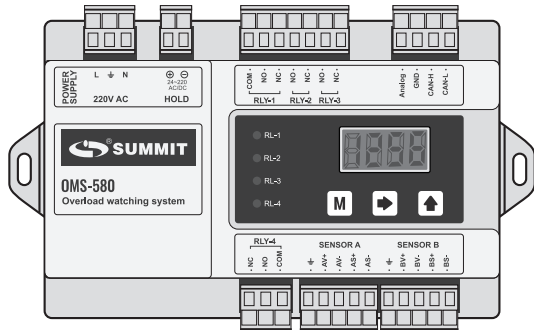


Прежде чем использовать этот продукт, внимательно прочитайте инструкцию по использованию и сохраните ее.



OMS-580

СИСТЕМА КОНТРОЛЯ ПЕРЕГРУЗОК

Руководство пользователя

ПЕРЕД ПРОГРАММИРОВАНИЕМ НЕОБХОДИМО ПРОВЕРИТЬ СЛЕДУЮЩЕЕ:

- Все провода и кабели датчиков должны быть подключены по цветам к блоку управления.
- После подключения датчиков и блока электропитания необходимо считать значение на дисплее. Необходимо удостовериться, что это значение увеличивается в положительном направлении при загрузке кабины.
- Если не получается произвести никакую регулировку. Необходимо вернуться к заводским настройкам следуя описанию в руководстве и повторить попытку.
- Во время калибровки груз должен быть неподвижным в кабине.

НАСТРОЙКИ

1.ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

Напряжениепитания	: 220В, фаза-нейтраль-земление/24 пост. напр.
Входы датчика	: 2 параллельных / 1
Количествовыходов	: 4 реле, rLY1-rLY2-rLY3-rLY4
Тональный сигнал при перегрузке	: rLY1 даетмигающий тональныйсигналпри включении
Положения реле	: ВКЛ или ВЫКЛ
	: rLY1-2-3 имеют общее устройство вывода
	: rLY4 имеет отдельное
HOLD (удерживание)	: 24.....220 В/пост. напр.
Рабочая температура	: от -20 до 55° С
Аналоговый выход	: от 0 до 10пост. напр.
	от 4 до 20 мА (необязательный)

2.ПРОГРАММНЫЕ АДРЕСА

8888	: груз в кабине
CEGo	: Фиксирование пустого положения кабины
CRLL	: калибровка датчиков и блока управления
rLY1	: регулировка веса – сигнал полной загрузки
rLY2	: регулировка веса – сигнал перегрузки
rLY3	: регулировка веса – сигнал минимальной загрузки
rLY4	: реле для использования любой схемы обеспечения безопасности
dARC	: аналоговый выход от 0 до 10 В
Stend	: заводские настройки
rL	: регулировка включения или выключения выходного реле
CH In	: программа коррекции цепи

OMS-580 Overload watching system User Manual

3.ПРОГРАММНЫЕ КЛЮЧИ

- M** Вызов программных адресов
- 1) Переход к программным настройкам
- ↑** 2) Изменение программного кода (8888)
- Изменение значения на дисплее

4.ПРОГРАММИРОВАНИЕ

- **Шаг 1. Установка на ноль:** кабина должна быть пустой.
Нажать **M** выбрать пункт CEGo .
Нажать **→** войти в пункт CEGo .
Нажать **↑** значение на дисплее начнется с 9999-8888...0000 и наконец появится 0000 .
- **Шаг 2. Калибровка:** Необходимо убедиться, что кабина пуста, а на дисплее блока управления отобразилось 0000 .
Нажать **M** до вызова адреса CRLL
→ Войти в пункт меню и ввести значение веса на дисплее с помощью кнопок **↑** и **→** (например, 0125)
Нажать **M** Значение на дисплее начнется с 9999-8888...0000 и наконецпоявится вес в кабине.
Калибровка завершена.
Важно: во время калибровки вес в кабине должен быть постоянным.
- **Шаг 3. Настройки нагрузки:** можно запрограммировать4 различных нагрузки.
Нажать **M** перейти в адрес rLY1, rLY2, rLY3 и rLY4
Нажать **→** чтобы войти в адрес и ввести на дисплее необходимое значение веса, чтобы получить сигнал с блока управления (например, 1100-0630-0030 и т.д.).
Нажать **M** . Длякаждого контакта необходимо повторить настройку. Важно.
- **Шаг 4. Настройки HOLD и dARC :**
Настройка HOLD:
Блок управления 220В : входная мощность 24 - 220В
Блок управления 24В : разомкнутый контакт/нет напряжения
Входноезначение **HOLD** не допускает измерение параметров блока управления во время движения. Изменения нагрузки при ускорении и остановке будут фиксироваться блоком управления.

Настройка **dARC** (необязательная)
Нажимая **M** , необходимо найти пункт меню dARC . Нажать **→** чтобы войти в выбранный пункт. С помощью **↑** и **→** необходимо ввести максимальную нагрузку лифта. Согласно весу в кабине, с блока управления можно получитьвыходные данные в виде постоянного напряжения, мВ или мА (на выбор). Они могут быть использованы вашей системой-инвертором.

5.ПОЛОЖЕНИЕ РЕЛЕ rL

Все выходные реле rL1, rL2, rL3 и rL4 можно установить во включенное (ON) или выключенное (OFF) положение в ненагруженном состоянии.

- M** нажать и перейти к адресу rL
- нажимая на кнопку, выбрать реле (rL1, 2, 3, 4)
- ↑** нажимая на кнопку, установить положение реле ON или OFF
- M** нажать и на дисплее отобразиться «DONE» (ГОТОВО)

6.ЗАВОДСКИЕ НАСТРОЙКИ

Подключить датчики к блоку управления.

- Нажать **M** перейти к пункту Stend
- Нажать **→** войти в выбранный пункт
- Нажать **↑** подождать 4 секунды пока значение на дисплее будет отсчитывать 9999-8888...0000 , теперь установка заводских настроек закончена.

7.КОМПЕНСАЦИЯ ЦЕПИ

HOLD-INPUT

Необходимо использовать HOLD-INPUT для данной программы

Блок управления 220В: входная мощность 24 - 220В

Блок управления 24В: разомкнутый контакт/нет напряжения

Для HOLD-INPUT блока управленияпостоянного напряжения необходимо использоватьтолькобесшумныйконтакт, который закрывается во время движения.

- **Нажать **M** , найти строку CH In**
1. BASE: лифт останавливается у нижнего ограничителя в тот момент, когда он пустой. Перейти к CH In из блока подающего механизма. Параметры минимального значения BASE необходимо задать, нажимая кнопку **→** . Установка завершается нажатием кнопки **↑** .
- **Нажать **M** , найти строку CH In**
2. TOP: лифт останавливается у верхнего ограничителя в тот момент, когда он пустой. Параметры минимального значения TOP необходимо задать, нажимая кнопку **→** . Установка завершается нажатием кнопки **↑** .

- Нажать **M** , найти строку **CH In** .
3. FLR: когда лифт находится на верхнем этаже. Перейти к строке **CH In** . Значение нижнего индекса FLR необходимо задать, нажимая кнопку **➡** . Нажать кнопку **⬆** и запрограммировать количество остановок. Нажать кнопку **M** .
- **4.** Переключатель HOLD активирован, лифт отправляется на нижний этаж и блок управления распознает высоту шахты.

PLS CHECK FOLLOWING POINTS BEFORE PROGRAMMING

- All the wires of sensor cables must be connected to the control unit according to the colours.
- After connecting of the sensors you have to read a value on the digit. Pls check that this value is increasing in positive direction when you put load into the cabin.
- If not, you can not make any adjustment. Pls return to the factory settings according to the description in manual and try the process again.
- During calibration the know-weight must be motionless in the cabin.

SETTINGS

1. TECHNICAL SPECIFICATIONS

Power Supply	: 220 VAC, L1-N-earth / 24 DC
Sensor inputs	: 2 parallel / 1
Number of outputs	: 4 relays, RLY 1-RLY2-RLY3-RLY4
Tone signal for overload	: RLY 1 gives flashing tone signal when activated
Relay positions	: ON or OFF RLY 1-2-3 have same COM, RLY4 has separate
HOLD	: 24.....220 VAC / DC
Working temperature	: -20.....50 C
Analog output	: 0.....10 DC / 4.....20mA (optional)

2. PROGRAMMING ADDRESSES

8888	: Load in the cabin
CEr0	: Adjust to set the car empty
CALL	: Calibration of the sensors and control unit
RLY 1	: Overload output + buzzer
RLY2	: Relay Output
RLY3	: Relay Output
RLY4	: Relay Output
dRC	: Analog output 0.....10V
Stend	: Factory Setting
RL	: Adjusting of relay-position ON or OFF
CH In	: Chain compensation program

3. PROGRAMMING KEYS

M	Calling the programming addresses
➡	1) Entering into the address
⬆	2) Change the programming digit (8888) Change the value of digit

4. PROGRAMMING

- **Step 1 Adjusting to Cero** : The cabin must be empty.
Press **M** come to **CEr0** .
Press **➡** enter into the adress.
Press **⬆** digit will start to count 9999-8888...0000 and finally it will appear 0000 .
- **Step 2 Calibration:** Pls be sure that the cabin is empty and the digit of control unit shows 0000 .
M Press Call the address **CALL**
➡ Enter the adress and write the value of the weight onto the display using **⬆** the and **➡** keys (for example 0125)
Press **M** Digit will start to count 9999-8888...0000 and finally it will appear the weight in the cabin. Calibration is finished.
Important: During the calibration the weight in the cabin must be constant.

- **Step 3 Load Settings:** 4 different loads can be programmed.
Press **M** ... come to the adress **RLY 1** , **RLY2** , **RLY3** , and **RLY4**
➡ Press enter into the adress and write onto digit the weight you want to get a signal from control unit for example (1100-0630-0030 etc.)
Press **M** For each contact you have to repeat the adjusting.

Step 4 HOLD and dRC Adjustment:

HOLD

220V control unit : input 24.....220V

24 V control unit : open contact / no voltage

HOLD input prevents the measuring of control unit during travel. The changes of load during acceleration and stopping will be not sensed by control unit.

dRC Adjustment (Optional)

By pressing **M** pls find the adress **dRC** . Press **➡** enter into the adress. By using **⬆** and **➡** you have to program maximum load of the elevator. According the load in the cabin you can get output as mV or mA (optional) from control unit. They can be used by your inverter system.

5. RL RELAY POSITIONS

All the Output relays **RL 1** , **RL2** , **RL3** and **RL4** can be adjusted as activated (ON) or no activated (OFF) at no - loaded condition

M	Press and come to the adress RL
➡	By pressing the button you can choose the relays (RL 1 , 2 , 3 , 4)
⬆	By pressing the button you can make the relay position On or OFF
M	Press and see "DONE" on the digit.
M	Press

6. FACTORY SETTING

Connect the sensors to the control unit.

PRESS M	come the the adress Stend .
PRESS ➡	go into the adress.
PRESS ⬆	4 second unit the digit counts 9999-8888...0000 now the factory settings is finished.

7. CHAIN COMPENSATION

HOLD-INPUT

You have to use the HOLD -INPUT for this program

220V control unit : input 24.....220V

24 V control unit : open contact / no voltage

For DC-Control Unit you have to use for HOLD-INPUT only a silent contact, which gets closed during travel.

- Press **M** find the adress **CH In** .
1. BASE : The elevator is brought to the BOTTOM stop as empty. Go to **CH In** in the program . BASE address is founded by pushing the key **➡** . Setting is completed by pressing button **⬆** 3 seconds.
- Press **M** find the adress **CH In** .
2. TOP : The elevator is brought to the TOP stop as empty. Go to **CH In** in the program. TOP bottom address is founded by pushing the key **➡** . Setting is completed by pressing button **⬆** 3 seconds.
- Press **M** find the adress **CH In** .
3. FLR: While the elevator is at top floor. Go to the **CH In** address. The FLR address is founded by pressing the **➡** key. Press the key **⬆** and program the quantity of stops Press **M** .
- **4.** The HOLD switch is activated and the lift is sent to the lowest floor and the control unit recognizes the shaft-height.