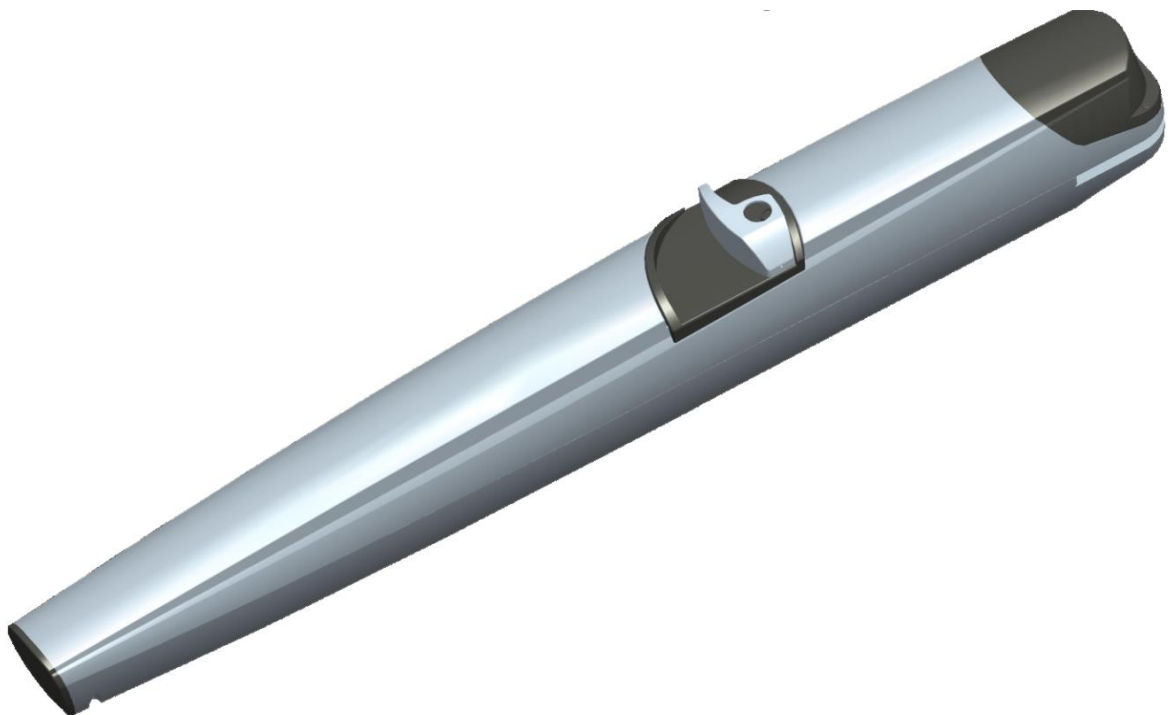


SEEA®

Sistemi Elettronici
di Apertura Porte e Cancelli
International registered trademark n. 804888

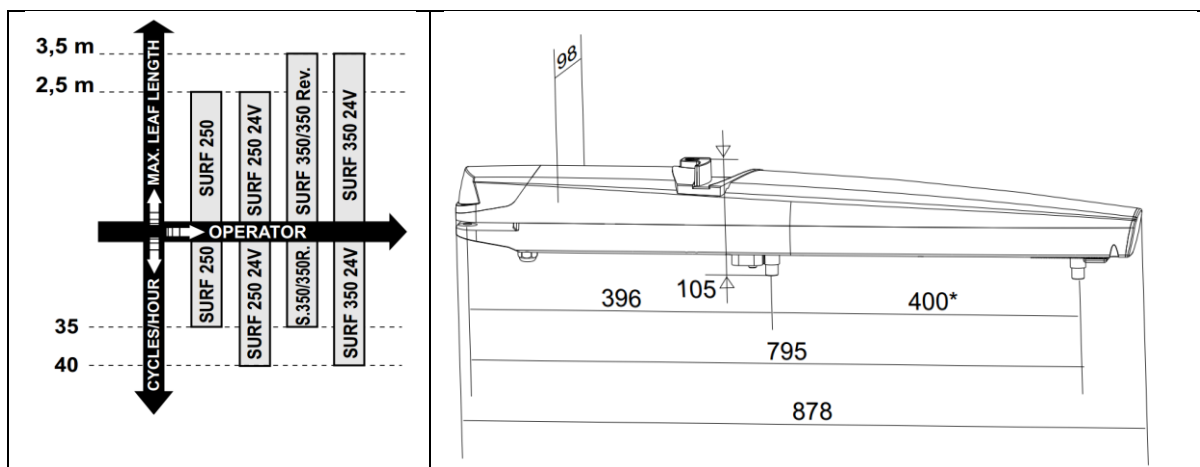
راهنمای نصب جک الکترومکانیک درب لولایی

SURF

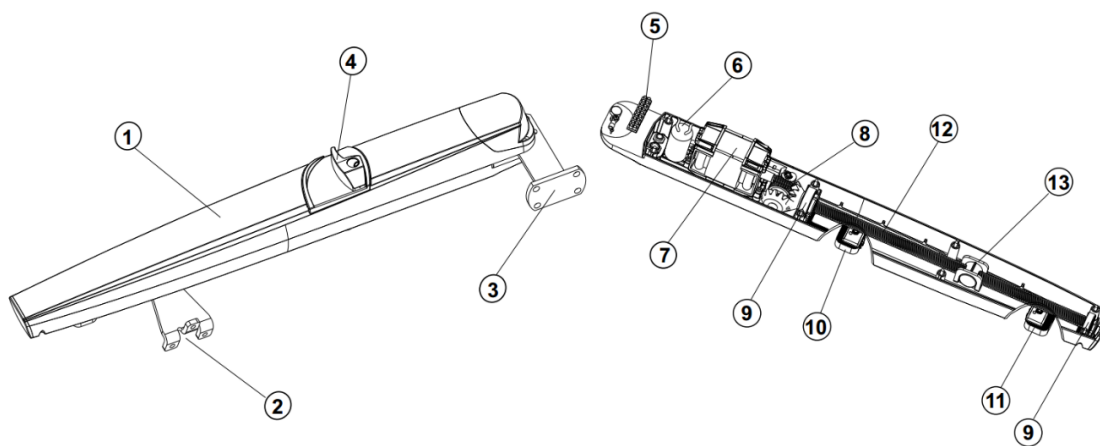


CE

ابعاد دستگاه بر حسب میلی متر در شکل زیر نشان داده شده است. مشخصات عملکرد شامل وزن و عرض درب متناسب با قدرت دستگاه در نمودار زیر مشخص شده است.



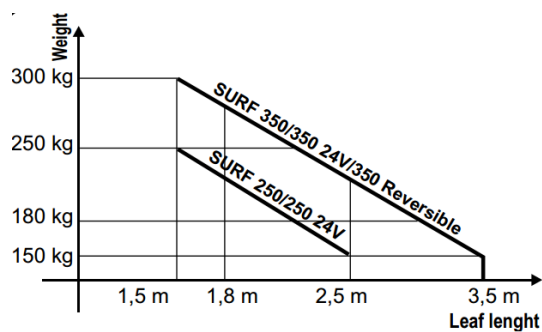
بخش های اصلی دستگاه در شکل زیر معرفی شده است.



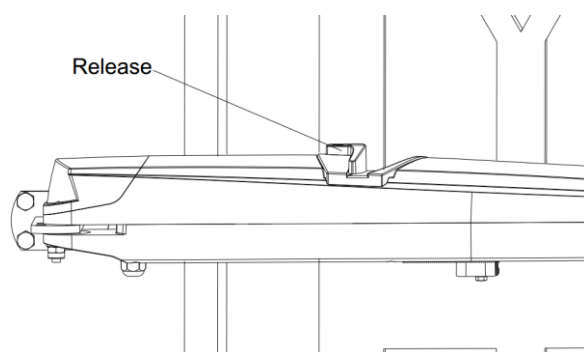
شماره	شرح	شماره	شرح
۱	کیس آلومینیومی	۸	گیربکس
۲	اتصال دهنده سر جک	۹	یاتاقان ها
۳	اتصال دهنده ته جک	۱۰	استاپ مکانیکی باز شو
۴	سیستم خلاص کن	۱۱	استاپ مکانیکی بسته شو
۵	سوکت اتصال برق	۱۲	ماردون
۶	خازن	۱۳	اهرم انتقال قدرت (هرزگرد)
۷	موتور		

SURF 350 – 24v	SURF 350 - 230v	پارامتر
24 v – DC	230 v - AC	ولتاژ تغذیه
24 v – DC	230 v - AC	ولتاژ کاری موتور
۶۰ وات	۱۸۰ وات	حداکثر توان
۲,۵ آمپر	۰,۹ آمپر	حداکثر جریان
۴۰۰ میلی متر		طول بازو
قابل تنظیم	۱,۶ سانتی متر/ثانیه	سرعت
۴۰	۳۵	حداکثر تعداد سیکل در ساعت
-۲۰ تا +۵۰		دمای کارکرد
۱۳۰ درجه سانتی گراد		دمای حفاظت سیم پیچ موتور
۲۰۰۰ نیوتن		حداکثر قدرت پیشران
---	۸ میکروفاراد	خازن
۷,۸ کیلوگرم	۷,۵ کیلوگرم	وزن اپراتور
	IP 44	کلاس حفاظتی
۳,۵ متر	۲,۵ تا ۳,۵ متر	بیشینه عرض درب
۹۰ تا ۱۲۰ درجه		زاویه بازشو

نمودار عرض درب مناسب برای اپراتور بر حسب وزن درب در شکل زیر نشان داده شده است.



نکته: دستگاه باید به نحوی نصب شود که خلاص کن موتور به سمت بالا باشد.



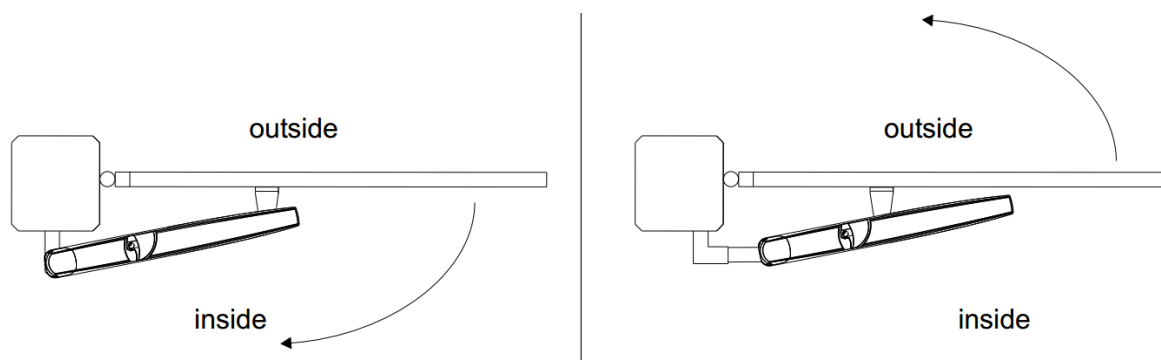
نکات پیش از نصب:

پیش از نصب جک موارد زیر را بررسی بفرمایید:

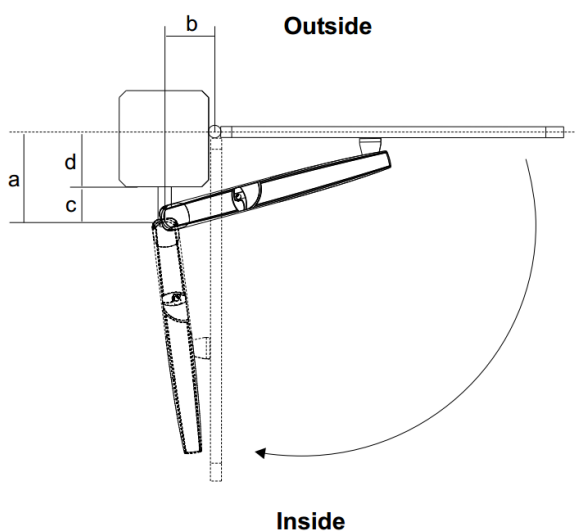
۱. بخش هایی از درب و چهارچوب که جک بر روی آن قرار خواهد گرفت استحکام لازم را داشته باشد.
۲. طول هر لنگه درب از ۳,۵ متر بیشتر نباشد.
۳. وزن هر لنگه درب از ۳۰۰ کیلوگرم بیشتر نباشد.
۴. لولا و چهارچوب درب وضعیت مناسبی داشته و درب به صورت روان و بدون مشکل حرکت کند.

نکته: در صورت امکان حتما از استاپ مکانیکی در ابتدا و انتهای بازه حرکتی درب استفاده نمایید.

نمای فوقانی درب و چهارچوب در حالت داخل بازو بیرون بازو و در شکل زیر نشان داده شده است.



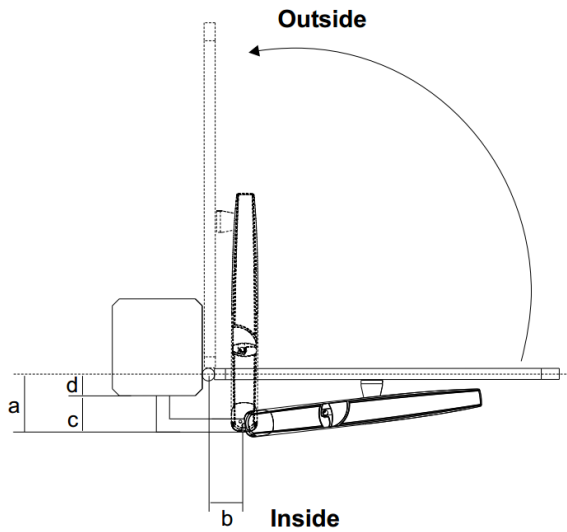
فاصله محل نصب ته جک تا لولای درب برای درب داخل بازو در جدول زیر بیان شده است.



a (mm)	b (mm)	d _{max} (mm)	Max. Opening Angle	Max. Stroke (mm)	Stroke for 90° (mm)
180	160	50	115°	390	340
130	170	50	130°	370	300
200	140	70	110°	370	340
140	160	70	120°	360	300
210	130	80	105°	365	340
150	150	80	115°	345	300
230	110	100	100°	360	340
170	130	100	110°	330	300
250	100	120	98°	365	355
190	110	120	105°	320	300
260	100	140	95°	375	370
210	100	140	100°	320	310
260	100	160	90°	380	
230	100	160	95°	340	335
280	90	180	90°	380	
250	90	180	95°	355	350
280	90	200	90°	380	
270	90	200	92°	375	370
300	70	220	90°	380	
290	70	220	91°	375	370
310	60	240	90°	380	
310	60	240	90°	380	

فاصله محل نصب ته جک تا لولای درب برای درب خارج بازشو در جدول زیر بیان شده است.

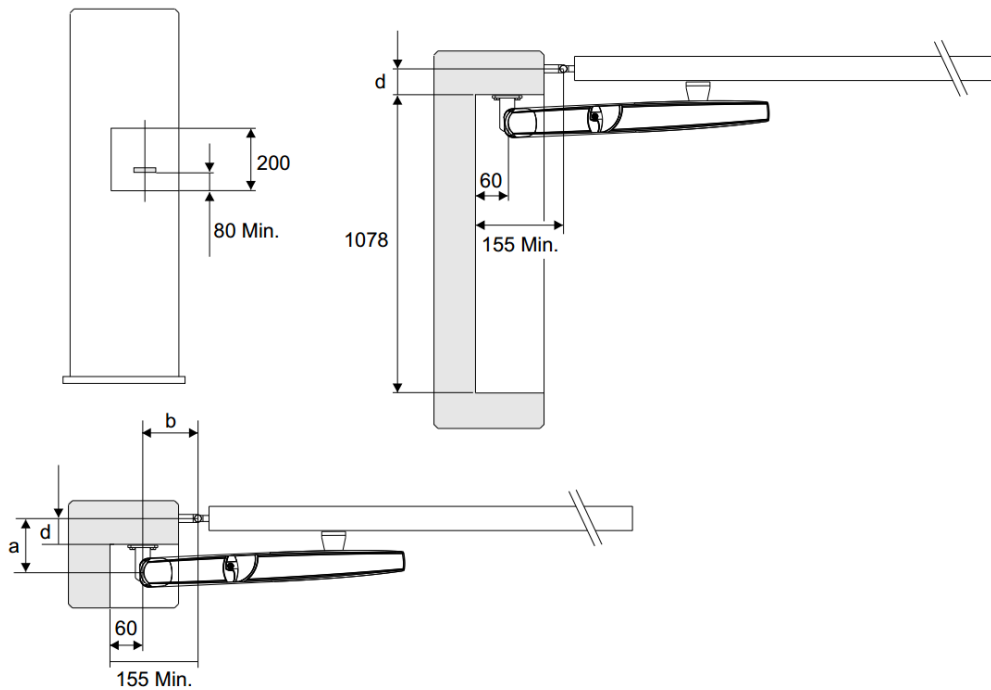
Total stroke 400 mm - max. recommended stroke 380 mm



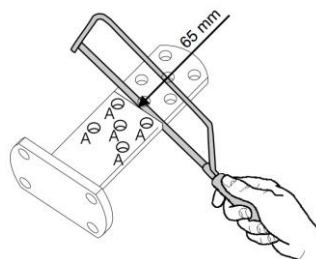
a (mm)	b (mm)	Max. Opening Angle	Max. Stroke (mm)	Stroke for 90°(mm)
130	70	90°	210	
130	80	95°	225	220
130	90	98°	240	230
130	100	100°	255	240
150	70	90°	230	
150	80	94°	245	240
150	90	97°	260	250
150	100	100°	275	260
180	70	90°	260	
180	80	93°	272	267
180	90	95°	285	275
180	100	98°	300	285
200	70	90°	275	
200	80	93°	290	285
200	90	95°	300	290
200	100	97°	315	300

فضای مورد نیاز در پشت درب برای نصب جک در شکل زیر نشان داده شده است. (ابعاد بر حسب میلی متر)

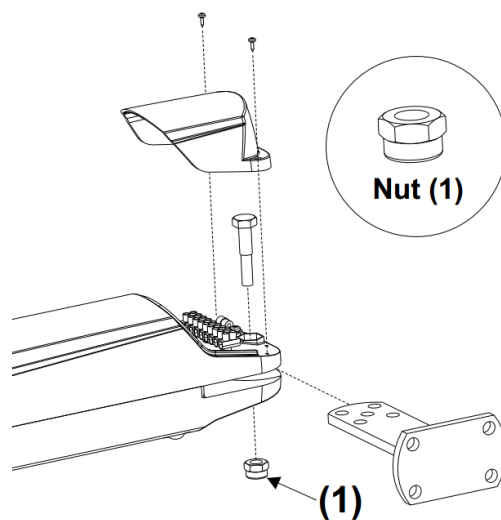
در هنگام نصب توجه داشته باشید که کابل جک با دیواره فضای کنده شده برخورد نداشته باشد و بیش از اندازه خم نشده باشد.



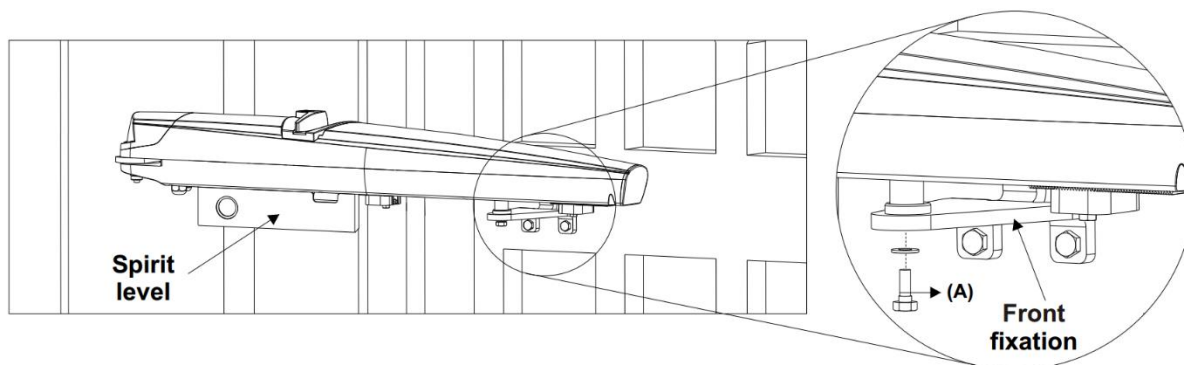
در صورت نیاز به منظور رعایت ابعاد بیان شده در فوق، پایه نگهدارنده انتهایی جک را کوتاه نمایید.



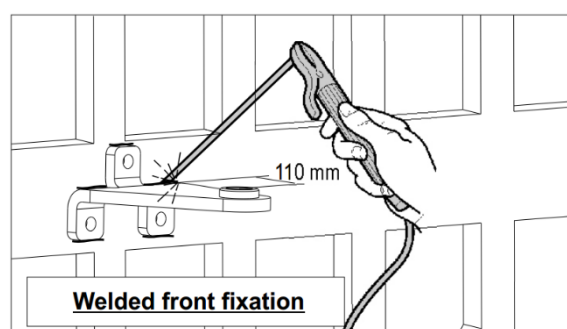
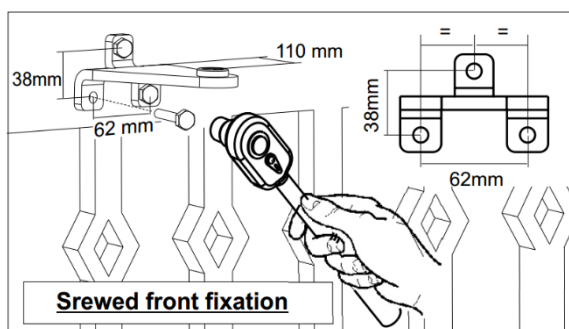
۱. ابتدا پلیت ته جک را مطابق ابعاد بیان شده در جدول فوق به دیوار متصل کنید.
۲. جک را به روی پلیت ته جک متصل کنید و مهره اتصال را ببندید.



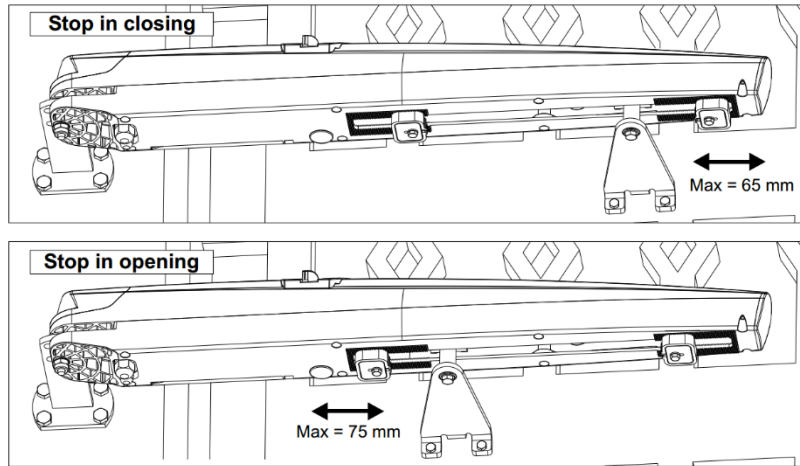
۳. پلیت سر جک را به اپراتور متصل کنید.



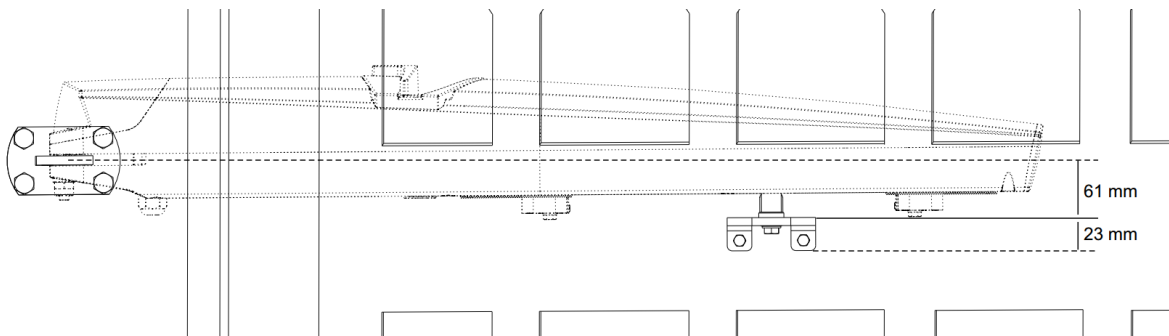
۴. جک را خلاص کنید و پلیت سر جک را تا حد ممکن به قسمت ابتدای ماردون نزدیک کنید.
۵. به کمک یک تراز از افقی بودن جک اطمینان حاصل کنید و سپس پلیت سر جک را به درب جوش کرده یا با پیچ محکم کنید.



۶. در نهایت استاپ های مکانیکی را در حالت بازشو و بسته شو تنظیم نمایید به نحوی که میزان حرکت جک به اندازه زاویه بازشو مورد نظر باشد. استاپ مکانیکی ابتدای جک به اندازه ۶۵ میلی متر و استاپ مکانیکی انتهایی جک به اندازه ۷۵ میلی متر فضا برای تنظیم موقعیت دارد.

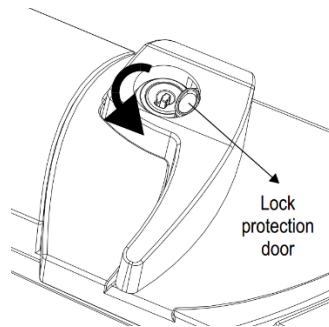


نکته: در صورت نصب صحیح اختلاف ارتفاعی به میزان نشان داده شده در شکل زیر میان سرچک و ته جک وجود خواهد داشت.

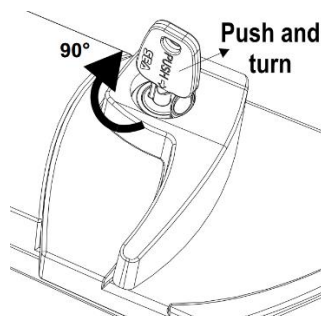


خلاص کردن دستگاہ:

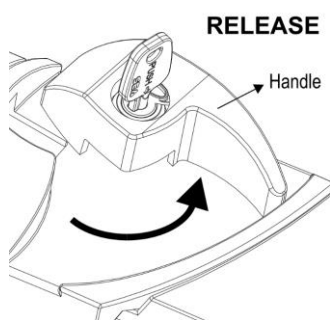
۱. درپوش روی محل کلسد خلاص کن را در خلاف جهت عقربه های ساعت بپرخانید.



۲. کلید را در محل قرار داده و آن را فشار دهید و ۹۰ درجه در جهت عقربه های ساعت بپرخانید.

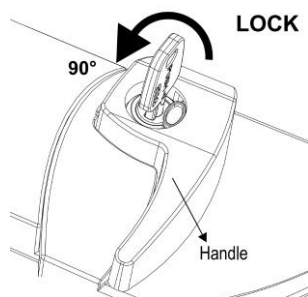


۳. اهرم خلاص کن را مطابق شکل زیر به صورت کامل بچرخانید تا اپراتور خلاص شود.



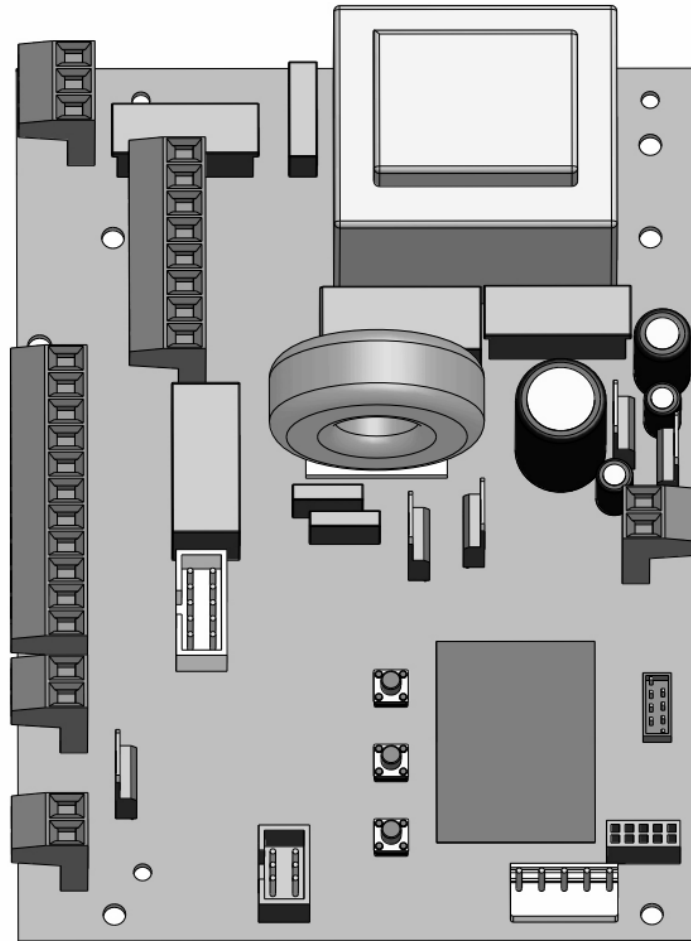
قفل کردن دستگاه:

۱. اهرم خلاص کن را به موقعیت اولیه خود بازگردانید
۲. کلید خلاص کن را ۹۰ درجه در خلاف جهت عقربه های ساعت بچرخانید
۳. درپوش محل کلسد خلاص کن را ببندید.



راهنمای نصب مرکز کنترل

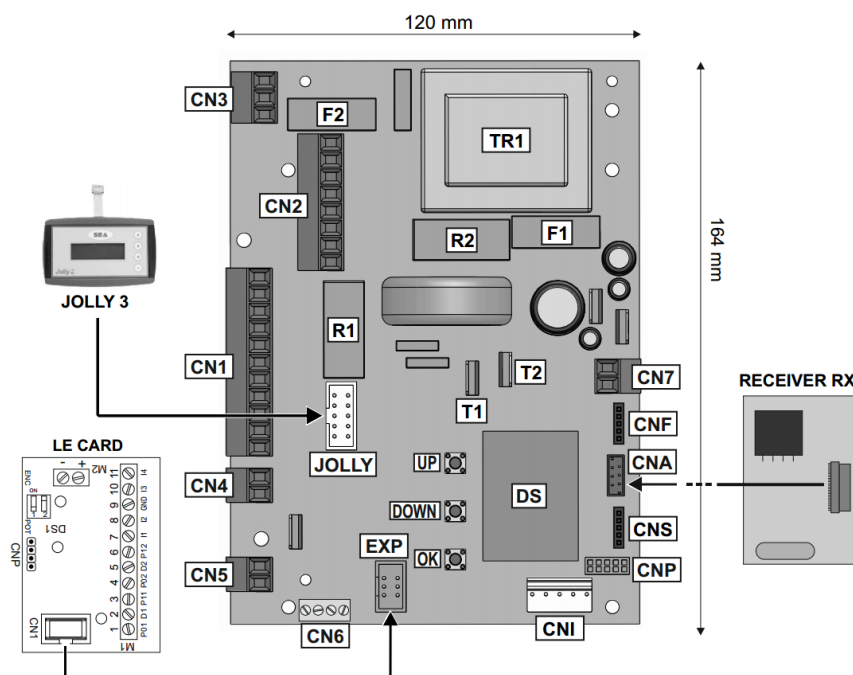
SWING 2 DG R2F



مشخصات فنی:

- ولتاژ تغذیه: 220 V – AC
- جریان مصرفی در حالت آماده به کار: ۳۰ میلی آمپر
- دمای کارکرد: -۲۰ تا +۵۰ درجه سانتی گراد
- ابعاد جعبه برد: ۱۲۰ x ۲۳۸ x ۱۸۳
- درجه حفاظت: IP55

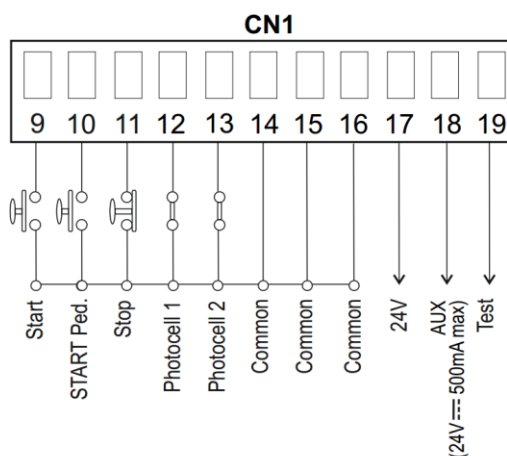
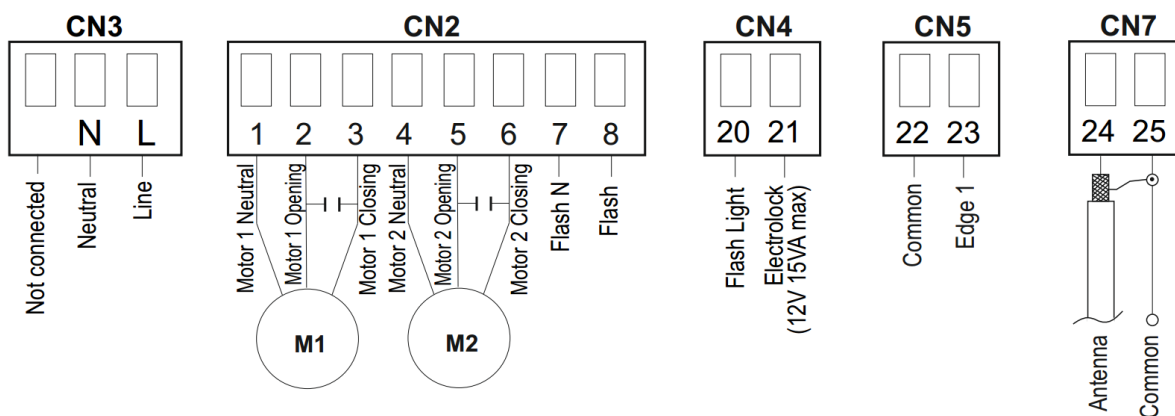
نمای کلی برد در شکل زیر نشان داده شده است:



بخش های مختلف برد عبارتند از:

نام	شرح	نام	شرح
CN1	کانکتور ورودی و خروجی ها	JOLLY	کانکتور Jolly 3
CN2	سوکت موتور و خازن و چراغ هشدار	DS	صفحه نمایش
CN3	سوکت برق تغذیه	OK	دکمه برنامه ریزی
CN4	سوکت LED فلاشر و قفل برقی	DOWN	دکمه برنامه ریزی
CN5	سوکت سنسور ایمنی لبه	UP	دکمه برنامه ریزی
CN6	سوکت لیمیت سویچ ها	T1	تراپاک موتور ۱
CN7	سوکت آنتن	T2	تراپاک موتور ۲
CNP	کانکتور دستگاه برنامه ریزی	R1	رله فرمان موتور
CNA	کانکتور ماژول رسیور	R2	رله فرمان چراغ هشدار
CNS	کانکتور رسیور ثابت	F1	فیوز ۱ آمپر
CNI	کانکتور رسیور پنج پایه (Plug-in)	F2	فیوز ۳,۶ آمپر
EXP	کانکتور ماژول LE card	TR1	ترانسفورماتور برق ورودی

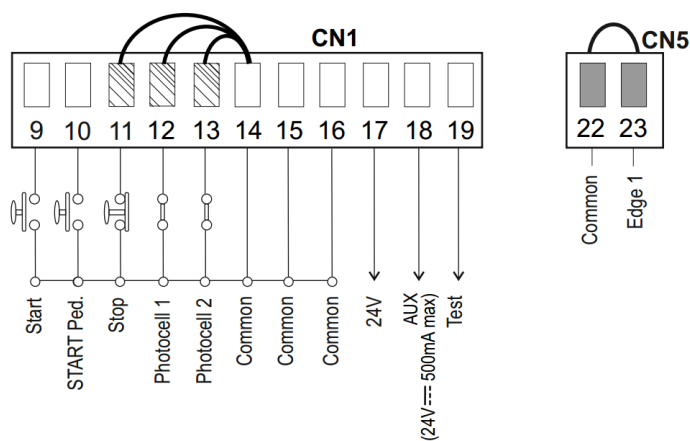
نحوه سیم کشی در شکل زیر نشان داده شده است.



جامپرها:

در صورت عدم استفاده از فتوسل و کلید استاپ، سوکت شماره ۱۱ و ۱۲ و ۱۳ را به ۱۴ جامپر کنید.

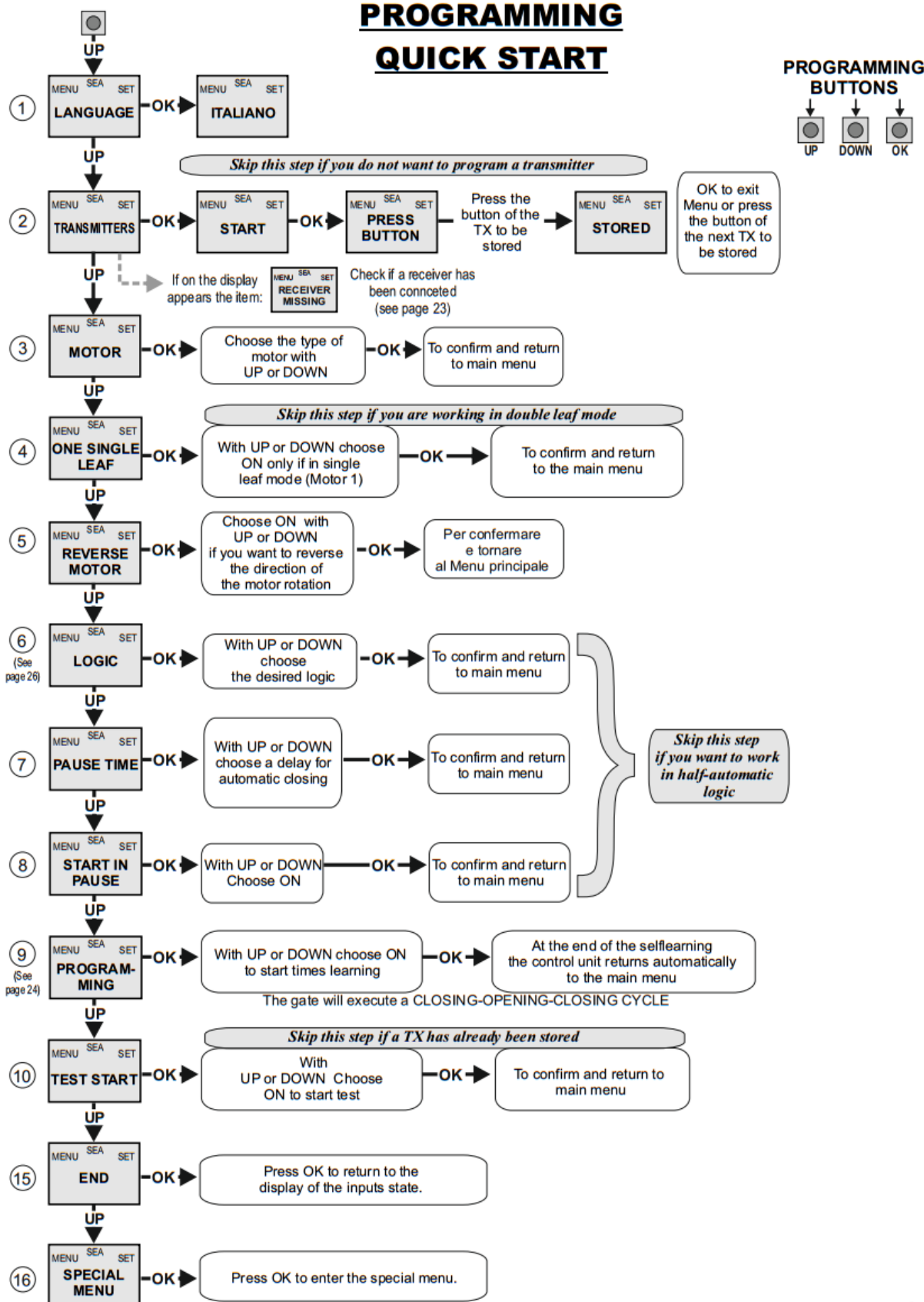
سوکت شماره ۲۲ به ۲۳ همیشه جامپر است.



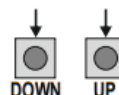
شماره منو های مرکز کنترل و عملکرد هر یک در شکل زیر نشان داده شده است.

توضیحات مربوط به هر یک از این منو ها در ادامه آورده شده است.

PROGRAMMING QUICK START



ALL OTHER PARAMETERS HAVE DEFAULT SETTINGS WHICH ARE USEFUL FOR THE 90% OF THE APPLICATIONS BUT CAN BE HOWEVER SET THROUGH THE SPECIAL MENU. FOR ENTERING INTO THE SPECIAL MENU MOVE ON ONE OF THE MENU AND PRESS THE UP AND DOWN BUTTONS AT THE SAME TIME FOR 5 S.



مقدار پیش فرض	شرح	زیر منوها	نام	شماره منو
Italiano	ایتالیایی	Italiano	زبان دستگاه	LANGUAGE - 1
	انگلیسی	English		
	فرانسوی	Francais		
	اسپانیایی	Espaniol		
	آلمانی	Dutch		
	دو لنگه بازشو	Start	ریموت کنترل	TRANSMITTERS - 2
	تک لنگه بازشو	Pedestrian Start		
	رسیور خارجی	External module		
	فرمان توقف	Stop		
	فرمان غیرفعال کردن (باز کردن) یک ترمز الکتریکی	Unloch		
	پاک کردن یک ریموت	Delete a transmitter		
	پاک کردن تمام ریموت ها	Clear memory		
	انتقال تمام ریموت های کد شده در حافظه به یک حافظه خارجی (EEPROM)	Move to eep		
Mechanic	هیدرولیک	Hydraulic	موتور (نوع اپراتور)	MOTOR - 3
	کشویی	Sliding		
	موتور کشویی برگشت پذیر	Reversible sliding gate		
	مکانیک	Mechanic		
		Kougar		
غیرفعال	غیرفعال	off	درب تک لنگه	ONE SINGLE LEAF - 4
	فعال	on		
غیرفعال	غیرفعال	off	عملکرد معکوس موتورها	REVERSE MOTOR - 5
	فعال	on		
Automatic	اتوماتیک (بسته شدن خودکار بعد از زمان تعیین شده)	Automatic	منطق عملکرد	LOGIC - 6
	عملکرد مرحله ای - نوع ۱	Open-stop-close-stop-open		
	عملکرد مرحله ای - نوع ۲	Open-stop-close-open		
	عملکرد دو دکمه ای (باز و بسته جدا)	2 buttons		
	ایمنی	Safety		
	عملکرد با فشرده نگهداشتن دکمه ها	Dead man		
Off	غیرفعال	Off		PAUSE TIME - 7

	تنظیم از مقدار ۱ تا ۲۴۰ ثانیه	1 240	تایم بسته شدن خودکار	
off	غیرفعالش (بدون اثر)	Off	عملکرد دکمه	START IN PAUSE - 8
	فعال (شمارش تایم اتومات از ابتدا با زدن دکمه استارت)	on	استارت در هنگام بازبودن درب	
off	زمان دهی موتورها آغاز می شود.	Off On	برنامه دهی موتورها	PROGRAMMING - 9
Off	با فرمان ریموت کنترل موتورها تست می شوند	Off On	تست عملکرد موتورها	TEST START - 10
دکمه OK را فشار دهید تا ضمن ذخیره تغییرات از منوی تنظیمات خارج شوید				END - 15
دکمه OK را فشار دهید تا وارد منوی تنظیمات پیشرفته شوید				SPECIAL MENU - 16

نصب و راه اندازی:

۱. تنظیم زبان:

ابتدا به کمک دکمه **UP** منوی شماره ۱ (**LANGUAGE**) را انتخاب کنید و با دکمه **OK** وارد این منو شوید. سپس به کمک دکمه **DOWN** زبان **ENGLISH** را پیدا کنید و با دکمه **OK** این زبان را انتخاب کنید.

۲. کد دادن ریموت کنترل:

توجه: در صورت استفاده از رسیور خارجی، حتما ابتدا برق را قطع کرده و سپس رسیور را به مرکز کنترل متصل نمایید.

روش کد دهی ریموت ها:

ابتدا منوی شماره ۲ (**TRANSMITTERS**) را انتخاب کنید و با دکمه **OK** وارد این منو شوید.

بر روی صفحه نمایش عبارت **START** نشان داده می شود. سپس دکمه **OK** را فشار دهید.

بر روی صفحه نمایش عبارت **PRESS BUTTON** نشان داده می شود. در این مرحله یکی از دکمه های ریموت را که میخواهید کد

دهید فشار دهید. در صورتی که ریموت کد شود، بر روی صفحه عبارت **Stored** نشان داده می شود. سپس دوباره عبارت **PRESS**

BUTTON نشان داده می شود و دستگاه منتظر معرفی ریموت کنترل جدید و زدن دکمه ریموت جدید خواهد بود.

در نهایت برای اتمام کار دو مرتبه دکمه **OK** را فشار دهید تا به منوی شماره ۲ (**TRANSMITTERS**) برگردید.

به منظور خروج از منوی تنظیمات دکمه **UP** را بزنید تا به منوی شماره ۱۵ برسید سپس دکمه **OK** را بزنید تا از منوی تنظیمات خارج شوید.

به منظور کد دادن ریموت برای باز کردن درب تک لنگه، روش کار مشابه موارد گفته شده در فوق می باشد با این تفاوت که پس از ورود به منوی **TRANSMITTERS**، به جای منوی **START**، به کمک دکمه **UP** منوی **PEDESTRIAN START** را انتخاب کنید و سپس سایر مراحل را انجام دهید.

به منظور کد دادن یک دکمه ریموت برای انجام عملکرد توقف، روش کار مشابه موارد گفته شده در فوق می باشد با این تفاوت که پس از ورود به منوی **TRANSMITTERS**، به جای منوی **START**، به کمک دکمه **UP** منوی **STOP** را انتخاب کنید و سپس سایر مراحل را انجام دهید.

پاک کردن تمام ریموت ها:

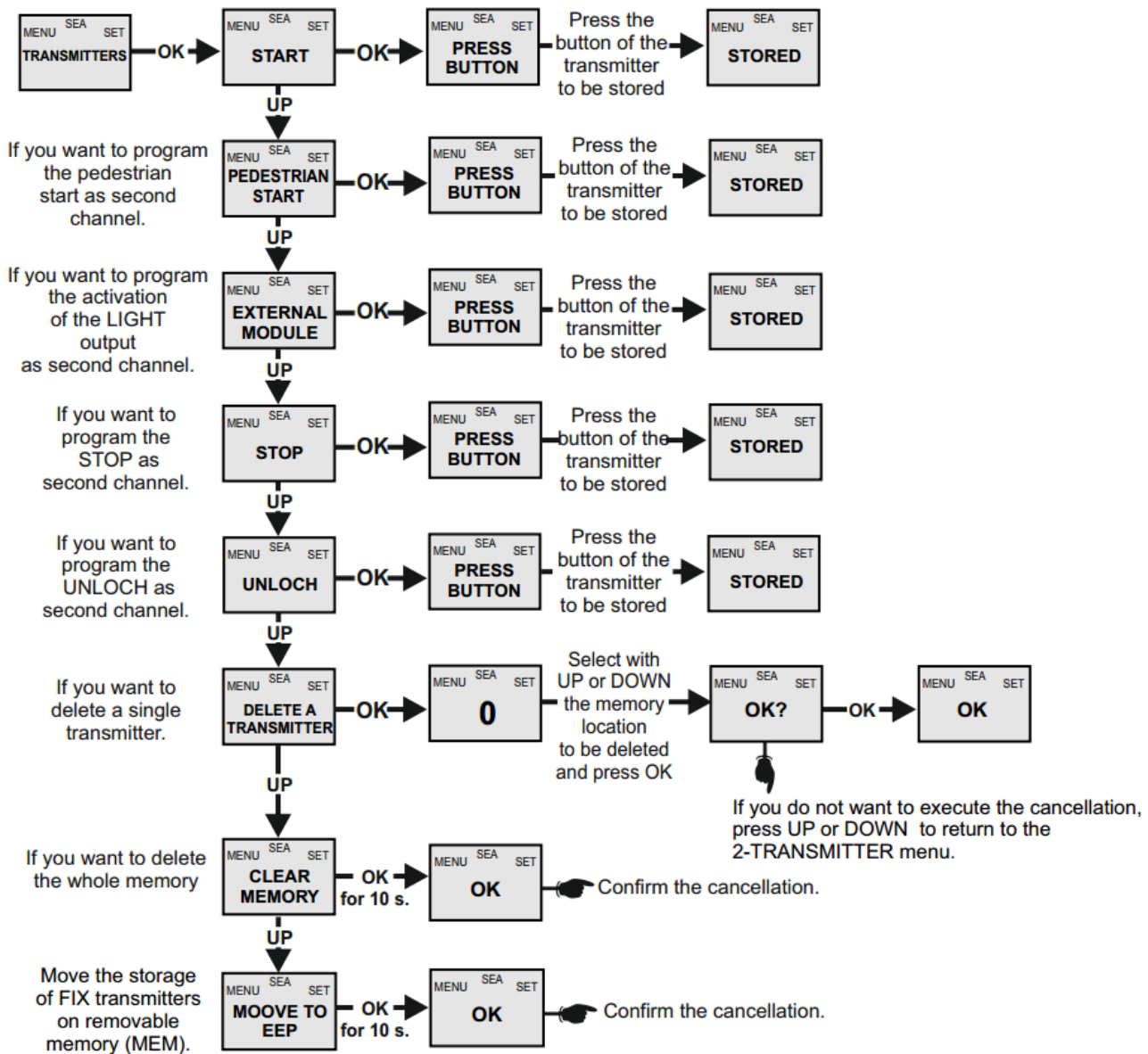
به منظور پاک کردن ریموت ها، پس از ورود به منوی شماره ۲ (TRANSMITTERS)، منوی **CLEAR MEMORY** را انتخاب نمایید و سپس با دوبار زدن دکمه **OK**، حافظه رسیور را پاک کنید.

پاک کردن یک ریموت:

پس از ورود به منوی شماره ۲ (TRANSMITTERS)، زیر منوی **DELET A TRNSMITTER** را با دکمه **UP** انتخاب کنید و با دکمه **OK** وارد این منو شوید. سپس شماره جایگاهی از حافظه که قصد پاک کردن آن را دارید به کمک دکمه **UP** و یا **DOWN** انتخاب کنید سپس دو مرتبه دکمه **OK** را بزنید تا آن جایگاه از حافظه پاک شود.

توجه: برای استفاده از این روش باید بدانید که ریموتی که قصد پاک کردن آن را دارید چندمین ریموت کد دهی شده می باشد تا بتوانید جایگاه حافظه مربوط به همان ریموت را پاک کنید.

موارد توضیح داده شده در فوق به صورت نمودار در شکل زیر نشان داده شده است.



۳. تنظیم عملکرد موتورها:

۱. برق را قطع کنید
 ۲. موتورها را خلاص کنید و آنها را در وضعیت نمیه باز قرار داد و دوباره درگیر نمایید.
 ۳. مرکز کنترل را به برق وصل کنید
 ۴. با وارد شدن به منوی شماره ۳ به کمک دکمه های **UP** و **DOWN** و **OK**، نوع موتور را انتخاب کنید. (مطابق جدول فوق)
 ۵. در صورت نیاز، با وارد شدن به منوی شماره ۶، منطق عملکرد دستگاه را تغییر دهید. (مطابق جدول فوق)
 ۶. منوی شماره ۹ را انتخاب کرده و با دکمه **OK** وارد این منو شوید. سپس با زدن یکی از دکمه های **UP** و یا **DOWN** پروسه زمان دهی به موتورها آغاز می شود. آنچه که در پروسه زمان دهی انجام می شود بدوین شرح است:
ابتدا موتور ۲ بسته می شود. هنگامی که درب ۲ کاملاً بسته شد دکمه ریموت را بزنید تا موتور خاموش شود. سپس موتور ۱ شروع به بسته شدن می کند، هنگامی که درب شماره ۱ نیز کاملاً بسته شد دکمه ریموت را بزنید تا موتور خاموش شود. سپس درب ۱ شروع به باز شدن می کند، هنگامی که درب کاملاً باز شد و کورس جک به انتها رسید دکمه ریموت را بزنید تا موتور خاموش شود. سپس درب شماره ۲ شروع به باز شدن می کند، هنگامی که درب کاملاً باز شد دکمه ریموت را بزنید تا موتور خاموش شود. در نهایت درب ها شروع به بسته شدن می کنند. در این مرحله نیاز به انجام کاری نیست تنها صبر کنید تا درب ها به صورت ککامل بسته شده و موتورها خود خاموش شوند.
- به منظور خروج از منوی تنظیمات دکمه **UP** را بزنید تا به منوی شماره ۱۵ برسید سپس دکمه **OK** را بزنید تا از منوی تنظیمات خارج شوید.

توجه: در مراحل فوق به جای فرمان دادن از طریق ریموت کنترل می توان از دکمه **UP** و یا **DOWN** استفاده نمود.

توجه: در شروع پروسه زمان دهی در صورتی که درب ها به جای بسته شدن، در ابتدای حرکت باز شوند، می توانید برق دستگاه را قطع کرده و جای سیم قهوه ای و مشکی موتوری که برعکس کرد می کند را جابجا کنید و پروسه زمان دهی را از ابتدا انجام دهید. همچنین می توانید بجای جابجا کردن سیم قهوه ای و مشکی موتور، وارد منوی شماره ۵ شده و با فعال کردن این منو، عملکرد موتورها را معکوس کنید.

توجه: در هنگام زماندهی به موتورها تنها موقعیت خاموش شدن موتورها را مشخص می کنید، میزان آرامبند و سرعت حرکت موتورها در مرحله آرامبند در هنگام باز شدن و بسته شدن به صورت پیش فرض مشخص شده است و تنها در صورت نیاز به تغییر مقادیر پیش فرض می توانید این کار را با ورود به منوی پیشرفته انجام دهید.

ریست کردن مرکز کنترل:

برق دستگاه را قطع کنید، دکمه های **UP** و **DOWN** را فشرده نگهدارید و همزمان برق را وصل کنید. با این کار بر روی صفحه نمایش عبارت "InIt" نمایش داده می شود و تمام تنظیمات به حالت اولیه و پیش فرض کارخانه برمیگردد.

تست سیم کشی:

در صورتی که اتصال تمامی تجهیزات به درستی انجام شده باشد، **LED** های مشخص شده با کادر قرمز رنگ در شکل زیر در حالت عادی بر روی صفحه نمایش باید روشن باشد.

وضعیت صفحه نمایش

