı köprüleme devresini aktif eder.

**d)** Kapı köprüleme işlemi gerçekleşip güvenlik devresi dönüşü (140) devresi aktif olduğunda motor kontaktörleri (K1-K2) aktif olur.

**e)** Sistem redüktörlü makine ile çalışıyorsa, regülatör kenetleme bobini enerjilenir. SGO girişindeki sinyal kesildiği anda kumanda kartı, belirlenen yön ve hız çıkışını aktif ederek önceden belirlenen hızda (Hızlı veya Yavaş) hareketi başlatır.

**f)** Asansör kapılar açık şekilde hareket ederken, kapı bölgesinden çıktığı anda (ML1 veya ML2 şalterlerinden birisi açık devre olursa), kumanda kartı bu durumu kontrolsüz kabin hareketi olarak kabul eder. Hareket emri ve motor kontaktörleri gecikmesiz olarak düşer, regülatör kenetleme ve makine frenlerinin bobin enerjileri gecikmesiz olarak kesilir. Kapı köprüleme işlemi devre dışı bırakılır.

**g)** Kabinin durduğu pozisyonu kat eşiğine göre kontrol ederek, EN 81-20 standardı madde 5.6.7.5'de belirlenen mesafe sınırları içinde olduğunu teyit edin.

**h)** Kumanda kartı BLOKE modunda servis dışına geçer, çağrı kayıtlarına cevap vermez ve ekranda Hata No:72 "UCM HATASI" flaş etmeye başlar. Kartın enerjisi kapatılıp açılrsa da sistem BLOKE modunda kalıp Hata No:72 "UCM HATASI" mesajını vermeye devam eder.

UCM testi sırasında çıkan hatalar sistemi BLOKE moduna geçirir. Sistemdeki sorun giderildikten sonra M7-UCM SERVİS>U1-HATA SİLME menüsünden sistemdeki hatanın silinmesi gerekmektedir.

## 12.6) Kuyu Limit Test

Kuyu limit anahtarlarının performansları bu test kullanılarak sınanabilir.

Teste başlamak için aşağıdaki koşulların karşılanması gerekir :

- Alt limit algılayıcısını test etmek için kabinin en alt katta olması gerekir.
- Üst limit algılayıcısını test etmek için kabin en üst katta olmalıdır.
- Asansör normal çalışma modunda olmalıdır.
- Meşgul sinyali kapalı olmalıdır.

Bu test menu içerisinde aşağıda belirtilen yerden çalıştırılabilir.

**Ana menü [ENT] -> M7-UCM SERVİS -> U8-SHAFT LIMIT TEST**

Test yapılırken, kabinin kuyu limit durdurucuları geçmesi için kabin en üst katta iken yukarıya doğru, en alt katta ise aşağıya doğru hareket ettirilmesi gerekir. Hareket kuyu sınır durdurucuların açılması ise sona erer. Bu hareketi durduran STOP KESİK arızası sınır durdurucuların düzgün biçimde çalıştığını gösterir. Eğer stop hatası oluşmazsa, bu sınır durdurucuların gerektiği gibi çalışmadığını gösterir.

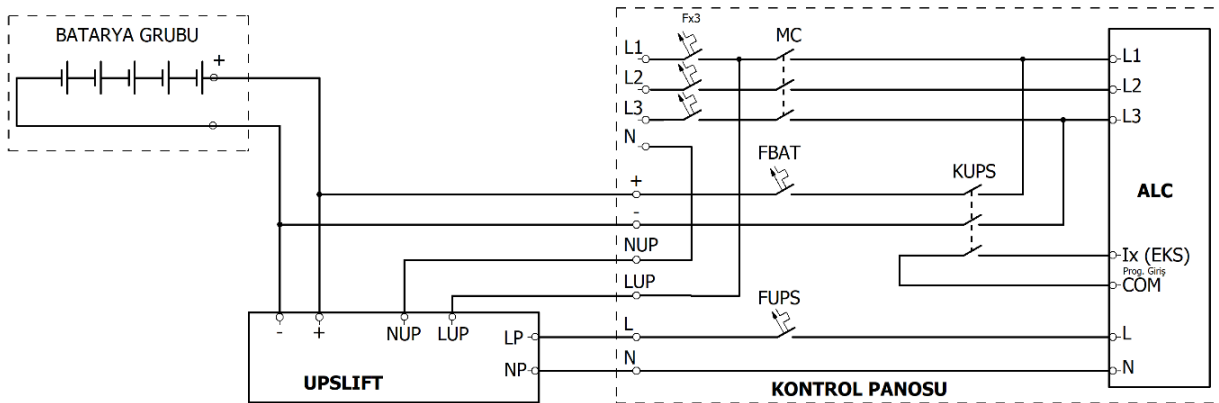
## BÖLÜM 13: ELEKTRONİK KURTARMA SİSTEMİ

ALC kumanda sisteminde asansör kullanımında iken elektrik kesilmesi halinde kabindeki yolcuları kurtarmak için otomatik kurtarma sistemi (EKS) bulunmaktadır. Kumanda kartı, şebeke fazlarında bir hata algıladığında Elektronik Kurtarma Sistemi otomatik devreye girer. Farklı motor sürücülerini kurtarma işlemi için farklı enerji giriş sistemlerine gereksinim duyarlar. Bu yüzden ALC kumanda sisteminde birden fazla kurtarma modeli mevcuttur.

### 13.1) Kurtarıcı Modelleri

#### 13.1.1) J Tipi Kurtarıcı Sistemi (Elektrikli asansörler için)

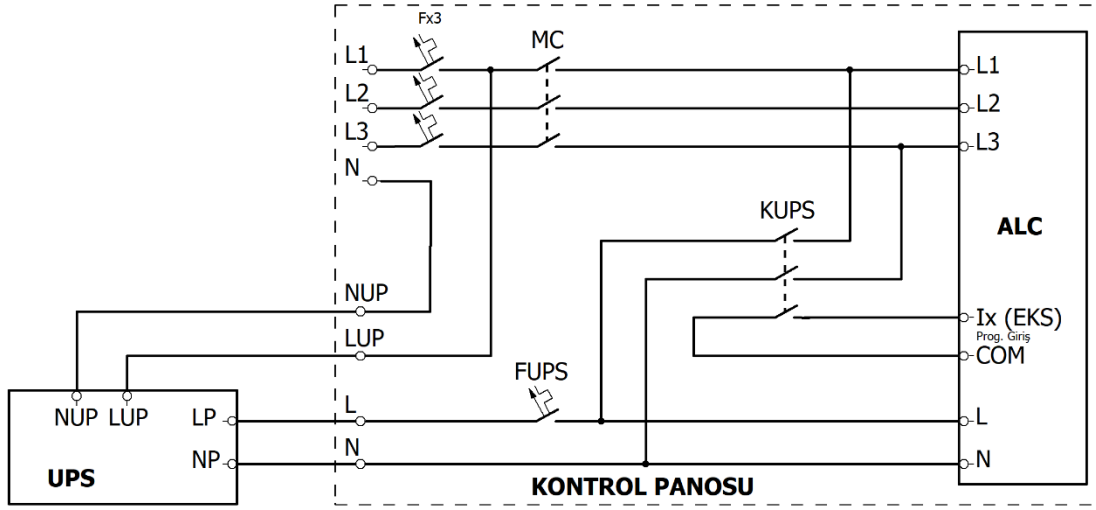
Bu sistemde kurtarma işleminde motor enerjisi akülerden, diğer enerji gereksinimleri ise UPS üzerinden sağlanır. Örnek sistem Şekil-13.1 de bulunmaktadır.



Şekil-13.1: J Tipi Kurtarıcı Bağlantı Şeması

#### 13.1.2) N Tipi Kurtarıcı Sistemleri (Elektrikli asansörler için)

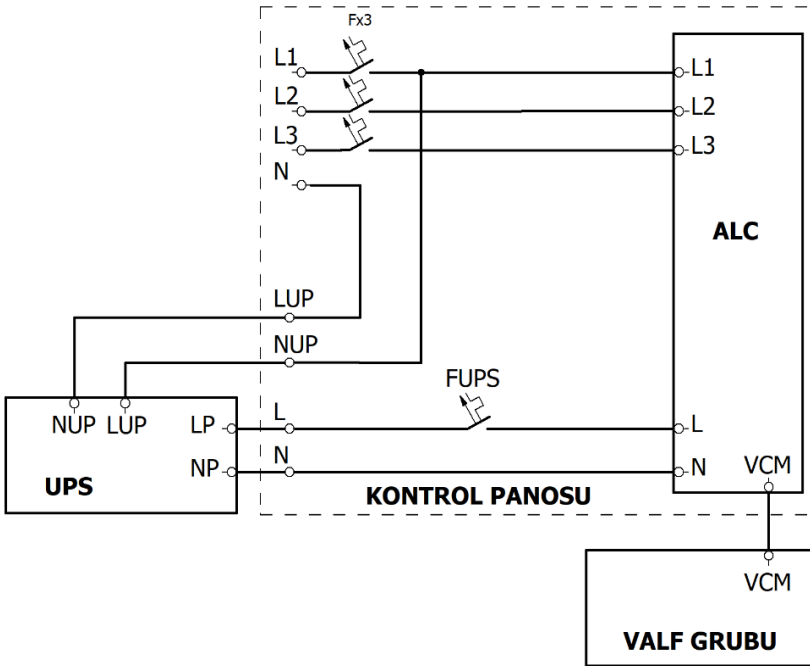
Bu sistemlerde kurtarma işleminde motor dahil tüm enerji gereksinimleri bir UPS ile sağlanmaktadır. N tipi elektrikli asansörler, C tipi ise hidrolik asansörler için kullanılmaktadır. Örnek sistem Şekil-13.2 de bulunmaktadır.



Şekil 13.2: N Tipi Kurtarıcı Sistemi Bağlantı Şeması

### 13.1.3) C Tipi Kurtarıcı Sistemleri (Hidrolik asansörler için)

Bu sistemlerde kurtarma işleminde valflerin ve kumanda panosunun enerjisi sisteme seri bağlı bir UPS üzerinden yapılmaktadır.



Şekil 13.3: C Tipi Kurtarıcı Sistemi Bağlantısı

## 13.2) Kurtarıcı Uygulamasında Kullanılan Tanımlar ve Parametreler

### 13.2.1) Giriş Tanımları:

**EKS (32)** : KUPS kontaktörünün çekmiş olduğunu teyit için kullanılır.

**FKI (49)**: Sadece harici bir şebeke faz detektörü varsa (Parametre B24=2 ise) kullanılan bir giriştir. Pasif olması sistemi kurtarma moduna geçirir.

**EMA (27)**: Motor akım seviyesini kumanda kartına bildirerek kurtarma hareket yönünün belirlenmesinde kullanılır.

**ERU (26):** Otomatik EKS hareket yönü bilgisi veren motor sürücüler hareket yönünü kumanda kartına bu giriş üzerinden bildirirler.

**DER (24):** Motor sürücüde oluşabilecek herhangi bir hatanın algılanması için kullanılan giriştir.

### 13.2.2) Çıkış Tanımları:

**EKS AKTİF (70):** EKS modu aktif olduğunda bu çıkışta aktif olur.

**KURTARMA KONTAKTÖR (71):** Kurtarma süresince aktif olur ve bu süreçte kullanılacak güç kaynağını panoya bağlar.

**ŞEBEKE KONTAKTÖRÜ (72):** Ana şebeke kontaktör çıkışı. Kurtarma işlemi süresince şebeke gerilimini pano girişinden izole eder.

### 13.2.3) Parametreler

**[C39] EKS BASLANGIC SÜRESİ:** Şebeke fazlarında bir hata algılandığında kumanda bu parametrede belirlenen süre kadar bekledikten sonra kurtarma işlemine başlar.

**[C41] MAKSIMUM KURTARMA SÜRESİ:** Kurtarma işlemi bu parametrede belirlenmiş süre içerisinde a tamamlanamaz ise kumanda kartı kurtarma işlemi sonlandırır.

**[B45] EKS MK GECİKMESİ:** Kurtarma modunda asansörün tam kat hizasında durabilmesi için gerekli olan gecikmeyi tanımlar. Asansör kurtarma hızı seyir hızının çok altında olduğundan kabini katta durduran algılayıcı durma komutu verdiğinde kabin kat seviyesine ulaşmamış olabilir. Bunu düzeltmek için bu parametredeki zaman kadar daha kabin hareketine devam eder.

### 13.3) Kurtama Prosedürü

#### 13.3.1) Elektrikli Asansörlerde Kurtarma Prosedürü

ALC kumanda kartı üzerinde şebekenin durumunu her an gözleyen bir faz algılama sistemi mevcuttur. Ancak istenirse B24-FAZ KONTROL parametresi 2 yapılarak harici bir şebeke faz algılama cihazı kullanılabilir. Bu durumda bu cihazın çıkışını tanımlanacak FKI (49) girişine bağlanması gerekir. Şebeke düzgün olduğu süreç giriş ekranlarından gözlenen faz bilgisi FKK aktif durumdadır (FKK\*).

Şebeke fazlarında bir sorun olduğunda sistem bunu dahili veya FKI girişi üzerinden algılar ve derhal şebeke kontaktörü MC'yi düşürerek pano elektrik devresini şebekeden izole eder. Kumanda C39-EKS BASLANGIC SÜRESİ süresini saymaya başlar. Bu süre sonunda şebeke fazları normale dönerse tekrar MC çeker ve sistem normal çalışmasına devam eder. Eğer C39 süresi sonunda şebeke sorunu devam ediyor ise kumanda sistemi KUPS kontaktörünü (çıkış 71) çektilererek kurtarma işlemi başlatır.

KUPS un çekip güç devresini enerjilendirdiği EKS girişi (32) üzerinden denetlenir. EKS giriş geldiğinde kumanda sistemi kurtarma hareketine başlar. Kurtarma hareket yönü seçiminin ne şekilde yapılacağı motor sürücünün özelliklerine bağlıdır. Bazı motor sürücüler, çıkış akımlarına göre kurtarma yönünü kendileri seçip kumanda kartına bildirirler. Bunun için ERU (26) girişi kullanılır. Aksi takdirde EMA (27) girişi kullanılmalıdır.

#### ERU Girişi Kullanılarak Kolay Yönü Belirleyen Motor Sürücülerde Yön Kontrolü

Bazı motor sürücüler kurtarma modunda seçilecek yönü kendileri belirlerler. Bu bilgi ALC kumanda kartına ERU (26) girişi ile bildirilir. ERU=0 yukarı, ERU=1 ise aşağı yönü kurtarma hareket yönü olarak seçer.

#### Diğer Motor Sürücülerde Yön Kontrolü

Kendisi kolay yönü belirlemeyen motor sürücüler kullanıldığında bunu seçmek için motor akım seviyesine göre konum değiştiren dijital çıkış kullanılır. Bu çıkış motor akımının nominal akımın altında ve üstünde olduğunda farklı seviyelerde olacak şekilde ayarlanır. Motor sürücünün bu çıkışı ALC kartında EMA olarak

tanımlanan bir girişe bağlanır. Kurtarma işlemine önce yukarı yönde test ile başlanır. Bu test hareketi boyunca EMA veya DER (Sürücü Cihazı Hatası) girişlerinden herhangi biri aktif olmazsa kumanda yukarı yönü seçer ve kurtarma işlemini bu yönde tamamlar. Yukarı yön testi sırasında EMA veya DER girişlerinden birisi aktif olursa hareket durdurulup kurtarma yönü aşağı olarak seçilerek işleme devam edilir.

### **Kurtarma İşlemi:**

Kurtarma yönü seçildikten sonra hareket herhangi bir kat hizasına ulaşıncaya kadar devam eder. Eğer C41 parametresi süresi içinde kurtarma işlemi tamamlanmaz ise kumanda kartı 52-EKS MAKS.SURE hatası vererek işlemi sonlandırır. Kata ulaşıldığında kapılar açılır. C01-KAPI ACIK BEKLEME parametresinde belirlenmiş olan süresinin 4 katı kadar bir süre kapılar açık bekledikten sonra kapılar kapatılır ve sistem kurtarma kontaktörünün enerjisini keserek kurtarma işlemini sonlandırır. Şebeke enerjisi normale dönene kadar başka bir işlem yapılmaz.

### **13.3.2) Hidrolik Asansörlerde Kurtarma Prosedürü**

Hidrolik asansörlerde kurtarma işlemi, sisteme entegre bir UPS yardımı ile gerçekleşir ve kurtarma yönü her zaman aşağı yönlüdür. Hidrolik sistemlerde EKS moduna geçmek için herhangi bir giriş bilgisine ihtiyaç yoktur, kumanda kartı fazlarda oluşan hataların algılanmasıyla EKS modunu otomatik olarak aktif eder.

Asansör yukarı yönde hareket ederken kumanda kartı şebeke fazlarında bir hata algırsa, yukarı yön hareketi gecikmesiz olarak durdurulur ve kumanda sistemi otomatik olarak EKS moduna geçer. Kumanda sistemi yavaş hızda aşağı yön için gereken valfleri aktif eder ve kurtarma işlemi başlar. Kurtarma süresi C41 parametresi ile kontrol edilir. Bu süre içerisinde kurtarma işlemi tamamlanmaz ise kumanda kartı 52-EKS MAKS. SURE hatası vererek işlemi sonlandırır. Asansör kabininin en yakın kat hizasına gelmesi ile kabin kapıları açılır ve C01-KAPI ACIK BEKLEME parametresinde belirtilen sürenin 4 katı kadar bir süre kadar kapı açık bekler. **Kapılar kapandıktan sonra sistem servis dışına geçer ve şebeke enerjisi normale dönene kadar başka bir işlem yapılmaz.**

Asansör aşağı yönde hareket ederken kumanda kartı şebeke fazlarında bir hata algırsa, sisteme seri bağlı bir UPS sayesinde harekette bir kesinti olmadan kumanda kartı en yakın kata kayıt alır ve normal seyirde kat hizasına gelip seyahatini tamamlar ve EKS moduna geçer.

## **BÖLÜM 14 – EN81-21 DÜŞÜK KUYUDİBİ /KISA SONKAT UYGULAMALARI**

EN81-21 standardı, EN 81-20/50 gereksinimlerini karşılamayan asansörlerin tasarımında temel kuralları belirler. Risk analizinin, asansörün mekanik tasarımına dayandığı aşıkardır. Bununla birlikte kumanda kartı hareketi engellemek amacıyla teklikeli durumların tespitinde izlenecek yolu içerir. Asansör üreticilerinin aynı olmaması dolayısıyla risk faktörlerinin de farklılık göstermesinden dolayı EN81-21 asansörlerine yönelik farklı çözümler vardır. Bu yüzden tek bir elektriksel çözümün EN81-21 uygulamalar için en doğrusu olduğu söylemek imkansızdır.

ALC, EN81-21 uygulamaları için tasarlanmış bazı özel cihazları destekler. Ayrıca bazı genel fonksiyonları destekler.

Yeni bir EN81-21 projesine başlandığında, sunulan fonksiyonlar ve örnek projeler dikkatlice gözden geçirilmelidir. Sipariş verilmeden evvel sunulan hizmetler konusunda danışmanız tavsiye edilir.

### **14.1) AMI-100 CİHAZI**

AMI-100, EN81-21 uygulamaları için kullanılan bir cihazdır. [B58=1] olarak ayarlandığında cihaz devreye girer. Çıkışlardan birinin, çıkış fonksiyon numarası [113] “AMI 100 BOBINI” olarak kurulması gerekir. The operation is performed by regarding the state of the device learned by the inputs ARN and ARD. Bobin, revizyon ve elle kurtarma modunda aktif değildir. İlgili parametrelerin listesini aşağıda bulabilirsiniz. AMI-100 cihazının



durumu ARN ve ARD kontaklarıyla kontrol edilir. Cihaz milini içeri çektiğinde, ARN kapalıdır, bıraktığında ise ARD kapalıdır. Eğer, ARN ve ARD kontakları yanlış ise hata ortaya çıkar.

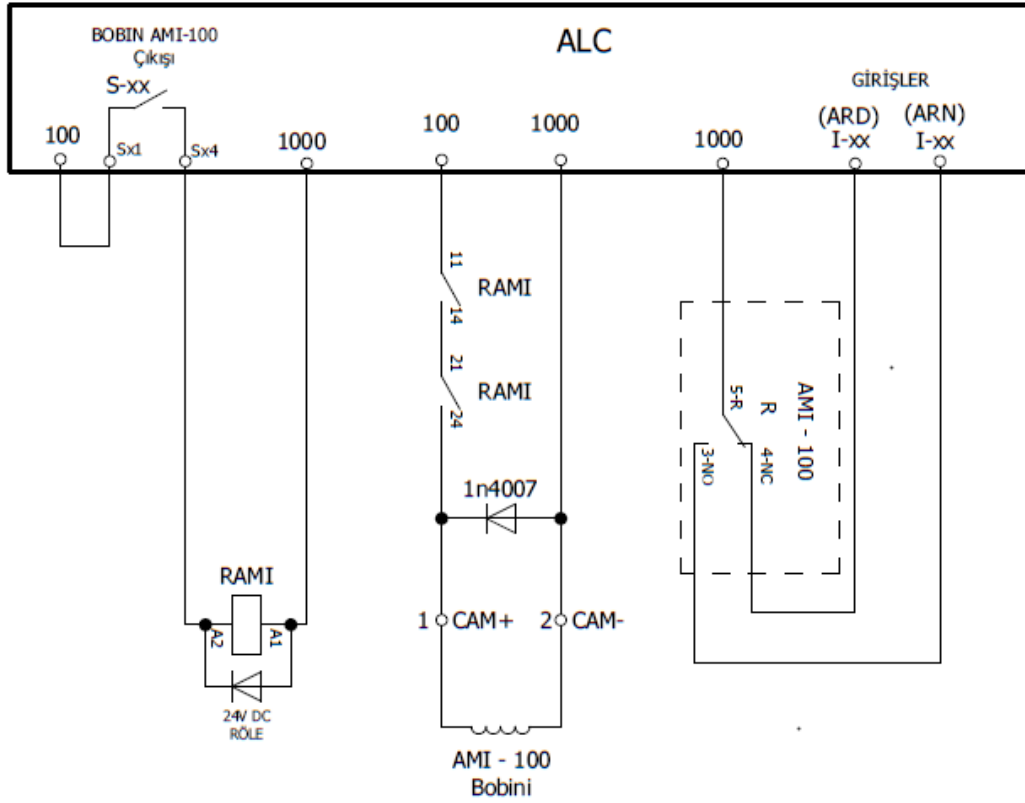


Figure 14.1 AMI-100 Cihaz Bağlantısı

AMI-100 İlgili parametreler :

[B58] AMI-100 CİHAZI	
0	AMI-100 yok
1	AMI-100 cihazı işlemi aktif.

<b>Çıkış : O 113</b>	AMI-100 cihaz bobbin çıkışı (EN81-21 için)
----------------------	--------------------------------------------

<b>Giriş : 80-ARN</b>	ARN, AMI cihazı çekildiğinde bu giriş aktif olur.
<b>Giriş : 81-ARD</b>	ARD, AMI cihazı bırakıldığında bu giriş aktif olur.

Hata No		
42	<b>ARN Kontak Hatası</b>	ARN=0, AMI bobini aktif olduğunda ARN=0 veya AMI bobini pasif olduğunda ARN=1.
43	<b>ARD Kontak Hatası</b>	AMI bobini aktif edildiğinde ARD=0, veya AMI bobini pasif olduğunda ARD=1.

## 14.2) ÜÇGEN ANAHTAR İLE KUYU KAPILARINI ELLE AÇMA KONTROLÜ

Kuyu kapıları, üçgen anahtarla elle açılırsa DIK girişi 0 olur ve system otomatik olarak revizyon moduna girer ve hareket engellenir. Revizyondan çıkmak için ise DIK reset rölesi bir defa aktif edilmelidir.

DIK girişinden gelen blokeyi çözmek için başlıca iki farklı yol vardır. Bunlar, Normalde açık veya Bi-stable kat kapısı kontak türleridir.

### 14.2.1 Normalde Kapalı Kontaklı Kat Kapıları

Şekil 14.2’de, KDK kontaktörleri bi-stable kontaklar olarak kullanılırlar.

Girişler	
<b>33-DIK</b>	<b>Kapı Denetleme Anahtar Girişi</b> Otomatik kat kapıları, bir anahtar yardımıyla elle açılırsa bu giriş kullanılır. Normalde kapalı olan bu giriş açıldığında, system otomatik olarak revizyona geçer. Sadece elle sıfırlamadan (reset) sonra system normal duruma geçer.
<b>79-DRB</b>	<b>Kapı Sıfırlama Girişi</b> (Sıfırlama butonu veya anahtarı)
<b>89-MDK</b>	<b>Kontaktör bi-stable durum kontrolü</b> (EN81-21). Kontaktörler, DIK fonksiyonunu durağan yapması için ayarlandığında bu giriş kullanılır.
<b>Çıkış</b>	
<b>O 116</b>	<b>Kapı sıfırlama bobini.</b> Aktif edildiğinde, kat kapısı elle açma sıfırlanacaktır.

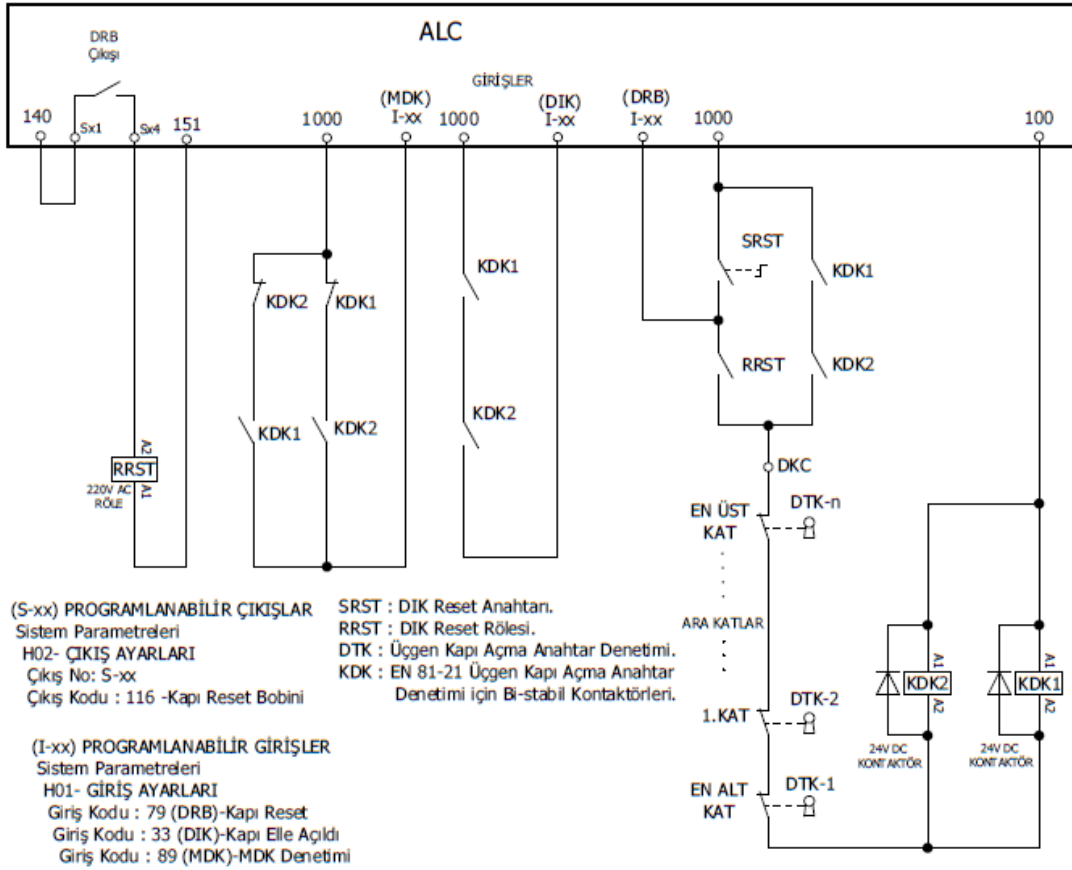


Figure 14.2 Normalde Kapalı Anahtarlı Kat Kapıları

### 14.2.2 Bi-stabil Anahtarlı Kat Kapıları

Eğer sistemde kat kapıları için bi-stabil kontaklar varsa, KDK kontaktörlerine gerek yoktur. Uygun kullanım için kat kapı kantağı üretici dökümanlarına bakınız.

## BÖLÜM 15: DEĞİŞKENLER VE DİL

Ana menüde ilk satırda M1-DEĞİŞKENLER görünür.

>M1-DEĞİŞKENLER  
M2-AYARLAR

Bu menü tüm sistem değişkenlerini, zamanları ve girişleri alacak şekilde tasarlanmıştır. Burası teknik kişilerin sistemi detaylı olarak incelemesi için bir gözlem aracıdır. Kullanıcıların bu menüye girip değişkenleri gözlemlemesinde bir tehlike yoktur. Ancak, bu menünün detayları mevcut kılavuzda açıklanmamaktadır.

Ana menüdeki bir başka madde de M5-LANGUAGE/Dil'dir.

M3-ARIZA INCELE  
>M4-OZEL SERVİS

Burası yukarıda açıklanan bir kısa yol menüsüdür [B11]. Bu menüde dili değiştirebilirsiniz. Kılavuz hazırlanırken desteklenen diller Türkçe, İngilizce, Almanca, Fransızca, Rusça, İspanyolca ve Yunanca idi. Yakın gelecekte yeni diller de desteklenecektir.

Menüdeki son madde ise M4-SERVİSLER'dir. Bu menü daha önce açıklanan R6 menüsünün kısa yoludur.

Kod	Bilgi
399	Tüm hatalar silinebilir
101	Kart parametreleri fabrika ayarlarına döndürülebilir

M4-OZEL SERVİS  
>M5-DİL/LANGUAGE

Bu da R6-DİĞER ÖZELLİKLER menüsünün bir kısa yoludur. Yukarıda açıklandığı gibi, bu menü sadece yetkili personel içindir. Kullanıcılar için bir işlevi yoktur. Bu menüye herhangi bir veri girmek istenmeyen sonuçlara yol açabilir. Eğer bu menüye yanlışlıkla girdiyse, çıkmak için ESC tuşuna basın.



Sanayi Mah. Hızır Reis Cad. No:26/2 34906 Pendik-İstanbul / Türkiye

Tel: (90) (216) 394 50 55 (pbx) Faks: (90) (216) 394 50 58

E-mail: destek@aybey.com

[www.aybey.com](http://www.aybey.com)