



ITALIAN STYLE FOR LIFTS

Řídící jednotka výtahových dveří

OPR800

(OPR800-L-MW)

Uživatelský a instalační manuál

Verze 3.10 – FW11L

03/10/2023

Český



Elektronická verze ke stažení na:
www.strojon-vytahy.cz/navody

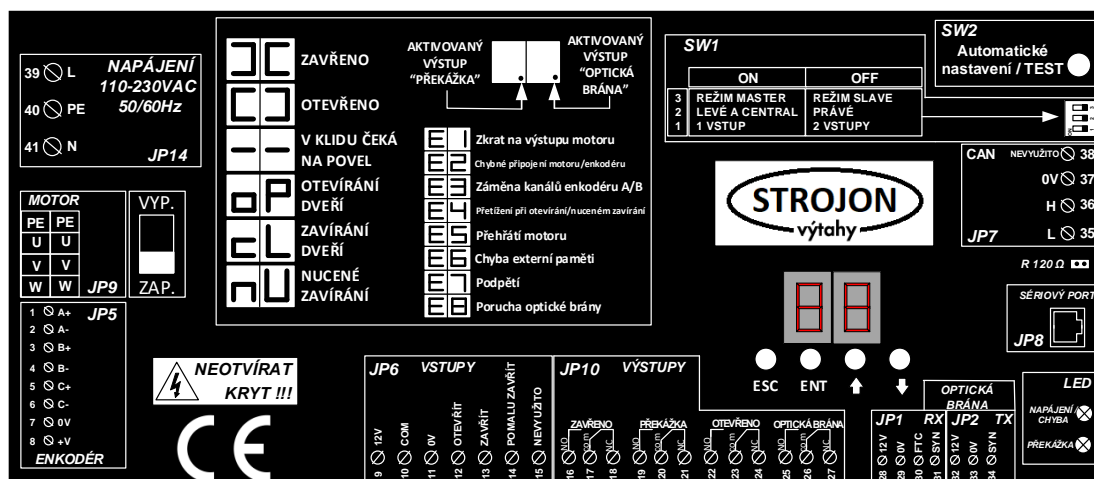
Obsah

| | |
|--|-----------|
| 1. HLAVNÍ ÚDAJE | 3 |
| 2. UVEDENÍ DO PROVOZU | 4 |
| 3. ELEKTRICKÁ PŘIPOJENÍ..... | 5 |
| 3.1. Opr800-Rozvaděč – Ovládání s využitím interního napájení pomocí „čistých“ kontaktů..... | 5 |
| 3.1.1.Společné mínus ovládané plusem | 5 |
| 3.1.2.Společné plus ovládané mínusem | 5 |
| 3.2. Opr800-Rozvaděč – Ovládání s využitím externího napájení..... | 6 |
| 3.2.1.Společné mínus ovládané plusem | 6 |
| 3.2.2.Společné plus ovládané mínusem | 6 |
| 3.3. Opr800-Rozvaděč – sériové připojení..... | 7 |
| 3.3.1.Připojení v CAN OPEN | 7 |
| 3.4. OPR – Optické brány | 8 |
| 3.4.1.Optická brána Vega (B-LIFT 240)..... | 8 |
| 3.4.2.Optická brána Vega (univerzální s napájecí jednotkou včetně autodiagnostiky) | 9 |
| 3.4.3.Optická brána Memco | 9 |
| 3.4.4.Fotobuňka..... | 9 |
| 4. PŘEDNASTAVENÉ VOLBY | 10 |
| 4.1. Dip-spínač | 10 |
| 4.1.1. D1 – řízení <i>jedním nebo dvěma</i> vstupy. | 10 |
| 4.1.2. D2 – směr <i>otáčení motoru</i> | 10 |
| 4.1.3. D3 – režim <i>reakce na vzniklou překážku optické brány</i> | 10 |
| 4.2. Integrovaný ovládací panel TST800 | 11 |
| 4.2.1. Profil otevírání (M0)..... | 11 |
| 4.2.2. Profil zavírání (M1) | 12 |
| 4.2.3. Síly (M2) | 13 |
| 4.2.4. Volby (M3)..... | 14 |
| 4.2.5. Ovládací příkazy (M4)..... | 15 |
| 4.2.6. Mechanické parametry (M5) | 15 |
| 4.2.7. Parametry optických bran (M6)..... | 15 |
| 4.2.8. Parametry 81-20/50 (pohon ON po celou dobu jízdy) (M7)..... | 15 |
| 4.2.9. Parametry Diagnostiky (M8) | 16 |
| 5. FUNKCE | 17 |
| 5.1. Ochrana Přetížení při otevírání/nuceném zavírání | 17 |
| 5.2. Autodiagnostika celoplošných clon Vega | 17 |
| 5.3. Odblokování ve stanici – EN81-20/50 | 17 |
| 5.4. Mechanická překážka při otevírání | 17 |
| 5.5. Čas pro vyhodnocení vandalismu..... | 17 |
| 6. DIAGNOSTIKA | 18 |
| 6.1. LED | 18 |
| 6.2. TST800..... | 19 |
| 6.2.1.HOME..... | 19 |
| 6.2.2.M9 | 20 |
| 8. WI-FI MODUL A APLIKACE VISUALDOORS | 22 |
| 8.1. Wi-Fi Modul..... | 22 |
| 8.1.1. Defaultní nastavení Wi-Fi modulu (MA) – (od verze 07L) | 22 |

| | |
|---|-----------|
| 8.1.2. Nastavení WIFI modulu..... | 23 |
| 8.2. APLIKACE VisualDoors | 24 |
| 9. Menu CanOpen (Mb) | 24 |
| 10. Slovník CanOpen | 25 |
| 11. ROZMĚRY ŘÍDÍCÍ JEDNOTKY | 26 |
| 12. ŘEŠENÍ ZÁVAD | 27 |
| 13. PŘEVODNÍ TABULKA SVORKOVNIC MEZI VTA-DOOR-CAN2 a OPR800..... | 28 |

1. HLAVNÍ ÚDAJE

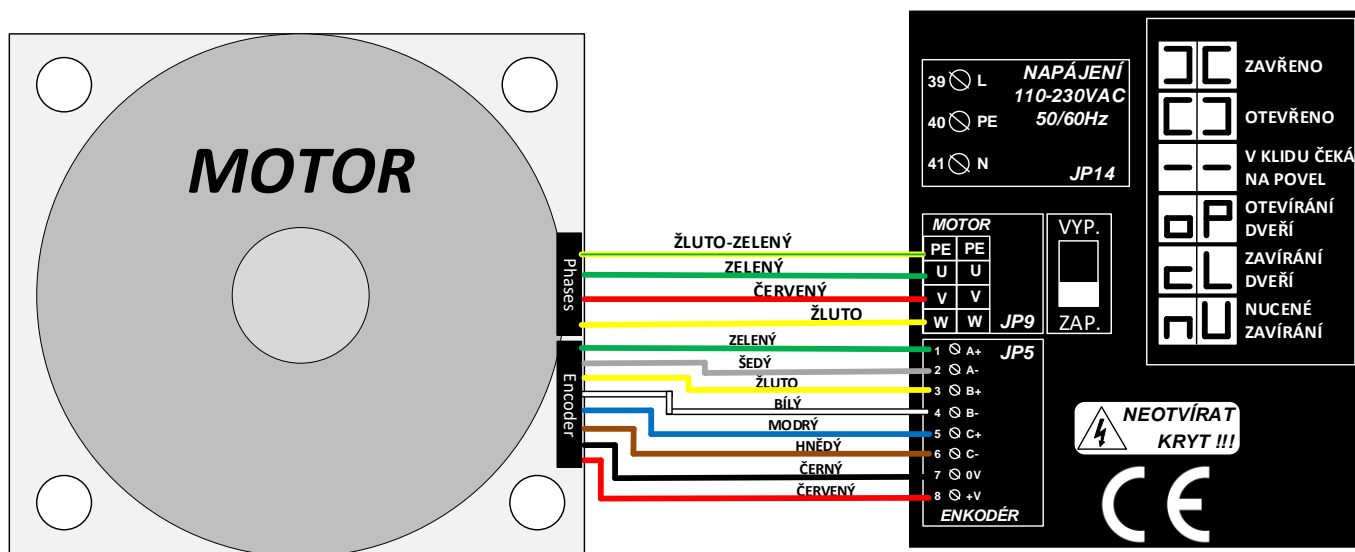
| | |
|----------------------------|---------------------------------|
| Napájení | 230Vac (+ 10 % -15 %, 50/60 Hz) |
| Odběr max/min | 1,5A / 0,2A |
| Externí napětí pro vstupy | 12-24Vdc (+ 10 % -10 %) |
| Integrovaná pojistka | 4A |
| Pracovní prostředí | Normální, uvnitř budov |
| Rozsah pracovních teplot | 5 až 45 °C |
| Rozsah skladovacích teplot | -20 až 85 °C |
| Rozměry | 270 mm x 106 mm x 45 mm |
| Hmotnost | 0,7Kg |
| Krytí | IP20 |



| SVORKOVNICE | |
|----------------------|--|
| JP1 | Konektor pro optickou závoru Vega RX |
| JP2 | Konektor pro optickou závoru Vega TX |
| JP5 | Konektor pro enkodér |
| JP6 | Konektor vstupů (čisté kontakty nebo externí napětí) <ul style="list-style-type: none"> • OTEVŘÍ • ZAVŘÍ • NUCENÉ ZAVÍRÁNÍ • NEVYUŽITO (rezerva) |
| JP7 | Konektor pro CanOpen (Volitelné, pouze některé verze) |
| JP8 | Konektor pro externí programovací jednotku |
| JP9 | Konektor pro motor (3 fáze + uzemnění) |
| JP10 | Konektor pro výstupy <ul style="list-style-type: none"> • KONCOVÝ SPÍNAČ ZAVŘENÍ • PŘEKÁŽKA (mechanická) • KONCOVÝ SPÍNAČ OTEVŘENÍ • OPTICKÁ BRÁNA (optická překážka) |
| SW1 | Dip-spínač pro různá nastavení (viz. Kapitola 4) |
| SW2 | Tlačítko: <ul style="list-style-type: none"> • Učení (stiskněte na 3 sec) • Otevři/Zavři (krátkým stisknutím) • RESET (pokud je chyba která blokuje provoz krátkým stiskem se resetuje) |
| NAPÁJENÍ/CHYBA (led) | Normální chod → Zelená Chyba → Červená |
| PŘEKÁŽKA (led) | Překážka → Žlutá |

2. UVEDENÍ DO PROVOZU

1. Dveře posuňte ručně do střední polohy.
2. Ujistěte se, že je DIP-spínač č.1 v poloze OFF
3. Připojte motor a enkodér na JP5 a JP9 (dle obrázku)



4. Přiveďte napájení na konektor JP14 a přepněte vypínač napájení do polohy „ZAP“.
5. Po dobu asi 15 sekund (do verze „08L“ 30sec), kdy je prováděno ladění motoru, se projeví mírné vibrování. Ujistěte se, že se po zapnutí dveře pomalu zavírají až se zavřou.

BĚHEM TÉTO FÁZE ZAJISTĚTE, ŽE NEDOJDE K PŘERUŠENÍ Z DŮVODU PŘEKÁŽKY A ŽE DOJDE K ÚPLNÉMU UZAVŘENÍ CELÉHO MECHANISMU.

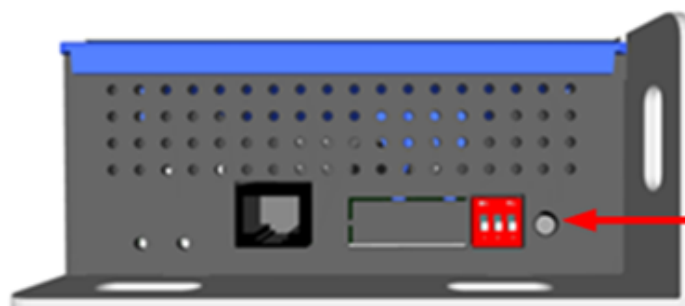
!!! Pokud se dveře budou otevírat, otočte směr pomocí dip-spínače 2.

!!! Pokud se dveře hýbou okamžitě po srovnání, bez aktivace vstupů, nastavte dip-spínač 1 do polohy OFF. Poté vypněte zařízení a vraťte se k bodu 3.



POZNÁMKA: Nastavení dip-spínače je kontrolováno pouze po zapnutí zařízení.

6. **Automatické nastavení:** podržte stisknuté tlačítko SW2 po dobu alespoň 4 s, dokud se nezačnou pomalu otevírat dveře. Tato funkce je nutná pro zaznamenání počtu impulzů enkodéru a jejich uložení pro rozsah daných dveří.



Automatické nastavení:
podržte stisknuté tlačítko
po dobu alespoň 4s

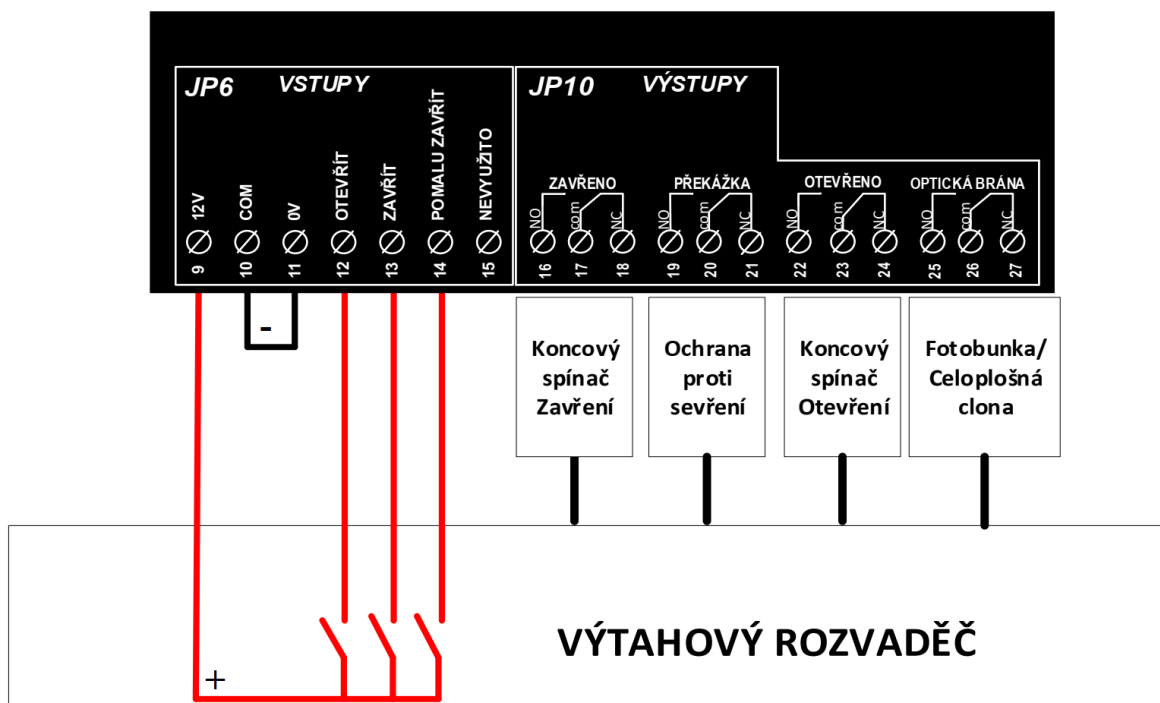
Upozornění:

Pro automatické nastavení dveří musí být po celou dobu, kdy je zmáčknuuto tlačítko „Automatické nastavení/TEST“ nebo v aplikaci proveden příkaz „Automatické nastavení“ a než se dveře začnou pohybovat, ŘJ ve stavu ZAVŘENO – na panelu TST800 jinak se automatické nastavení neprovede.

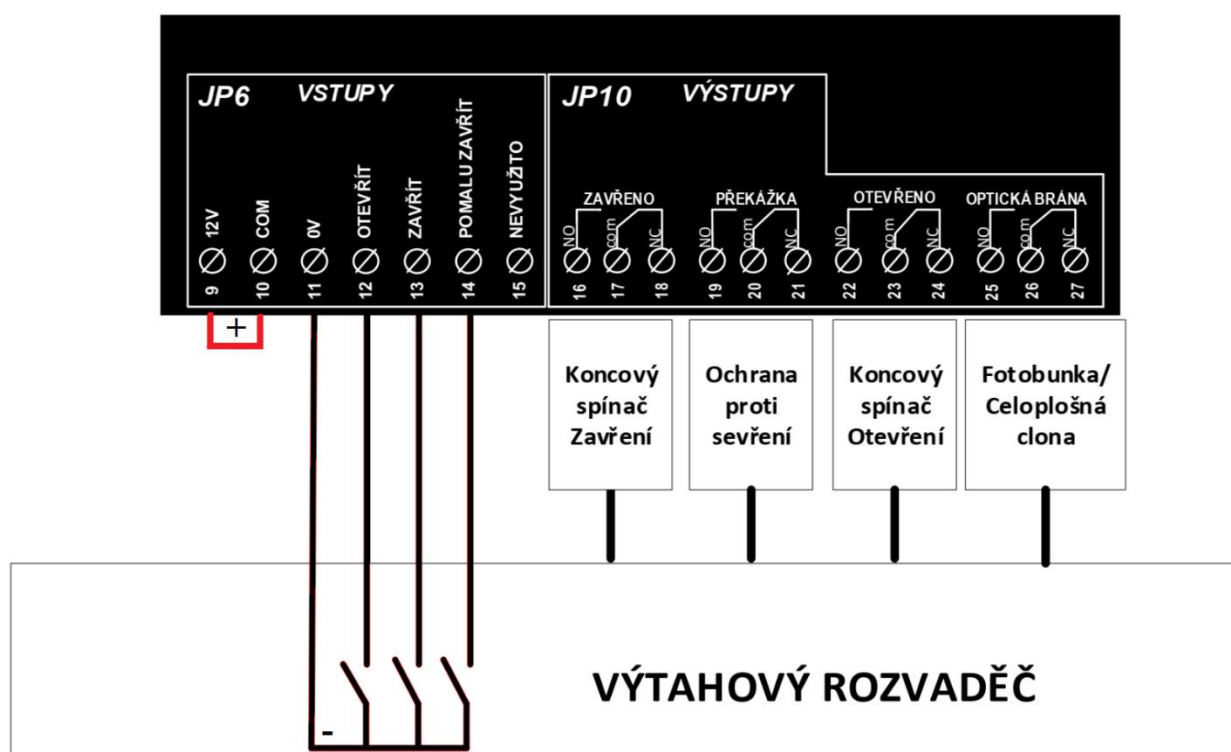
3. ELEKTRICKÁ PŘIPOJENÍ

3.1. Opr800-Rozvaděč – Ovládání s využitím interního napájení pomocí „čistých“ kontaktů

3.1.1. Společné mínus ovládané **plusem**

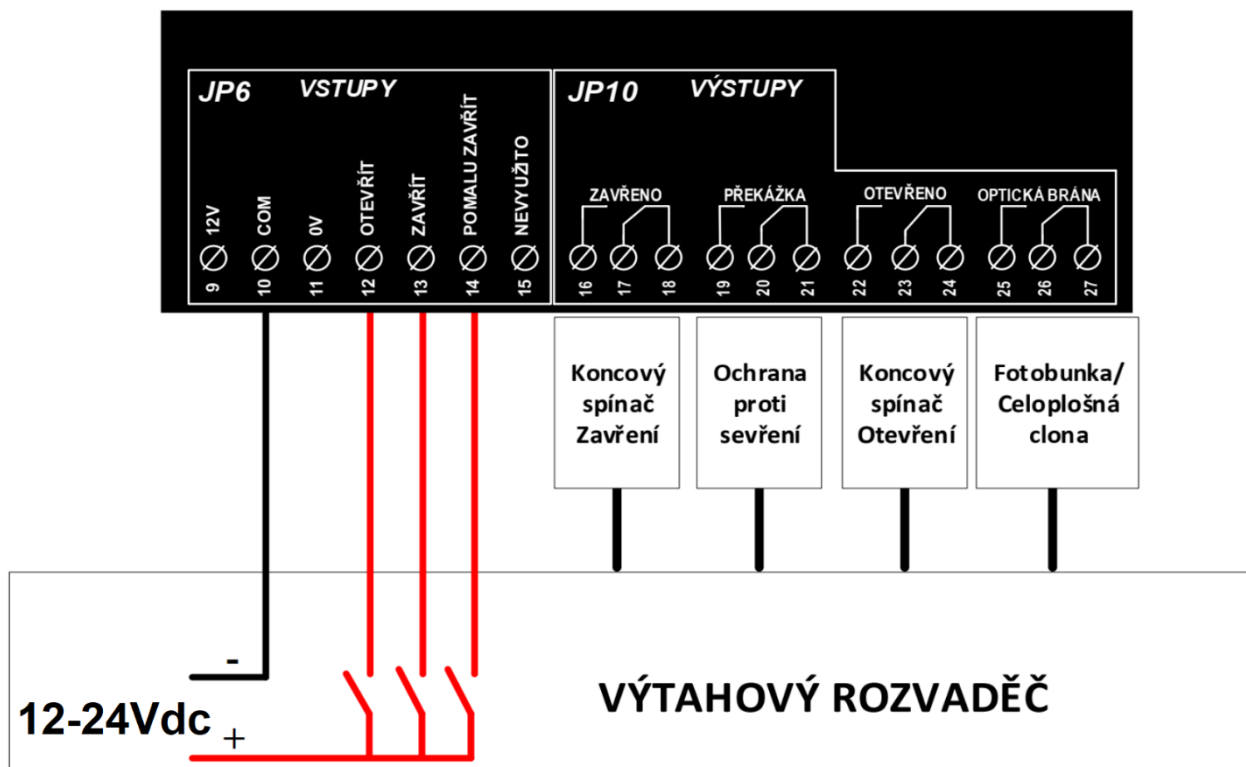


3.1.2. Společné **plus** ovládané mínusem

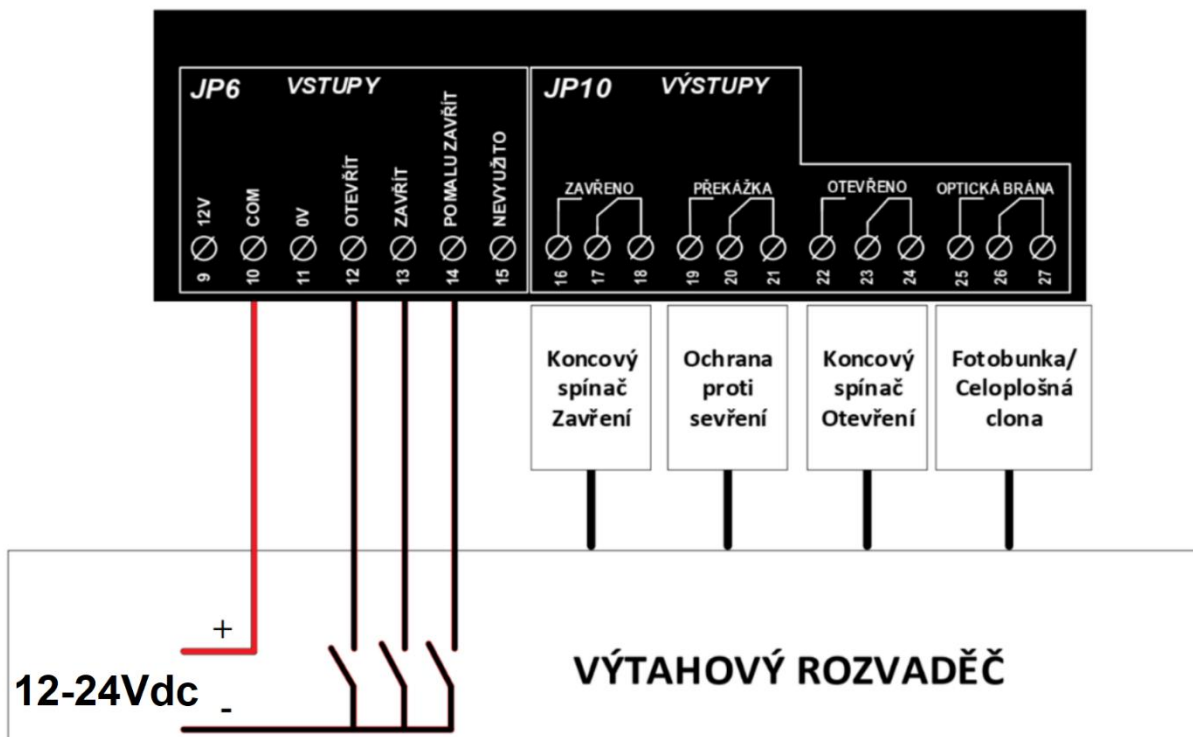


3.2. Opr800-Rozvaděč – Ovládání s využitím externího napájení

3.2.1. Společné mínus ovládané **plusem**

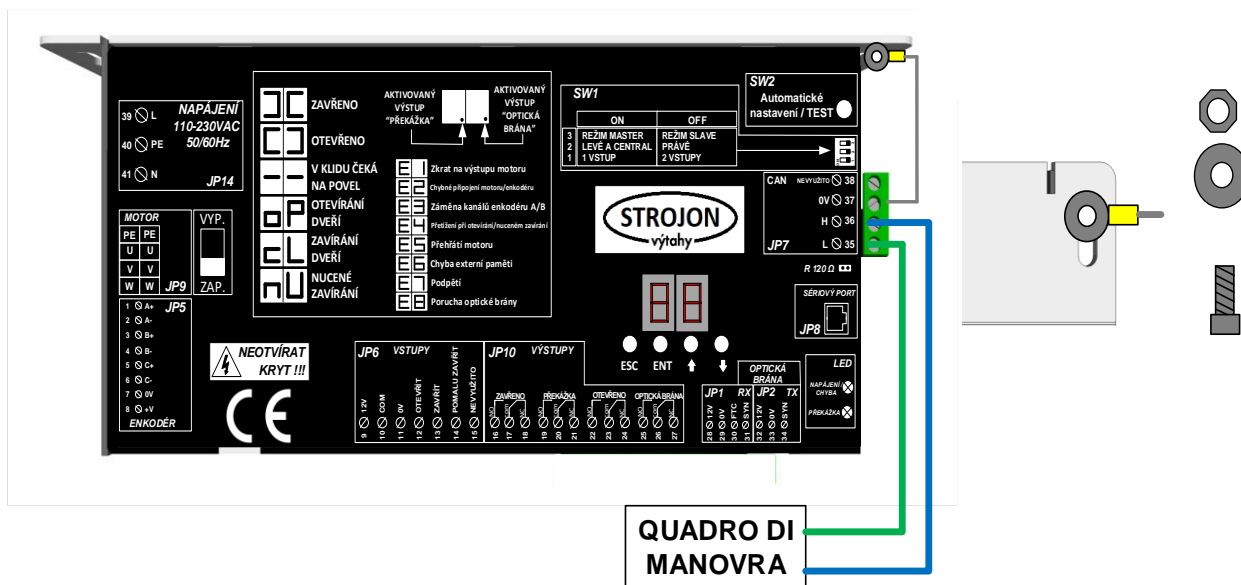


3.2.2. Společné **plus** ovládané mínusem



3.3. Opr800-Rozvaděč – sériové připojení

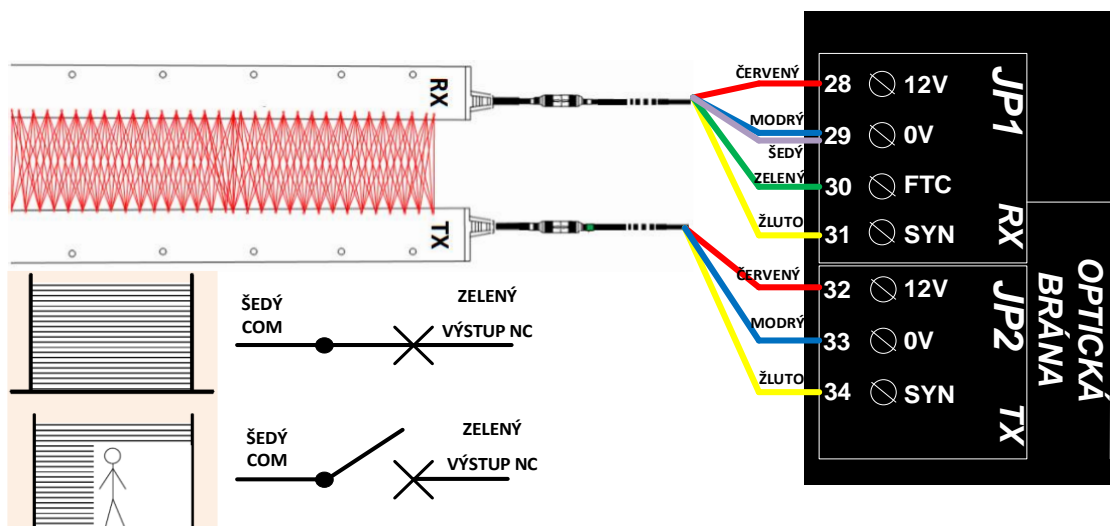
3.3.1. Připojení v CAN OPEN



V případě problémů se stabilitou komunikace CAN, nebo s externím panelem, proveďte připojení mezi pinem **37** (0V) a obalem.

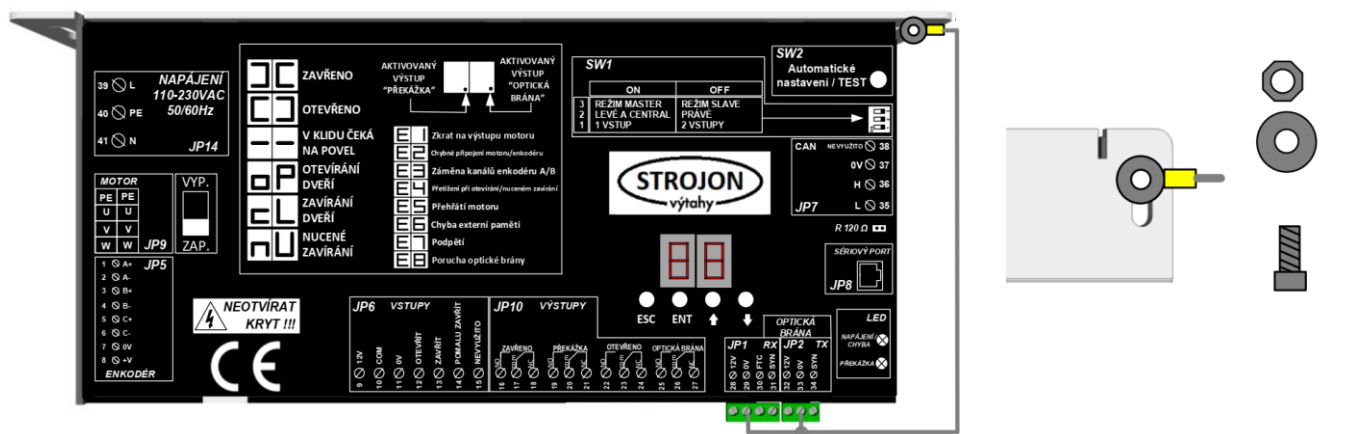
3.4. OPR – Optické brány

3.4.1. Optická brána Vega (B-LIFT 240)



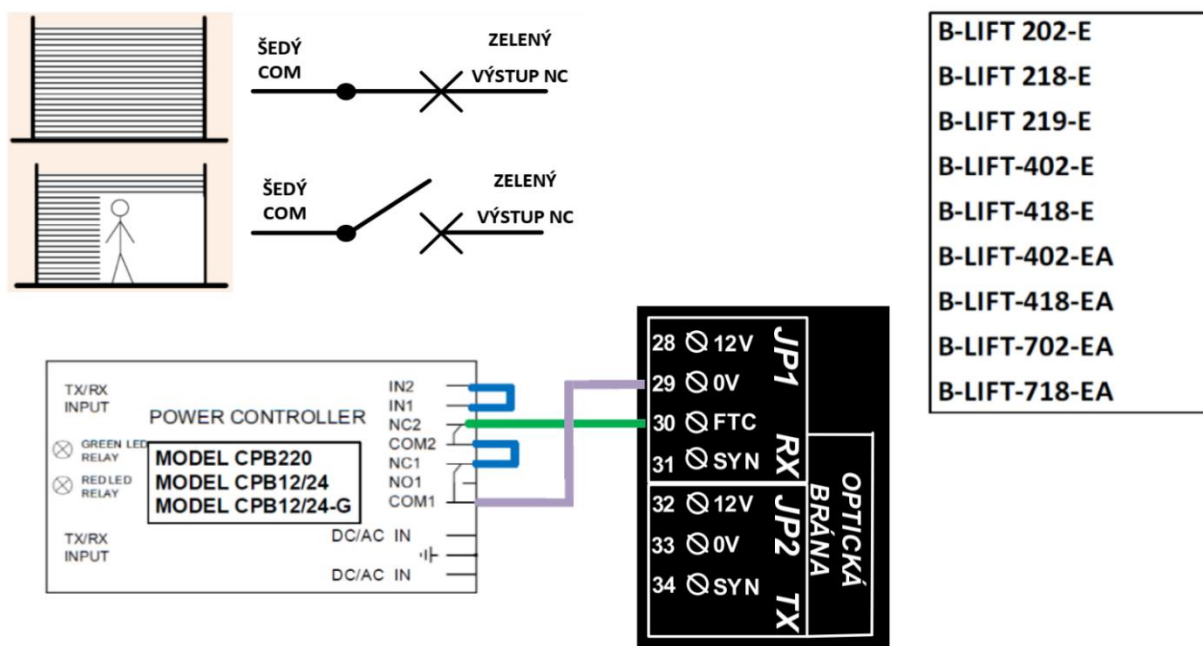
OPATŘENÍ

Pokud se vyskytne falešné spínání optické brány, proveďte zapojení podle obrázku níže:

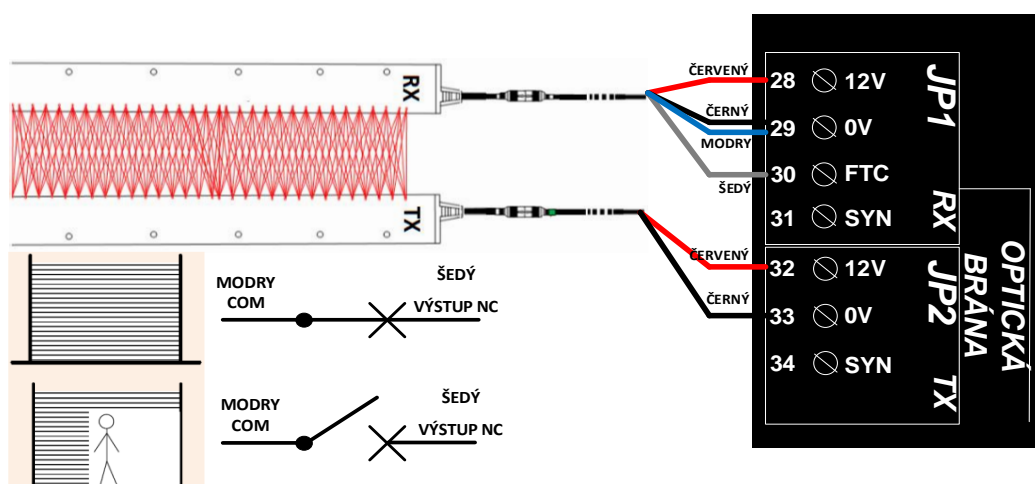


Pomocí šroubu M6 připevněte vodič ke kovovému obalu.

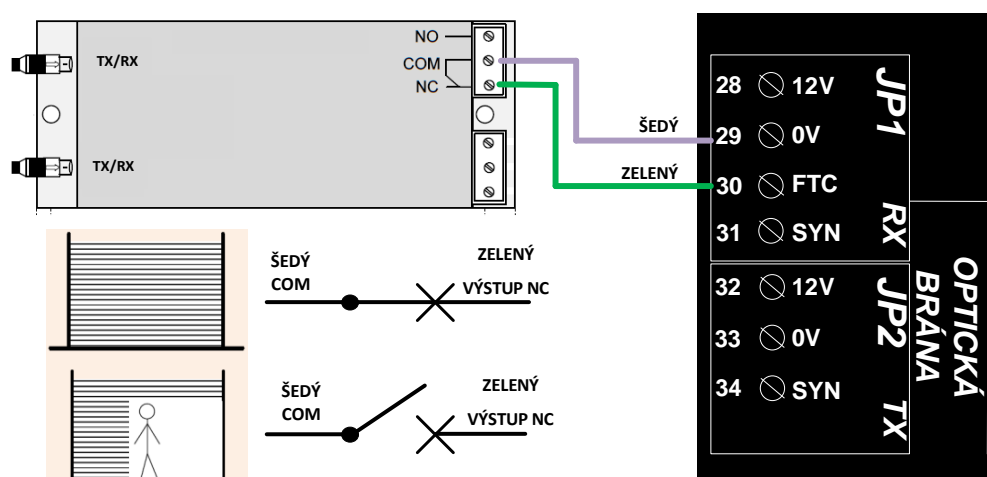
3.4.2. Optická brána Vega (univerzální s napájecí jednotkou včetně autodiagnostiky)



3.4.3. Optická brána Memco



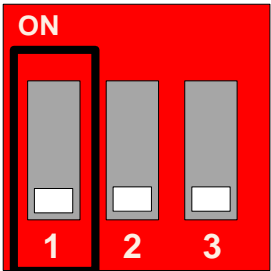
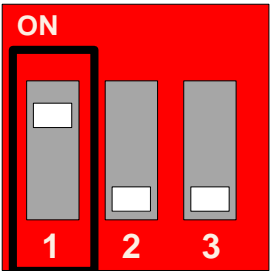
3.4.4. Fotobuňka



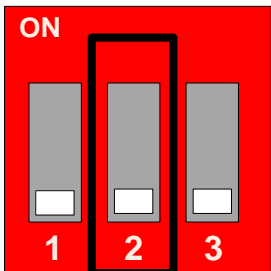
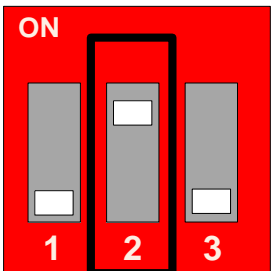
4. PŘEDNASTAVENÉ VOLBY

4.1. Dip-spínač

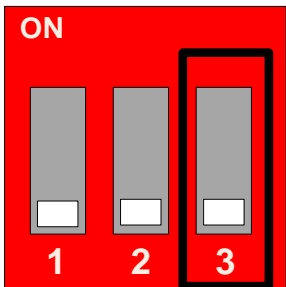
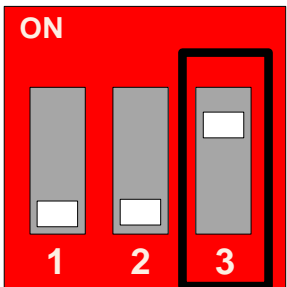
4.1.1. D1 – řízení *jedním nebo dvěma* vstupy.

| OFF (2 VSTUPY) | ON (1 VSTUP) |
|---|---|
|  |  |
| Ovládáno vstupy Otevřít/Zavřít. Přednost má první aktivovaný vstup. | Ovládáno vstupem Zavřít. Pokud je aktivní dveře se zavírají. Při jeho deaktivaci se dveře automaticky otvírají. |

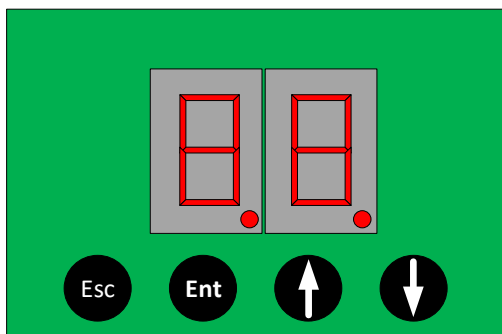
4.1.2. D2 – směr *otáčení motoru*.

| OFF (Směr otáčení VPŘED) | ON (Směr otáčení ZPĚT) |
|--|---|
|  |  |

4.1.3. D3 – režim *reakce na vzniklou překážku optické brány*.

| OFF (REŽIM SLAVE) | OFF (REŽIM MASTER) |
|--|---|
|  |  |
| Trvalý příkaz – SLAVE | Impulzem – MASTER |
| Při překážce se dveře zastaví. Aktivuje se výstup „PŘEKÁŽKA“. | Při překážce se dveře automaticky otevrou. Aktivuje se výstup „PŘEKÁŽKA“. |
| V případě zastínění Fotobuňky (vstup FTC jiný než GND) dojde k aktivaci výstupu „OPTICKÁ BRÁNA“. | V případě zastínění Fotobuňky (vstup FTC jiný než GND) dojde k otevření dveří automaticky a k aktivaci výstupu „OPTICKÁ BRÁNA“. |

4.2. Integrovaný ovládací panel TST800

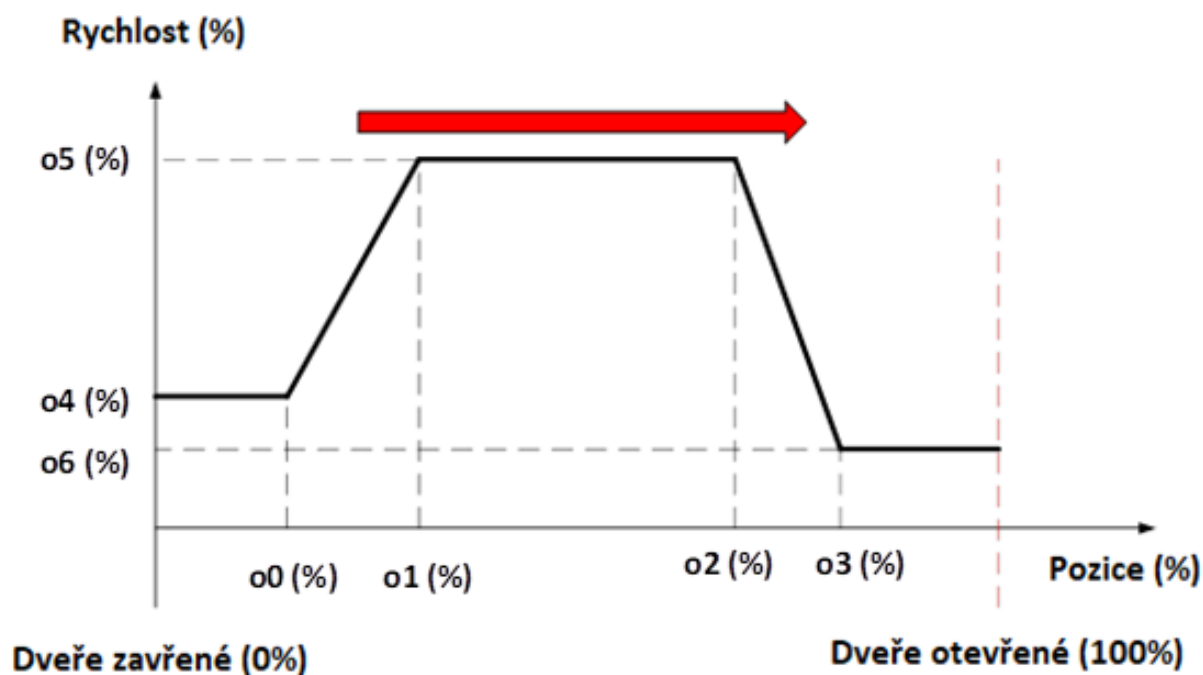


4.2.1. Profil otevírání (M0)

První 4 parametry jsou polohové reference vyjádřené jako procento z celkové délky jízdy naučeného pomocí REŽIMU UČENÍ.

Ostatní parametry jsou referenční hodnoty rychlosti vyjádřené v procentech maximální hodnoty (Maximální hodnota = 0.7 m/s).

| Menu | Par | Popis |
|------|-----|--|
| M0 | o0 | Počátek akcelerační rampy otevírání |
| | o1 | Konec akcelerační rampy otevírání |
| | o2 | Počátek decelerační rampy otevírání |
| | o3 | Konec decelerační rampy otevírání |
| | o4 | Rychlost otevírání zámku |
| | o5 | Maximální rychlost otevírání |
| | o6 | Konečná rychlost otevírání |
| | o7 | Rychlost otevírání během automatického nastavení |

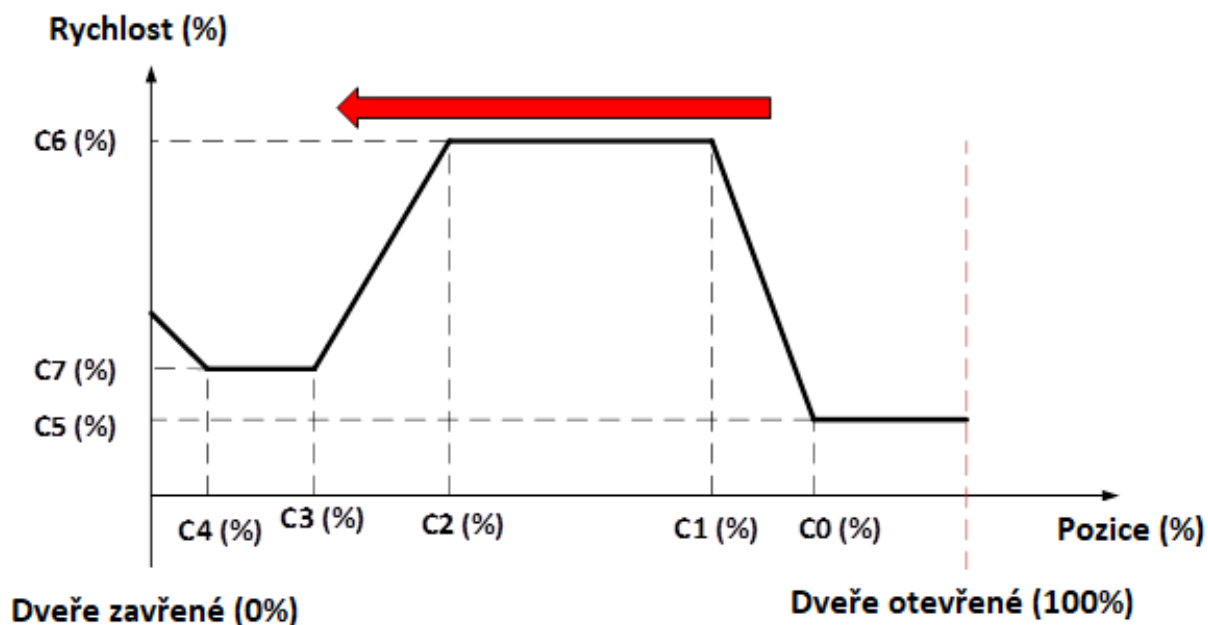


4.2.2. Profil zavírání (M1)

Prvních 5 parametrů jsou polohové reference vyjádřené jako procento z celkové délky jízdy naučeného pomocí REŽIMU UČENÍ.

Ostatní parametry jsou referenční hodnoty rychlosti vyjádřené v procentech maximální hodnoty (Maximální hodnota = 0.7 m/s).

| <i>Menu</i> | <i>Par</i> | <i>Popis</i> |
|-------------|------------|---|
| M1 | c0 | Počátek akcelerační rampy zavírání |
| | c1 | Konec akcelerační rampy zavírání |
| | c2 | Počátek decelerační rampy zavírání |
| | c3 | Konec decelerační rampy zavírání |
| | c4 | Počátek akcelerace pro uzavření zámku |
| | c5 | Počáteční rychlost při zavírání |
| | c6 | Maximální rychlost při zavírání |
| | c7 | Konečná rychlost při zavírání |
| | c8 | Rychlost zavírání během automatického nastavení |

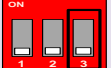

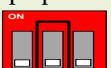




4.2.3. Síly (M2)

Parametry jsou aktuální reference proudu vyjádřené jako % maximální hodnoty, která je 2.5 A.

| Menu | Par | Popis |
|------|-----|---|
| M2 | F0 | MOTOROVÁ BRZDA V KLIDU: představuje brzdění, když není motor ovládán. Čím nižší je hodnota, tím více je brzděn motor (0 = zkrat vinutí motoru). |
| | F1 | SÍLA KONCE JÍZDY: představuje aktuální práh, který musí být překročen (blízko konců), aby se získal stav dveří zcela otevřených nebo zcela zavřených. |
| | F2 | PŘÍDRŽNÁ SÍLA PŘI OTEVŘENÍ: proud potřebný k udržení kompletně otevřených dveří |
| | F3 | PŘÍDRŽNÁ SÍLA PŘI ZAVŘENÍ: proud potřebný k udržení kompletně zavřených dveří |
| | F4 | BEZPEČNOSTNÍ SÍLA PŘI ZAVÍRÁNÍ: představuje proud, který je potřeba překonat pro aktivaci ochrany proti sevření. Aktivuje se dříve než bod Z_c. |
| | F5 | BEZPEČNOSTNÍ SÍLA PŘI OTEVÍRÁNÍ: představuje proud, který je potřeba překonat pro aktivaci ochrany proti sevření (max 65!!!) |

4.2.4. Volby (M3)

| Menu | Par | Popis |
|------|--|--|
| M3 | S0 * dip-spínač 3  | 0: (dip-spínač 3 = OFF): V případě mechanické překážky během zavírání signalizuje pomocí relé “PŘEKÁŽKA”. Zůstává v klidu a čeká na příkaz z rozvaděče. 1: (dip-spínač 3 = ON): V případě mechanické překážky během zavírání signalizuje pomocí relé “PŘEKÁŽKA”. Dveře otevře automaticky. |
| | S1 | 0: V případě mechanické překážky během otevírání pokračuje v otevírání pro jeho plné dokončení. V případě dlouhého trvání dojde k aktivaci E4 „Přetížení při otevírání“. 1: V případě mechanické překážky během otevírání nepokračuje v otevírání, ale dojde k automatickému zavření dveří. |
| | S2 * dip-spínač 3  | 0: (dip-spínač 3 = OFF): Aktivuje otevírání nebo zavírání po dobu aktivace příslušného vstupu. Při jeho přerušení dojde k okamžitému přerušení akce. 1: (dip-spínač 3 = ON): Stačí pouze impulz pro vstup otevření/zavření. Jakmile je tento příkaz přijat pohon sám dokončí pohyb i když vstup není dále aktivní. |
| | S3 * dip-spínač 2  | 0: (dip-spínač 2 = OFF): Směr otáčení motoru Vpřed. 1: (dip-spínač 2 = ON): V Směr otáčení motoru Vzad. |
| | S4 | 0: Autonomní režim – deaktivovaný. 1: Autonomní režim – aktivovaný. |
| | S5 * dip-spínač 3  | 0: V případě optické překážky signalizuje pomocí relé “OPTICKÁ BRÁNA”. 1: V případě optické překážky signalizuje pomocí relé “OPTICKÁ BRÁNA”. Je v klidu a čeká na příkaz. |
| | S6 * dip-spínač 1  | 0: (dip-spínač 1 = OFF): 2 vstupy (Otevřít a Zavřít) 1: (dip-spínač 1 = ON): 1 vstup (Zavřít). Když není aktivní vstup “Zavřít“, dveře se otvírají. |
| | S7 | 0: Po čtyřech detekovaných překážkách při otevírání se dveře zastaví 1: Není omezen počet mechanických překážek při otevírání |
| | S8 (Pouze přes TST800) | 0: Akcelerace po projetí překážkou při zavírání je deaktivovaná. Dveře se zpomalí tam kde narazila na mechanickou překážku až do úplného zavření jedou pomalou rychlostí. 1: Akcelerace po projetí překážkou je aktivována. Dveře se zpomalí tam kde narazila na mechanickou překážku, jedou 10cm pomalu a pak zrychlí až do úplného zavření. |
| | S9 (Pouze přes TST800) | 0: Aktivace relé OPTICKÁ BRÁNA během otevírání, v režimu SLAVE, deaktivováno 1: Aktivace relé OPTICKÁ BRÁNA během otevírání, v režimu SLAVE, aktivováno |
| | SA (Pouze přes TST800) | 0: Volba dvojitý tuning po zapnutí – deaktivováno 1: Volba dvojitý tuning po zapnutí – aktivováno. Po zapnutí deska provede před tuning pak se posune o 10cm směrem k zavření, zastaví pak se posune o 5cm k otevření a provede druhý tuning. |
| | Sb (Pouze přes TST800) | 0: Volba reset po 5ti mechanických překážkách – deaktivováno 1: Volba reset po 5ti mechanických překážkách – aktivováno. Po 5ti mechanických překážkách s rampou, dojde k resetu desky. |

* Pouze čtení = funkce je zvolena dip-spínačem a jeho nastavení je prioritní.

Hodnota v menu je tedy pouze informativní a neměnná z menu.

** Aktivace relé OPTICKÁ BRÁNA během OTEVÍRÁNÍ, je zapotřebí kromě nastavení v parametru S9, mít i (dip-spínač 3 = OFF).

4.2.5. Ovládací příkazy (M4)

| Menu | Par | Popis |
|------|-----|---|
| M4 | -O | Příkaz k otevření: nadřazený oproti příkazům od rozvaděče |
| | -C | Příkaz k zavření: nadřazený oproti příkazům od rozvaděče |
| | -d | Příkaz default: nastaví tovární nastavení |
| | -L | Příkaz k automatickému nastavení |
| | -P | Příkaz Reset |

4.2.6. Mechanické parametry (M5)

| Menu | Par | Popis |
|------|-----|---|
| M5 | M0 | Typ Motoru (Pouze čtení) |
| | M1 | Rozlišení – impulzy/cm (reálná hodnota = nastavená hodnota x 10) |

4.2.7. Parametry optických bran (M6)

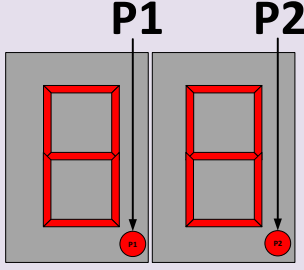
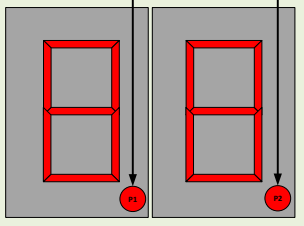
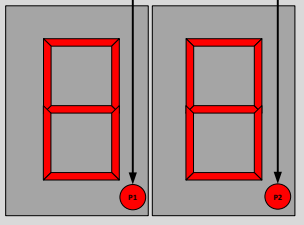
| Menu | Par | Popis |
|------|-----|---|
| M6 | G0 | 0: Aktivace optických bran OFF |
| | | 1: Aktivace optických bran ON |
| | G1 | Čas pro vyhodnocení vandalizmu – sec. |
| | G2 | 0: Autodiagnostika clon Vega OFF |
| | | 1: Autodiagnostika clon Vega ON |
| | G3 | Časový limit testu bezpečnosti – milisec. (reálná hodnota = nastavená hodnota x 10) – NEMĚNIT! |
| | G4 | 0: Zvukový signál během nuceného pomalého zavírání OFF |
| | | 1: Zvukový signál během nuceného pomalého zavírání ON |
| | G5 | 0: Zvukový signál při detekci překážky clonou OFF |
| | | 1: Zvukový signál při detekci překážky clonou ON |

4.2.8. Parametry 81-20/50 (pohon ON po celou dobu jízdy) (M7)

| Menu | Par | Popis |
|------|-----|---|
| M7 | P0 | 0: Držení dveří ve stanici v uzamčeném stavu – časově neomezené |
| | | 1: Odemčení dveří po odpojení povelu „ZAVŘÍT“ a po uplynutí doby P2 |
| | P1 | Vzdálenost potřebná k odemčení (ne otevření) dveří ve stanici – v cm |
| | P2 | Prodleva před odemčením dveří ve stanici (M7→P0=1) po odpadnutí příkazu „ZAVŘÍT“. – v sec. (Příkaz „ZAVŘÍT“ musí být aktivní po celou dobu jízdy). |
| | P3 | Vzdálenost od plného zavření, po kterou jsou dveře pro ŘJ uzavřeny – v cm (Každé dveře musí mít fyzicky spínač v bezpečnostním okruhu monitorující jejich uzavření, zde kontakt v ŘJ navíc, info z enkodéru) |

Poznámka: Doporučeno P1 > P3

4.2.9. Parametry Diagnostiky (M8)

| Menu | Par | Popis |
|------|-----|--|
| M8 | H0 | <p>Poslední chyba:</p> <p>A1 = Zkrat na výstupu motoru A2 = Chybné připojení motoru/enkodéru A3 = Záměna kanálů enkodéru A/B A4 = Přetížení při otevírání/nuceném zavírání A5 = Přehřátí motoru A6 = Chyba externí paměti A7 = Podpětí A8 = Porucha optické brány</p> |
| | H1 | Načtená délka jízdy – cm |
| | H2 | <p>Počet otevření</p>  <p>P1 = OFF; P2 = OFF → reálná hodnota = hodnota x 10 P1 = OFF; P2 = ON → reálná hodnota = hodnota x 100 P1 = ON; P2 = OFF → reálná hodnota = hodnota x 1000 P1 = ON; P2 = ON → reálná hodnota = hodnota x 10000</p> |
| | H3 | <p>Počet zavření</p>  <p>P1 = OFF; P2 = OFF → reálná hodnota = hodnota x 10 P1 = OFF; P2 = ON → reálná hodnota = hodnota x 100 P1 = ON; P2 = OFF → reálná hodnota = hodnota x 1000 P1 = ON; P2 = ON → reálná hodnota = hodnota x 10000</p> |
| | H4 | <p>Počet mechanických překážek</p>  <p>P1 = OFF; P2 = OFF → reálná hodnota = hodnota x 10 P1 = OFF; P2 = ON → reálná hodnota = hodnota x 100 P1 = ON; P2 = OFF → reálná hodnota = hodnota x 1000 P1 = ON; P2 = ON → reálná hodnota = hodnota x 10000</p> |

5. FUNKCE

5.1. Ochrana Přetížení při otevírání/nuceném zavírání

Funkce je stále aktivní pro ochranu motoru při přetížení z mechanických důvodů. Pokud odebíraný proud překročí cca 5A po dobu více než 7 s, deska se přepne do chyby Přetížení při otevírání. Po pauze cca 15 sec. provede zavření sníženou rychlostí a silou, doprovázené zvukovou signalizací.

5.2. Autodiagnostika celoplošných clon Vega

Funkci je možné aktivovat

- Na TST800 menu M6, parametr G2 = 1.

Pokud je aktivovaný bezpečnostní test, jednotka při zavřených dveřích provede test, zda OPTICKÁ BRÁNA funguje, jak má.

V případě, že bude vyhodnoceno chybné fungování, dveře se zavřou sníženou rychlostí doprovázený akustickým signálem.

5.3. Odblokování ve stanici – EN81-20/50

Funkci je možné aktivovat:

- Na TST800 menu M7, parametr P0 = 1.

Pokud je aktivované odblokování a současně není aktivovaný povel ZAVŘI, jednotka otevře po nastaveném čase o nastavenou vzdálenost.

Toto malé otevření je potřeba pro odblokování dveří na patře pro možnost otevření ručně, pokud je někdo v kabině.

5.4. Mechanická překážka při otevírání

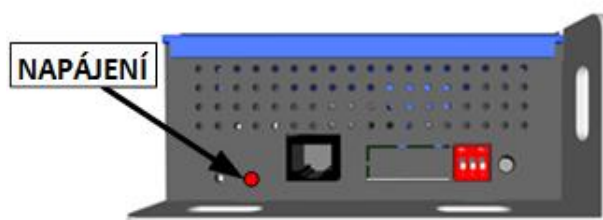
Nastane-li 4x mechanická překážka při otevírání dojde k odstavení dveří v poloze, ve které se nacházejí (reset stisknutím tlačítka SW2).

5.5. Čas pro vyhodnocení vandalismu

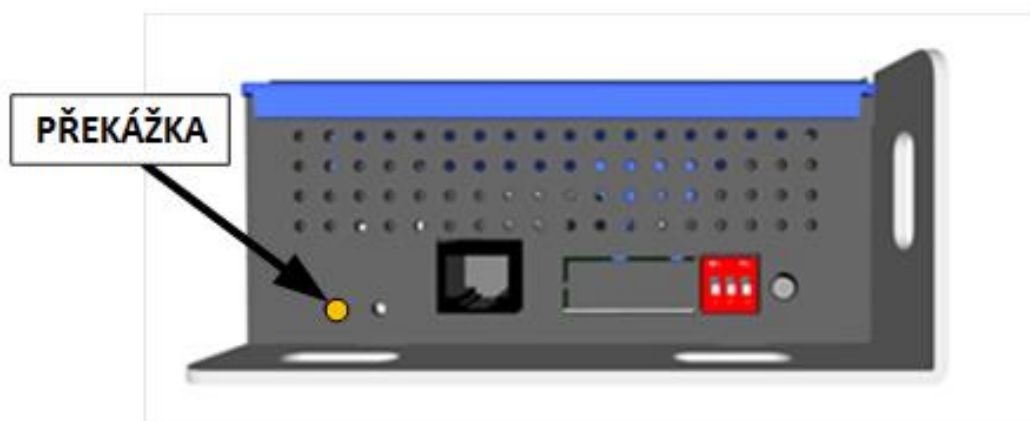
Při trvajícím optické překážce a uplynutí času nastaveném v M6-G1, systém vyhodnotí jako trvalo překážku/zásah vandala/chybu celoplošné clony a dojde k vypnutí relé „OPTICKÁ BRÁNA“. Při příkazu „Zavři“ budou dveře zavírány stejným způsobem jako při aktivaci „NUCENÉ ZAVÍRÁNÍ“.

6. DIAGNOSTIKA

6.1. LED



| Barva Led | Stav Led | Počet bliknutí | Stav Dveří |
|-----------|----------|----------------|---|
| Zelená | Svídí | - | Normální provoz |
| Zelená | Bliká | - | Srovnávání nebo Nouzové napájení |
| Červená | Bliká | 1 | Chyba: Zkrat na výstupu motoru |
| Červená | Bliká | 2 | Chyba: Chybné připojení motoru/enkodéru |
| Červená | Bliká | 3 | Chyba: Záměna kanálů enkodéru A/B |
| Červená | Bliká | 4 | Chyba: Přetížení při otevírání/nuceném zavírání |
| Červená | Bliká | 5 | Chyba: Přehřátí motoru |
| Červená | Bliká | 6 | Chyba: Chyba externí paměti |
| Červená | Bliká | 7 | Chyba: Podpětí |
| Červená | Bliká | 8 | Chyba: Porucha optické brány |



Signalizace “PŘEKÁŽKA”. Aktivuje se, když je detekována mechanická překážka při zavírání.

6.2. TST800

6.2.1. HOME

Pokud se nenacházíte v menu je zobrazen stav dveří, nebo případná porucha:

| Symbol | Popis |
|---|---|
|  | <i>ZAVŘENO</i> |
|  | <i>OTEVŘENO</i> |
|  | <i>V KLIDU ČEKÁ NA POVEL</i> |
|  | <i>OTEVÍRÁNÍ DVEŘÍ</i> |
|  | <i>ZAVÍRÁNÍ DVEŘÍ</i> |
|  | <i>NUCENÉ ZAVÍRÁNÍ</i> |
|  | <i>AKTIVOVANÝ VÝSTUP “PŘEKÁŽKA”</i> |
|  | <i>AKTIVOVANÝ VÝSTUP “OPTICKÁ BRÁNA”</i> |
|  | <i>PŘI AKTIVOVANÉ FUNKCI AUTOMATICKÉHO UČENÍ</i> (aktivovaná tečka určuje směr pohybu) |
|  | <i>AKTIVNÍ CHYBA</i> E1 → Chyba: Zkrat na výstupu motoru E2 → Chyba: Chybné připojení motoru/enkodéru E3 → Chyba: Záměna kanálů enkodéru A/B E4 → Chyba: Přetížení při otevírání/nuceném zavírání E5 → Chyba: Přehřátí motoru E6 → Chyba: Chyba externí paměti E7 → Chyba: Podpětí E8 → Chyba: Chyba optické brány |

6.2.2. M9

V MENU "M9" je možné zobrazit některé parametry v reálném čase:

„E0“: zobrazí napětí ve [V], které je přiváděno do motoru.

Zobrazí se stovky a desítky.

Příklad: 130 Vdc → 13.

„E1“: zobrazí proud v [A], který motor odebírá.

Hodnota se zobrazí na displeji.

Příklad: 1,5 Ampér → 1,5

„E2“: zobrazí napětí ve [V] napájení motoru.

Zobrazí se stovky a desítky.

Příklad: 320 Vdc → 32.

„E3“: zobrazí hodnotu polohy dveří v centimetrech.

Tato hodnota závisí na rozlišení nastaveném na mechanických parametrech

Příklad:

Údaje motoru YSK: Enkodér → 4096 imp/ot, průměr řemenice → 2,9 cm

$$\text{Teoretické rozlišení} = \frac{4096}{\pi \cdot 2.9} = 448 \frac{\text{imp}}{\text{cm}}$$

V nabídce M5, parametr M2, jsou zobrazeny první 2 číslice rozlišení.

Příklad: 44 → 448

Skutečná vzdálenost > Zobrazená vzdálenost → Snižte parametr

Skutečná vzdálenost < Zobrazená vzdálenost → Zvyšte parametr

„E4“: je možné zobrazit aktivní vstupy na displeji řízení

0 → žádný vstup aktivní;

+1 → vstup OTEVŘÍT aktivní;

+2 → vstup ZAVŘÍT aktivní;

+4 → vstup POMALU ZAVŘÍT aktivní;

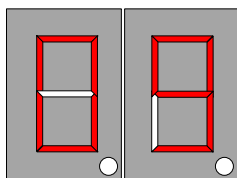
+8 → vstup FTC aktivní;

+16 → vstup RFU (nevyužitý) aktivní;

Pokud je aktivních více vstupů současně, zobrazí se suma.

Například: předpokládejme aktivní současně vstupy OTEVŘÍT A FTC.

OTEVŘÍT + FTC = 1 + 8 = 9



7. DEFAULT

| PROFIL OTEVÍRÁNÍ (M0) | | |
|-------------------------------|--|----------------------|
| PAR. TST800 | Popis | Default |
| o0 | Počátek akcelerační rampy otevírání | 02 |
| o1 | Konec akcelerační rampy otevírání | 45 |
| o2 | Počátek decelerační rampy otevírání | 55 |
| o3 | Konec decelerační rampy otevírání | 98 |
| o4 | Rychlost otevírání zámku | 08 |
| o5 | Maximální rychlost otevírání | 60 |
| o6 | Konečná rychlost otevírání | 08 |
| o7 | Rychlost otevírání během automatického nastavení | 12 |
| PROFIL ZAVÍRÁNÍ (M1) | | |
| PAR. TST800 | Popis | Default |
| c0 | Počátek akcelerační rampy zavírání | 98 |
| c1 | Konec akcelerační rampy zavírání | 55 |
| c2 | Počátek decelerační rampy zavírání | 45 |
| c3 | Konec decelerační rampy zavírání | 02 |
| c4 | Počátek akcelerace pro uzavření zámku | 01 |
| c5 | Počáteční rychlost při zavírání | 05 |
| c6 | Maximální rychlost při zavírání | 40 |
| c7 | Konečná rychlost při zavírání | 08 |
| c8 | Rychlost zavírání během automatického nastavení | 10 |
| SÍLY (M2) | | |
| PAR. TST800 | Popis | Default |
| F0 | Motorová brzda v klidu | 50 |
| F1 | Síla konce jízdy při otevírání/zavírání | 20 |
| F2 | Přidrzná síla oři otevření | 01 |
| F3 | Přidrzná síla při zavření | 01 |
| F4 | Bezpečnostní síla při zavírání | 35 |
| F5 | Bezpečnostní síla při otevírání | 45 (max 65!!!) |
| VOLBY (M3) | | |
| PAR. TST800 | Popis | Default |
| S0 | Mechanická překážka při zavírání | Dip-spínač 3 |
| S1 | Mechanická překážka při otevírání | Aktivováno (01) |
| S2 | Typ volby (Master/Slave) | Dip-spínač 3 |
| S3 | Směr otáčení motoru (vpřed/vzad) | Dip-spínač 2 |
| S4 | Autonomní režim | Deaktivováno (00) |
| S5 | Mód optické brány | Dip-spínač 3 |
| S6 | Počet vstupů | Dip-spínač 1 |
| S7 | Mechanická překážka | 00 |
| S8 | Akcelerace po projetí překážkou | 00 |
| S9 | Aktivace relé OPTICKÁ BRÁNA během otevírání | 00 |
| SA | Volba dvojité tunning po zapnutí | 01 |
| Sb | Volba reset po 5ti mechanických překážkách | 00 |
| MECHANICKÉ PARAMETRY (M5) | | |
| PAR. TST800 | Popis | Default |
| M0 | Typ motoru | 02 |
| M1 | impulzy/cm | 448 (dle naučeného) |
| PARAMETRY OPTICKÝCH BRAN (M6) | | |
| PAR. TST800 | Popis | Default |
| G0 | Aktivace optických bran | NE (00) |
| G1 | Čas pro vyhodnocení vandalismu | 60 |
| G2 | Autodiagnostika clon Vega | NE (00) |
| G3 | Časový limit testu bezpečnosti | 800 (80) |
| G4 | Zvuková signalizace během příkazu POMALU ZAVŘÍT | ANO (01) |
| G5 | Zvuková signalizace během překážky na optické bráně | NE (00) |
| PARAMETRY EN81-20/50 (M7) | | |
| PAR. TST800 | Popis | Default |
| P0 | Držení dveří ve stanici v uzamčeném stavu – časově neomezené | NE (00) |
| P1 | Vzdálenost potřebná k odemčení (ne otevření) dveří ve stanici – v cm | 04 |
| P2 | Prodleva před odemčením dveří ve stanici (M7→P0=1) po odpadnutí příkazu „ZAVŘÍT“ – v sec | NE (00) |
| P3 | Vzdálenost od plného zavření, po kterou jsou dveře pro ŘJ uzavřeny – v cm | 800 (80) |
| PARAMETRY CANOPEN (Mb) | | |
| PAR. TST800 | Popis | Default |
| b0 | Přístup dveře 1 | 01 |
| b1 | Baud Rate | 01 (250000kBits/sec) |
| b2 | Node ID | 7d (125) |

8. WI-FI MODUL A APLIKACE VISUALDOORS

OPR800 může být ve verzi OPR800-L-MW osazen Wi-Fi modulem pomocí kterého je možné se připojit k aplikaci **VisualDoors** nainstalovanou v zařízení s **Androidem**.

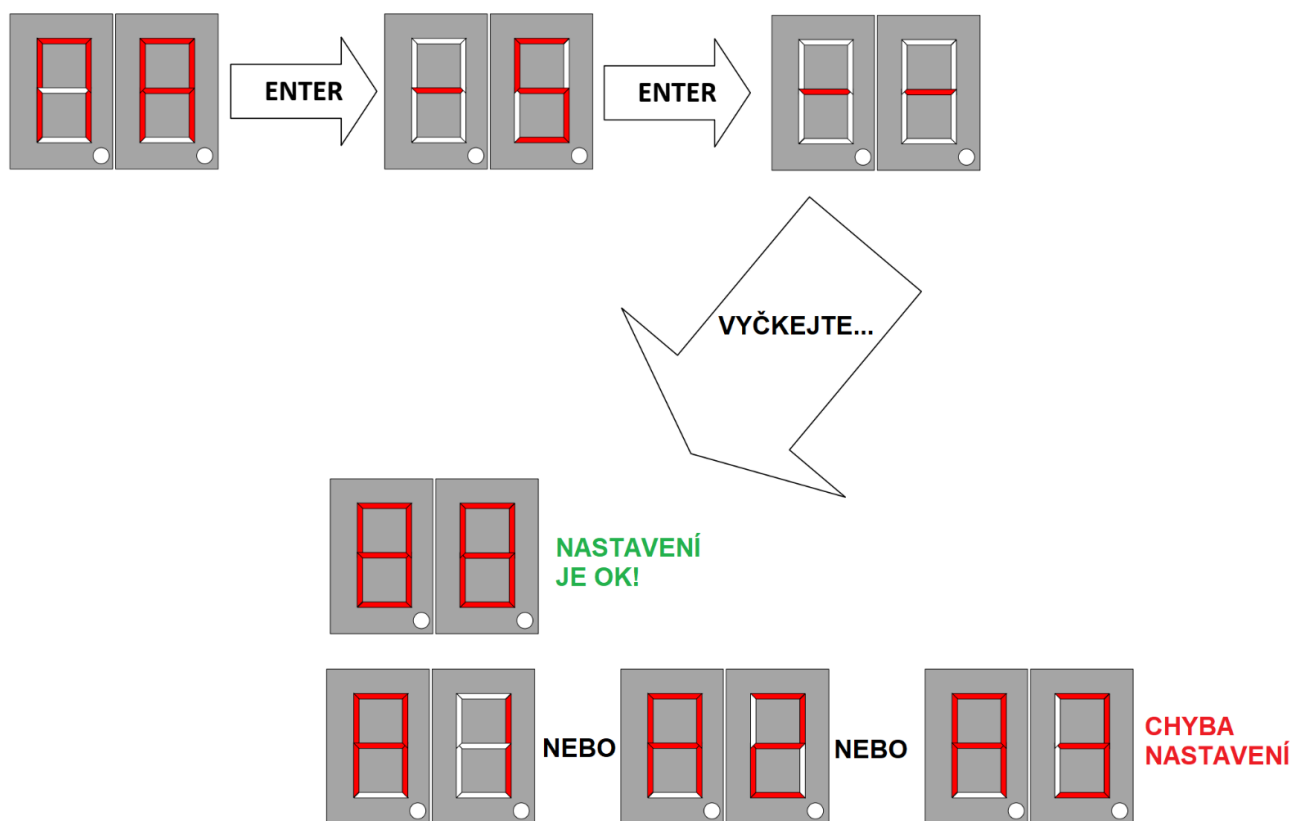
8.1. Wi-Fi Modul

8.1.1. Defaultní nastavení Wi-Fi modulu (MA) – (od verze 07L)

WI-FI modul je nastaven tak aby generoval síť WIFI s přenosovou rychlostí **57600**:

- *Název sítě:* **Vegaboard**
- *Heslo:* **vegaboard**

Pokud došlo k nějaké změně je možné návrat do defaultního nastavení přes menu “**MA**”.



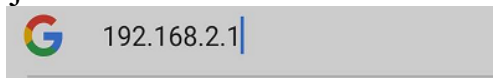
Poznámka: Pokud se zobrazí chyba A1, A2, A3, ... kontaktujte dodavatele.

DŮLEŽITÉ:
Z DŮVODU ZABEZPEČENÍ A IDENTIFIKACE
ZMĚŇTE TOVÁRNÍ ÚDAJE,
ZEJMÉNA HESLO!!!

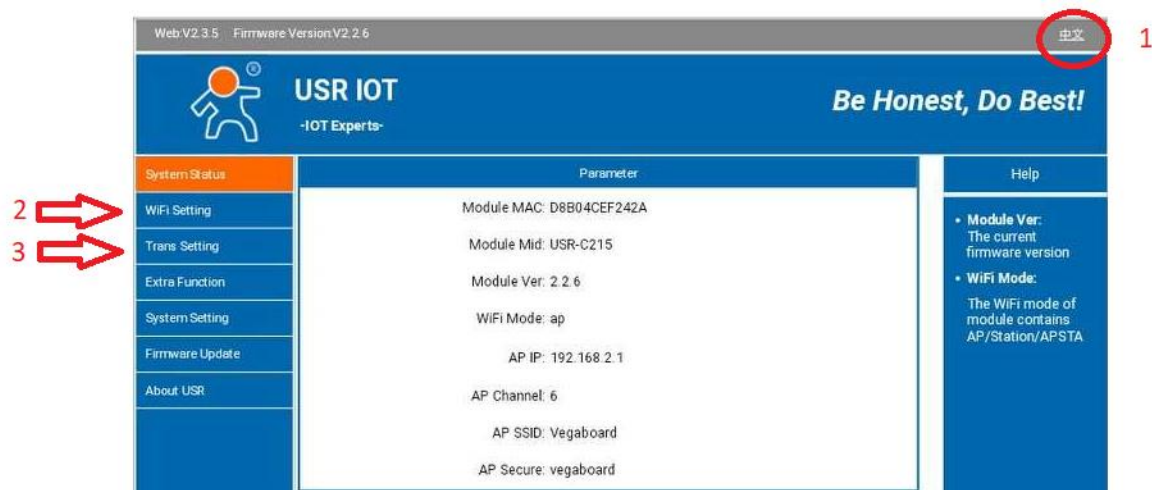
8.1.2. Nastavení WIFI modulu

Pro změnu jména a hesla postupujte podle instrukcí:

- Zapněte desku pohonu;
- Aktivujte spojení WIFI na zařízení s Androidem a spojte se se sítí **Vegaboard**
- V prohlížeči zadejte adresu IP **192.168.2.1** a stiskněte **ENTR**.

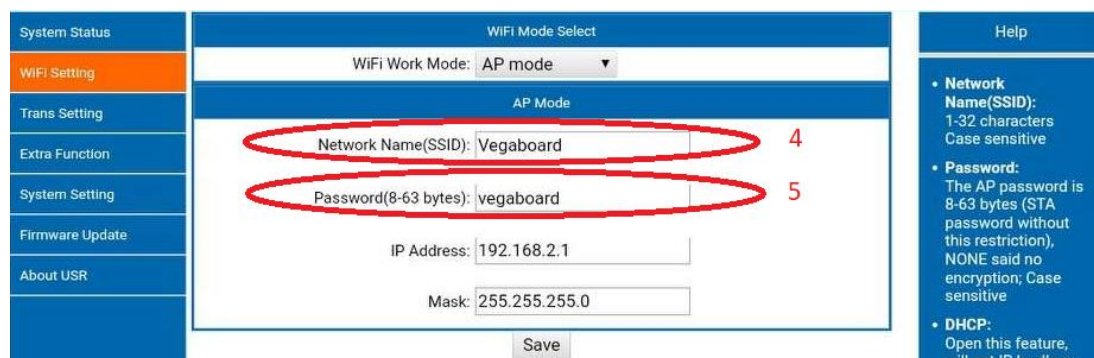


- Pro vstup bude požadováno: Jméno = **admin** Heslo = **admin**
- Po vstupu se zobrazí domovská stránka:



Je možné změnit jazyk, jak je na obrázku označeno červeně 1*.

- Kliknutím na **WiFi Setting** 2* je možné změnit **Jméno sítě** 4* a **Heslo** 5*.



POZNÁMKA: Po změně údajů a jejich uložení klikněte na **SAVE!!**

- Po ukončení úprav stiskněte **RESTART**.
Nyní je možné se k síti připojit pomocí nového nastavení.

DŮLEŽITÉ:
Z DŮVODU ZABEZPEČENÍ A IDENTIFIKACE
ZMĚŇTE TOVÁRNÍ ÚDAJE,
ZEJMÉNA HESLO!!!

8.2. APLIKACE VisualDoors

V aplikaci je možné sledovat stavy vstupů/výstupů, ovládat pohon, sledovat chyby, generovat grafy průběhu otvírání/zavírání, Měnit nastavení, jeho export/import, a mnohé další.

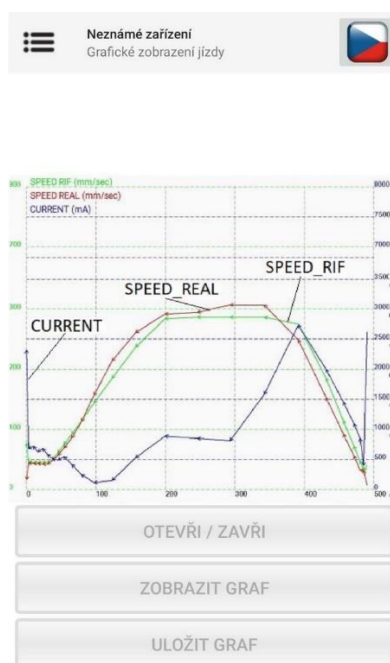
<https://play.google.com/store/apps/details?id=net.gibisoft.visualdoors&hl=cs>

Pro spojení postupujte takto:

- Mít zařízení s **Androidem minimálně 6.0**;
- Nainstalovanou aplikaci **VisualDoors**;
- **Vypnout datovou komunikaci a zapnout pouze WIFI**;
- Připojit se k síti **Vegaboard** (pokud nebylo změněno), vložení hesla **“vegaboard”** (pokud nebylo změněno);



VisualDoors
GiBiSoft



9. Menu CanOpen (Mb)

Toto menu umožní nastavit některé parametry CanOpen.

| Menu | Par | Popis |
|------|-----|--|
| Mb | b0 | Dveře: je možné zvolit mezi přístupy 1, 2, nebo 3. |
| | b1 | 0: BAUD RATE = 125000kbits/sec 1: BAUD RATE = 250000kbits/sec |
| | b2 | NODE ID: je možné zvolit adresu mezi 1 a 127 |

10. Slovník CanOpen

Object Dictionary of Node 125 - OPR800

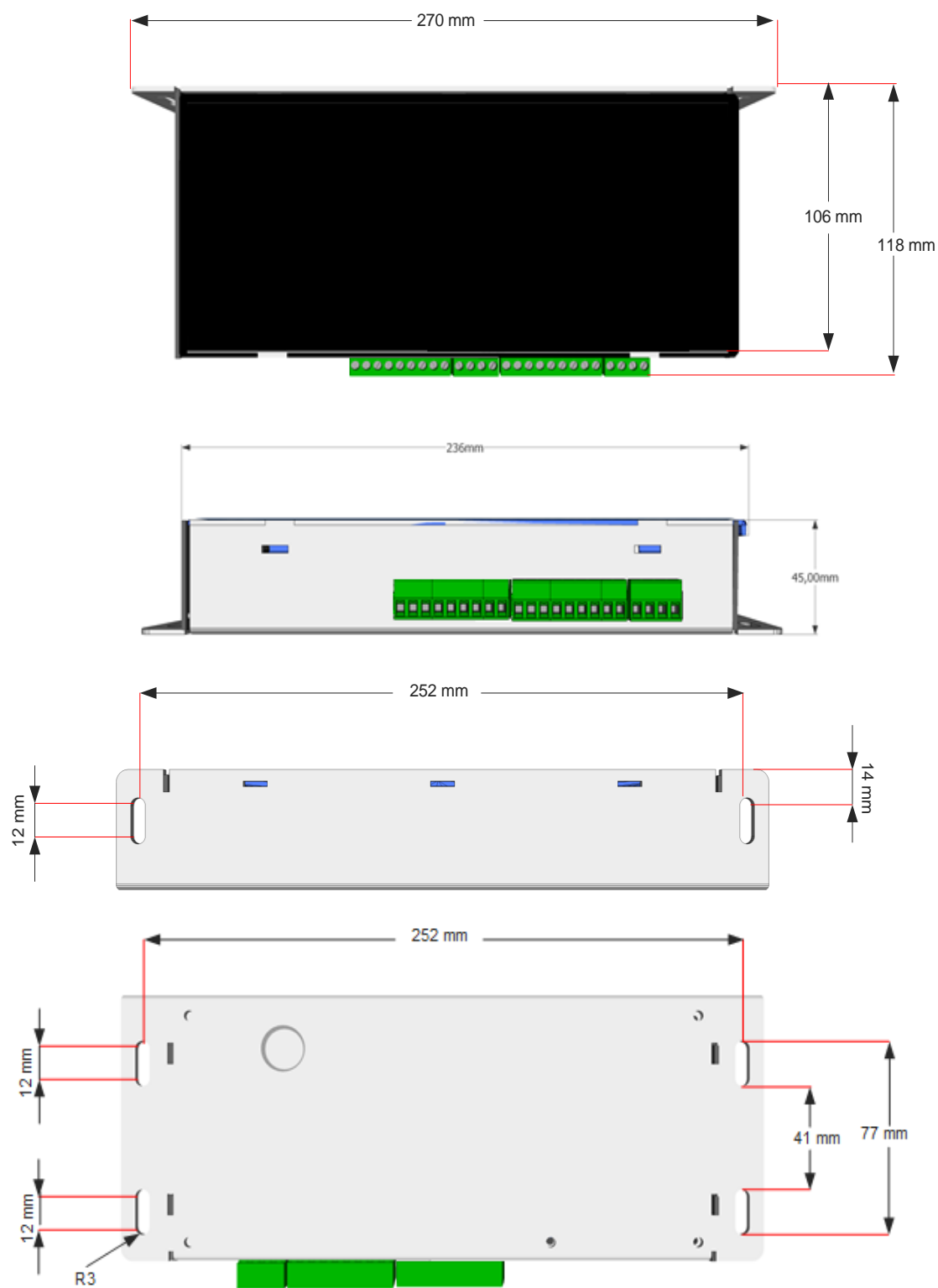


Object Dictionary of Node 125 - OPR800

Device OPR800 made by VEGA s.r.l mapped featuring the EDS-File "OPR800_v02-L-CO.edi" Version 0.1, Serial Number 0.

| # | Object/Name | Multiplexer | Object-/Datatype | Value |
|-----|---|-------------|--------------------|-------------------------|
| 1 | Device Type | 0x1000 | VAR/UNSIGNED32 | 417 (0x000001A1) |
| 2 | Error Register | 0x1001 | VAR/UNSIGNED8 | 0 |
| 3 | Manufacturer Device Name | 0x1008 | VAR/VISIBLE STRING | OPR800-CAN |
| 4 | Manufacturer Hardware Version | 0x1009 | VAR/VISIBLE STRING | 0.2 |
| 5 | Manufacturer Software Version | 0x100A | VAR/VISIBLE STRING | 02-L-CO |
| 6 | ▷ Identity Object | 0x1018-00 | RECORD/UNSIGNED8 | 2 |
| 7 | - Vendor-Id | 0x1018-01 | RECORD/IDENTITY | 0x00000467 |
| 8 | - Product Code | 0x1018-02 | RECORD/IDENTITY | 0x00000700 |
| 9 | ▷ Virtual Devices | 0x6000-00 | ARRAY/UNSIGNED8 | 2 |
| 10 | - Virtual Device #1 | 0x6000-01 | ARRAY/UNSIGNED16 | 0x0500 |
| 11 | - Virtual Device #2 | 0x6000-02 | ARRAY/UNSIGNED16 | 0x0700 |
| 12 | COB ID SYNC | 0x1005 | VAR/UNSIGNED32 | 128 (0x00000080) |
| 13 | ▷ Store Parameter Field | 0x1010-00 | ARRAY/UNSIGNED8 | 1 |
| 14 | - Save all Parameters | 0x1010-01 | ARRAY/UNSIGNED32 | 1 (0x00000001) |
| 15 | ▷ Restore Default Parameters | 0x1011-00 | ARRAY/UNSIGNED8 | 1 |
| 16 | - Restore all Default Parameters | 0x1011-01 | ARRAY/UNSIGNED32 | 1 (0x00000001) |
| 17 | COB ID Time Stamp | 0x1012 | VAR/UNSIGNED32 | 256 (0x00000100) |
| 18 | COB ID EMVCY | 0x1014 | VAR/UNSIGNED32 | 253 (0x000000FD) |
| 19 | ▷ Consumer Heartbeat Time | 0x1016-00 | ARRAY/UNSIGNED8 | 8 |
| 20 | - Consumer Heartbeat Time | 0x1016-01 | ARRAY/UNSIGNED32 | 68536 (0x000108B8) |
| 21 | - Consumer Heartbeat Time_2 | 0x1016-02 | ARRAY/UNSIGNED32 | 134072 (0x00020B88) |
| 22 | - Consumer Heartbeat Time_3 | 0x1016-03 | ARRAY/UNSIGNED32 | 199608 (0x00030B88) |
| 23 | - Consumer Heartbeat Time_4 | 0x1016-04 | ARRAY/UNSIGNED32 | 265144 (0x00040B88) |
| 24 | - Consumer Heartbeat Time_5 | 0x1016-05 | ARRAY/UNSIGNED32 | 330680 (0x00050B88) |
| 25 | - Consumer Heartbeat Time_6 | 0x1016-06 | ARRAY/UNSIGNED32 | 396216 (0x00060B88) |
| 26 | - Consumer Heartbeat Time_7 | 0x1016-07 | ARRAY/UNSIGNED32 | 461752 (0x00070B88) |
| 27 | - Consumer Heartbeat Time_8 | 0x1016-08 | ARRAY/UNSIGNED32 | 527288 (0x00080B88) |
| 28 | Producer Heartbeat Time | 0x1017 | VAR/UNSIGNED16 | 1000 (0x03E8) |
| 29 | ▷ Error behaviour | 0x1029-00 | ARRAY/UNSIGNED8 | 2 |
| 30 | - Communication Error | 0x1029-01 | ARRAY/UNSIGNED8 | 0 |
| 31 | - Specific Error Class | 0x1029-02 | ARRAY/UNSIGNED8 | 0 |
| 32 | ▷ Server SDO Parameter 0 | 0x1200-00 | RECORD/UNSIGNED8 | 2 |
| 33 | - COB ID Client to Server | 0x1200-01 | RECORD/UNSIGNED32 | 1661 (0x0000067D) |
| 34 | - COB ID Server to Client | 0x1200-02 | RECORD/UNSIGNED32 | 1533 (0x000005FD) |
| 35 | ▷ RPDO 265 Com Par | 0x1508-00 | RECORD/UNSIGNED8 | 2 |
| 36 | - COB ID | 0x1508-01 | RECORD/UNSIGNED32 | 512 (0x00000200) |
| 37 | - Transmission Type | 0x1508-02 | RECORD/UNSIGNED8 | 255 (0xFF) |
| 38 | ▷ RPDO 265 Map Par | 0x1708-00 | RECORD/UNSIGNED8 | 3 |
| 39 | - Door 1 control | 0x1708-01 | RECORD/UNSIGNED32 | 1660944656 (0x63000110) |
| 40 | - Door 2 control | 0x1708-02 | RECORD/UNSIGNED32 | 1660944912 (0x63000210) |
| 41 | - Door 3 control | 0x1708-03 | RECORD/UNSIGNED32 | 1660945168 (0x63000310) |
| 42 | ▷ TPDO 267 Com Par - Lift 1 Door 1 status and posi... | 0x190A-00 | RECORD/UNSIGNED8 | 5 |
| 43 | - COB ID | 0x190A-01 | RECORD/UNSIGNED32 | 513 (0x00000201) |
| 44 | - Transmission Type | 0x190A-02 | RECORD/UNSIGNED8 | 255 (0xFF) |
| 45 | - Inhibit Time | 0x190A-03 | RECORD/UNSIGNED16 | 0 |
| 46 | - Compatibility Entry | 0x190A-04 | RECORD/UNSIGNED8 | 0 |
| 47 | - Event Timer | 0x190A-05 | RECORD/UNSIGNED16 | 0 |
| 48 | ▷ TPDO 268 Com Par - Lift 1 Barrier 1 | 0x190B-00 | RECORD/UNSIGNED8 | 5 |
| 49 | - COB ID | 0x190B-01 | RECORD/UNSIGNED32 | 517 (0x00000205) |
| 50 | - Transmission Type | 0x190B-02 | RECORD/UNSIGNED8 | 255 (0xFF) |
| 51 | - Inhibit Time | 0x190B-03 | RECORD/UNSIGNED16 | 0 |
| 52 | - Compatibility Entry | 0x190B-04 | RECORD/UNSIGNED8 | 0 |
| 53 | - Event Timer | 0x190B-05 | RECORD/UNSIGNED16 | 0 |
| 54 | ▷ TPDO 269 Com Par - Lift 1 Door 2 status and posi... | 0x190C-00 | RECORD/UNSIGNED8 | 5 |
| 55 | - COB ID | 0x190C-01 | RECORD/UNSIGNED32 | 514 (0x00000202) |
| 56 | - Transmission Type | 0x190C-02 | RECORD/UNSIGNED8 | 255 (0xFF) |
| 57 | - Inhibit Time | 0x190C-03 | RECORD/UNSIGNED16 | 0 |
| 58 | - Compatibility Entry | 0x190C-04 | RECORD/UNSIGNED8 | 0 |
| 59 | - Event Timer | 0x190C-05 | RECORD/UNSIGNED16 | 0 |
| 60 | ▷ TPDO 270 Com Par - Lift 1 Barrier 2 | 0x190D-00 | RECORD/UNSIGNED8 | 5 |
| 61 | - COB ID | 0x190D-01 | RECORD/UNSIGNED32 | 518 (0x00000206) |
| 62 | - Transmission Type | 0x190D-02 | RECORD/UNSIGNED8 | 255 (0xFF) |
| 63 | - Inhibit Time | 0x190D-03 | RECORD/UNSIGNED16 | 0 |
| 64 | - Compatibility Entry | 0x190D-04 | RECORD/UNSIGNED8 | 0 |
| 65 | - Event Timer | 0x190D-05 | RECORD/UNSIGNED16 | 0 |
| 66 | ▷ TPDO 271 Com Par - Lift 1 Door 3 status and posi... | 0x190E-00 | RECORD/UNSIGNED8 | 5 |
| 67 | - COB ID | 0x190E-01 | RECORD/UNSIGNED32 | 515 (0x00000203) |
| 68 | - Transmission Type | 0x190E-02 | RECORD/UNSIGNED8 | 255 (0xFF) |
| 69 | - Inhibit Time | 0x190E-03 | RECORD/UNSIGNED16 | 0 |
| 70 | - Compatibility Entry | 0x190E-04 | RECORD/UNSIGNED8 | 0 |
| 71 | - Event Timer | 0x190E-05 | RECORD/UNSIGNED16 | 0 |
| 72 | ▷ TPDO 272 Com Par - Lift 1 Barrier 3 | 0x190F-00 | RECORD/UNSIGNED8 | 5 |
| 73 | - COB ID | 0x190F-01 | RECORD/UNSIGNED32 | 519 (0x00000207) |
| 74 | - Transmission Type | 0x190F-02 | RECORD/UNSIGNED8 | 255 (0xFF) |
| 75 | - Inhibit Time | 0x190F-03 | RECORD/UNSIGNED16 | 0 |
| 76 | - Compatibility Entry | 0x190F-04 | RECORD/UNSIGNED8 | 0 |
| 77 | - Event Timer | 0x190F-05 | RECORD/UNSIGNED16 | 0 |
| 78 | ▷ TPDO 267 Map Par - Lift 1 Door 1 status and posi... | 0x180A-00 | RECORD/UNSIGNED8 | 2 |
| 79 | - 1st application object | 0x180A-01 | RECORD/UNSIGNED32 | 1661010192 (0x63010110) |
| 80 | - 2nd application object | 0x180A-02 | RECORD/UNSIGNED32 | 1661075728 (0x63020110) |
| 81 | ▷ TPDO 268 Map Par - Lift 1 Barrier 1 | 0x180B-00 | RECORD/UNSIGNED8 | 1 |
| 82 | - 1st application object | 0x180B-01 | RECORD/UNSIGNED32 | 1661993224 (0x63100108) |
| 83 | ▷ TPDO 269 Map Par - Lift 1 Door 2 status and posi... | 0x180C-00 | RECORD/UNSIGNED8 | 2 |
| 84 | - 1st application object | 0x180C-01 | RECORD/UNSIGNED32 | 1661010448 (0x63010210) |
| 85 | - 2nd application object | 0x180C-02 | RECORD/UNSIGNED32 | 1661075984 (0x63020210) |
| 86 | ▷ TPDO 270 Map Par - Lift 1 Barrier 2 | 0x180D-00 | RECORD/UNSIGNED8 | 1 |
| 87 | - 1st application object | 0x180D-01 | RECORD/UNSIGNED32 | 1661993480 (0x63100208) |
| 88 | ▷ TPDO 271 Map Par - Lift 1 Door 3 status and posi... | 0x180E-00 | RECORD/UNSIGNED8 | 2 |
| 89 | - 1st application object | 0x180E-01 | RECORD/UNSIGNED32 | 1661010704 (0x63010310) |
| 90 | - 2nd application object | 0x180E-02 | RECORD/UNSIGNED32 | 1661076240 (0x63020310) |
| 91 | ▷ TPDO 272 Map Par - Lift 1 Barrier 3 | 0x180F-00 | RECORD/UNSIGNED8 | 1 |
| 92 | - 1st application object | 0x180F-01 | RECORD/UNSIGNED32 | 1661993736 (0x63100308) |
| 93 | Lift Number | 0x6001 | VAR/UNSIGNED8 | 1 (0x01) |
| 94 | Door Number | 0x6003 | VAR/UNSIGNED8 | 1 (0x01) |
| 95 | ▷ Door controlword | 0x6300-00 | ARRAY/UNSIGNED8 | 3 |
| 96 | - Door 1 | 0x6300-01 | ARRAY/UNSIGNED16 | 65535 (0xFFFF) |
| 97 | - Door 2 | 0x6300-02 | ARRAY/UNSIGNED16 | 65535 (0xFFFF) |
| 98 | - Door 3 | 0x6300-03 | ARRAY/UNSIGNED16 | 65535 (0xFFFF) |
| 99 | ▷ Door statusword | 0x6301-00 | ARRAY/UNSIGNED8 | 3 |
| 100 | - Door 1 | 0x6301-01 | ARRAY/UNSIGNED16 | 7999 (0x1F3F) |
| 101 | - Door 2 | 0x6301-02 | ARRAY/UNSIGNED16 | 7999 (0x1F3F) |
| 102 | - Door 3 | 0x6301-03 | ARRAY/UNSIGNED16 | 7999 (0x1F3F) |
| 103 | ▷ Door position | 0x6302-00 | ARRAY/UNSIGNED8 | 3 |
| 104 | - Door 1 | 0x6302-01 | ARRAY/UNSIGNED16 | 0 |
| 105 | - Door 2 | 0x6302-02 | ARRAY/UNSIGNED16 | 0 |
| 106 | - Door 3 | 0x6302-03 | ARRAY/UNSIGNED16 | 0 |
| 107 | ▷ Barrier Status | 0x6310-00 | ARRAY/UNSIGNED8 | 3 |
| 108 | - Barrier 1 | 0x6310-01 | ARRAY/UNSIGNED8 | 255 (0xFF) |
| 109 | - Barrier 2 | 0x6310-02 | ARRAY/UNSIGNED8 | 255 (0xFF) |
| 110 | - Barrier 3 | 0x6310-03 | ARRAY/UNSIGNED8 | 255 (0xFF) |
| 111 | Node ID | 0x2003 | VAR/UNSIGNED8 | 125 (0x7D) |

11. ROZMĚRY ŘÍDÍCÍ JEDNOTKY



12. ŘEŠENÍ ZÁVAD

| ZÁVADA | ŘEŠENÍ |
|---|--|
| Dveře se nepohybují, nebo se pohybují trhaně - Led "NAPÁJENÍ", 3 probliknutí červeně. (chyba E3 na TST800) | Zkontrolujte propojení mezi jednotkou a motorem a enkodérem |
| Dveře se pohybují pomalou rychlostí | Provést Automatické nastavení (kap. 2) |
| Dveře se neotvírají | Ujistěte se, že se dveře otevrou krátkým stisknutím tlačítka (SW2). |
| Dveře se nezavírají | Ujistěte se, že se dveře zavrou krátkým stisknutím tlačítka (SW2). |
| Dveře se pohybují opačným směrem. Při zapnutí se otevírají. | Změňte polohu Dip spínače 2. |
| Nelze provést automatické nastavení | Pokud se dveře hýbou okamžitě po srovnání, bez aktivace vstupů, nastavte dip-spínač 1 do polohy OFF. Poté vypněte zařízení a vraťte se k bodu 3. |
| Neprojeví se změna nastavení Dip-spínače | Nastavení dip-spínače je kontrolováno pouze po zapnutí zařízení. Vypněte a znovu zapněte napájení. |
| Dveře zpomalují pozdě a narážejí při otevírání | Opakujte proces automatického nastavení (kap. 2). |
| | Snížit parametry: - TST800: M0 → o2 a o3 |
| | Zkontrolujte napnutí řemenu. |
| Dveře zpomalují pozdě a narážejí při zavírání | Opakujte proces automatického nastavení (kap. 2). |
| | Zvýšit parametry: - TST800: M1 → c2 a c3 |
| | Zkontrolujte napnutí řemenu. |
| Dveře opakovaně detekují překážku při zavírání | Zkontrolujte, že dveře neblokuje mechanická překážka při zavírání, a to i ručně s vypnutou jednotkou. |
| | Zvýšit parametr: - TST800: M2 → F4 |
| Dveře opakovaně detekují překážku při otevírání | Zkontrolujte, že dveře neblokuje mechanická překážka při otevírání, a to i ručně s vypnutou jednotkou. |
| | Zvýšit parametr: - TST800: M2 → F5 (MAX 65!!!) |
| Dveře nezůstávají zcela otevřené z důvodu samo-zavírání | Zkontrolujte, že samo-zavírání odpovídá dveřím a jejich hmotnosti |
| | Zvýšit parametr: - TST800: M2 → F2 |
| Stále se zobrazuje chyba E8, i když byla Autodiagnostika clon po zjištění závady a jejím neodstranění vypnuta M6 → G2=0 | Vypnout a zapnout jednotku, nebo Deaktivovat a Aktivovat clony M6 → G0 |
| Nedaří se spustit „Automatické nastavení“. | Ujistěte se, že dveře jsou v poloze „ZAVŘENO“ – na panelu TST800 |
| Zámek nadrží zcela uzamčený | Zkontrolujte parametr: - TST800: M7 → P0 |
| | Zvýšit parametr: - TST800: M2 → F3 |
| Nelze provést režimu automatického učení – dveře se po zapnutí zavrou a okamžitě otevrou | Je aktivováno řízení jedním vstupem. Přepněte DIP-spínač č. 1 do polohy OFF a opakujte celý postup. |
| Falešné spínání signálu optické brány | Postupujte podle obrázku na straně 7 a pomocí šroubu M6 připevněte vodič ke kovovému obalu. |
| Aktivace překážka při zavření dveří | Jedná se o spuštění autodiagnostiky vypnutím a zapnutím TX (v Menu G2=1) |

13. PŘEVODNÍ TABULKA SVORKOVNIC MEZI VTA-DOOR-CAN2 a OPR800

| VTA-DOOR-CAN2 | OPR800 |
|------------------|--|
| 1 Zavřít | 13 ZAVŘÍT |
| 2 COM | 10 COM |
| 3 Otevřít | 12 OTEVŘÍT |
| 4 +12V | 9 12V |
| 5 0V | 11 0V |
| 6 +12V | |
| 7 Pomalu zavřít | 14 POMALU ZAVŘÍT |
| 8 Znovu otevřít | 30 FTC (odpovídá znovuotevření, pouze v módu MASTER. Vstup se aktivuje, pokud je jiný než 0V (svorka 29)). V režimu SLAVE se o znovuotevření musí postarat řízení. |
| 9 Tx | 32 12V |
| 10 0V | 33 0V |
| 11 0V | 29 0V |
| 12 RX | 28 12V |
| 13 OTEVŘENO NC | 24 OTEVŘENO NC |
| 14 OTEVŘENO COM | 23 OTEVŘENO COM |
| 15 OTEVŘENO NO | 22 OTEVŘENO NO |
| 16 ZAVŘENO NC | 18 ZAVŘENO NC |
| 17 ZAVŘENO COM | 17 ZAVŘENO COM |
| 18 ZAVŘENO NO | 16 ZAVŘENO NO |
| 19 FOTOBUNKA NC | 27 OPTICKÁ BRÁNA NC |
| 20 FOTOBUNKA COM | 26 OPTICKÁ BRÁNA COM |
| 21 FOTOBUNKA NO | 25 OPTICKÁ BRÁNA NO |
| 22 PŘEKÁŽKA NC | 21 PŘEKÁŽKA NC |
| 23 PŘEKÁŽKA COM | 20 PŘEKÁŽKA COM |
| 24 PŘEKÁŽKA NO | 19 PŘEKÁŽKA NO |
| 25 enkodér C1 | 8 V+ |
| 26 enkodér C1 | 5 C+ |
| 27 enkodér C1 | 3 B+ |
| 28 enkodér C1 | 1 A+ |
| 29 enkodér C1 | 7 0V |
| | 2 propojit s 0V (svorka 7) |
| | 4 propojit s 0V (svorka 7) |
| | 6 propojit s 0V (svorka 7) |
| 29 | JP8 |
| 30 | |
| 34 | U (JP9) |
| 35 | V (JP9) |
| 36 | W (JP9) |
| 37 | PE (JP9) |
| 38 | |
| 39 | |
| 40 120R | Interní propojka |
| 41 120R | |
| 42 CAN-H | 36 H |
| 43 NC | 38 NC |
| 44 CAN-L | 35 L |
| 45 CAN-GND | 37 GND |



STROJON-výtahy s.r.o.
Masarykovo nám. 508
533 41 Lázně Bohdaneč
Česká republika

Ve spolupráci s



Vega srl
Via degli Appennini 12/13
63845 - Ponzano di Fermo (FM) P.iva 01578140442
Phone: + 39 (0)734 275405 -Fax: +39 (0)734 636098
www.vegalift.it