

# INSTRUKCJA REFERENCYJNA PARAMETRÓW ARCODE

---



## Spis treści

Historia zmian dokumentu .....	10
1. Menu.....	11
1.1 <b>Ustawienia podstawowe</b>	
P0815: Elevator Description / Opis Dźwigu .....	11
1.1.1 <b>Notatki parametru</b>	
P0550: Menu Level / Poziom Menu .....	11
P0002: Number of floors / Liczba przystanków .....	11
P0402: Main Voltage (Phase to Phase) / Zasilanie główne (Faza – Faza) .....	11
P0292: Operation Mode / Tryb Pracy .....	11
P0654: Safety Chain Voltage / Napięcie Obwodu bezpieczeństwa .....	11
1.2 <b>Informacja na tabliczce znamionowej wciągarki</b>	
P0229: Motor Type / Typ silnika .....	11
P0150: Motor Voltage / Napięcie Silnika .....	11
P0159: Nominal Motor Current / Nominalne Natężenie Prądu Silnika .....	12
P0149: Nominal Motor RPM / Nominalne obroty silnika .....	12
P0165: Nominal Motor Frequency / Nominalna Częstotliwość Silnika .....	12
P0148: Nominal Car Speed / Nominalna Prędkość Kabiny .....	12
P0430: No-load Current / Natężenie Bez Załadunku .....	12
P0603: Nominal Slip Frequency / Nominalna Częstotliwość Poślizgu .....	12
1.3 <b>Ustawienia napędu</b>	
P0521: Motor Auto-Tuning Done / Auto Tuning Silnika Wykonany .....	12
P0533: Motor Control Type / Typ Kontroli Silnika .....	12
P0522: Motor Direction / Kierunek Silnika .....	12
1.3.1 <b>USTAWIENIA KRZYWEJ JAZDY</b>	
P0142: Inspection Mode Speed / Prędkość Trybu Inspekcji .....	12
P0142: Acceleration (P) / Przyspieszenie (P) .....	13
P0220: Deceleration (NA) / Opóźnienie (NA) .....	13
P0220: Jerk-1 (S1) / Zryw-1 (S1) .....	13
P0220: Jerk-2 (S2) / Zryw-2 (S2) .....	14
P0223: Jerk-3 (S3) / Zryw-3 (S3) .....	14
P0224: Jerk-4 (S4) / Zryw-4 (S4) .....	14
P0350: Anti-Rollback Function / Funkcja Przeciwdziałaniu Wywróceniu .....	15
P0363: PID gains boost percent on anti-rollback / Zwiększenie procent wzmocnienia PID dla przeciwdziałania wywróceniu .....	15
P0779: Pre-torque function / Funkcja momentu wstępnego .....	15
1.3.2 <b>Ustawienia sterowania PID</b>	
1.3.2.1 <b>Wzmocnienia Prędkości PID</b>	
P0387: KP Gain for Speed-PID (Zero speed) / Wzmocnienie KP dla Prędkości PID (Zero prędkości) .....	15

P0388: KI Gain for Speed-PID (Zero speed) / Wzmocnienie KI dla Prędkości PID (Zero prędkości) .....	16
P0420: KP Gain for Speed-PID (Full speed) / Wzmocnienie KP dla Prędkości PID (Pełna prędkość) .....	16
P0421: KI Gain for Speed-PID (Full speed) / Wzmocnienie KI dla Prędkości PID (Pełna prędkość) .....	16
<b>1.3.3 Wzmocnienia natężenia PID</b>	
P0352: KP Gain for Current-PID (Full speed) / Wzmocnienie KP dla Natężenia PID (Pełna prędkość) .....	16
P0383: KI Gain for Current-PID (Full speed) / Wzmocnienie KI dla Natężenia PID (Pełna prędkość) .....	16
<b>1.3.4 Wzmocnienia PID przeciwdziałania wywróceniu</b>	
P0359: KP Gain for Speed-PID on anti-rollback / Wzmocnienie KP dla Prędkości PID przy przeciwdziałaniu wywróceniu .....	16
P0360: KD Gain for Current-PID on anti-rollback / Wzmocnienie KD dla Natężenia PID przy przeciwdziałaniu wywróceniu .....	17
<b>1.3.5 Czasy Hamulca i Silnika</b>	
P0336: Mechanical brake opening time / Czas otwarcia mechanicznego hamulca .....	17
P0337: Mechanical brake closing time / Czas zamknięcia mechanicznego hamulca .....	17
<b>1.3.6 Napięcie silnika / profil częstotliwości.</b>	
P0645: Motor DE flux time / Czas defluxu silnika .....	17
P0247: Middle frequency / Częstotliwość środkowa .....	18
P0248: Middle frequency voltage / Napięcie częstotliwości środkowej .....	18
P0249: Minimum frequency / Częstotliwość minimalna .....	18
P0250: Minimum frequency voltage / Napięcie częstotliwości minimalnej .....	18
<b>1.3.7 Ustawienia enkodera silnika</b>	
P0257: Motor encoder pulse/rev / Enkoder silnika impuls/obr .....	18
P0516: Motor encoder offset / przesunięcie enkodera silnika .....	18
P0520: Encoder Type / Typ Enkodera .....	18
P0519: Encoder direction / Kierunek Enkodera .....	19
<b>1.4 Ustawienia nauki szybu</b>	
<b>1.4.1 Konfiguracja szybu</b>	
P0452: Door-zone flag length / Długość znacznika strefy drzwi .....	19
P0459: Number of flags below 817 pre-limiter / Liczba znaczników poniżej wyłącznika wstępnego 817 .....	19
P0591: Number of flags above 818 pre-limiter / Liczba znaczników powyżej wyłącznika wstępnego 818 .....	19
<b>1.4.2 Nauczone wartości szybu</b>	
P0443: Shaft learning done / Nauka szybu wykonana .....	19
<b>1.4.2.1 Pozycje strefy drzwi górnego wejścia</b>	
P0267: Floor-n door zone entry from top / wejście przystanku-n strefy drzwi od góry .....	19
<b>1.4.2.2 Pozycje strefy drzwi dolnego wejścia</b>	
P0509: Floor-n door zone entry from bottom / wejście przystanku-n strefy drzwi od dołu .....	20
P0309: Shaft encoder pulse/cm multiplier / Mnożnik impulsu/cm enkodera szybu .....	20
P0453: Sygnał pozycji 817 .....	20
P0454: Sygnał pozycji 818 .....	20

**1.5 Wejścia programowalne****1.5.1 Wejścia sterownika Arcode**

P0096: Arcode controller PI\$ / PI\$ sterownika Arcode .....20

**1.5.2 Wejścia płyty IBC**

P0524: IBC board PI\$ / PI\$ płyty IBC .....20

**1.5.3 Wejścia płyty CPC****1.5.3.1 Wejścia płyty CPC-1A**

P0478: CPC-1A board PI\$ / PI\$ płyty CPC-1A .....21

P0479: CPC-1B board PI\$ / PI\$ płyty CPC-1B .....21

P0480: CPC-2A board PI\$ / PI\$ płyty CPC-2A .....21

P0481: CPC-2B board PI\$ / PI\$ płyty CPC-2B .....21

P0482: CPC-3A board PI\$ / PI\$ płyty CPC-3A .....21

P0483: CPC-3B board PI\$ / PI\$ płyty CPC-3B .....21

**1.5.4 Wejścia płyty BCX****1.5.4.1 Wejścia PI1 płyt BCX-A**

P0102: BCX-A\$ board PI1 / PI1 płyty BCX-A\$ .....22

**1.5.4.2 Wejścia PI2 płyt BCX-A**

P0486: BCX-A\$ board PI2 / PI2 płyty BCX-A\$ .....22

**1.5.4.3 Wejścia PI1 płyt BCX-B**

P0103: BCX-B\$ board PI1 / PI1 płyty BCX-B\$ .....22

**1.5.4.4 Wejścia PI2 płyt BCX-B**

P0487: BCX-B\$ board PI2 / PI2 płyty BCX-B\$ .....22

**1.5.5 Wejścia płyty IO0210****1.5.5.1 Wejścia PI1 płyty IO0210**

P0656: IO0210 board PI1 / PI1 płyty IO0210 .....22

**1.6 Wyjścia programowalne****1.6.1 Wyjścia sterownika Arcode**

P0107: Arcode controller PR\$ / PR\$ sterownika Arcode .....23

**1.6.1.1 Wyjścia tranzystorowe sterowników Arcode**

P0471: Arcode controller PT\$ / PT\$ sterownika Arcode .....23

**1.6.2 Wyjścia płyty IBC**

P0106: IBC board PR\$ / PR\$ płyty IBC .....23

**1.6.3 Wyjścia płyty CPC****1.6.3.1 Wyjścia płyty CPC-1A**

P0538: PO1 .....23

P0539: PT1 .....23

**1.6.3.2 Wyjścia płyty CPC-1B**

P0540: PO1 .....23

P0541: PT1 .....23

**1.6.3.3 Wyjścia płyty CPC-2A**

P0542: PO1 .....	23
P0543: PT1 .....	23

**1.6.3.4 Wyjścia płyty CPC-2B**

P0544: PO1 .....	24
P0545: PT1 .....	24

**1.6.3.5 Wyjścia płyty CPC-3A**

P0546: PO1 .....	24
P0547: PT1 .....	24

**1.6.3.6 Wyjścia płyty CPC-3B**

P0548: PO1 .....	24
P0549: PT1 .....	24

**1.6.4 Wyjścia płyty BCX****1.6.4.1 Wyjścia PO1 płyt BCX-A**

P0113: BCX-A\$ board PO1 / PO1 płyty BCX-A\$ .....	24
--	----

**1.6.4.2 Wyjścia PO2 płyt BCX-A**

P0484: BCX-A\$ board PO2 / PO2 płyty BCX-A\$ .....	24
--	----

**1.6.4.3 Wyjścia PO1 płyt BCX-B**

P0114: BCX-B\$ board PO1 / PO1 płyty BCX-B\$ .....	25
--	----

**1.6.4.4 Wyjścia PO2 płyt BCX-B**

P0484: BCX-B\$ board PO2 / PO2 płyty BCX-B\$ .....	25
--	----

**1.6.5 Wyjścia płyty IO0210****1.6.5.1 Gałąź: wyjścia IO0210 grupa-1**

P0660: IO0210 board Group-1 PO\$ / Grupa -1 PO\$ płyty IO0210 .....	25
---	----

**1.6.5.2 Gałąź: wyjścia IO0210 grupa-2**

P0661: IO0210 board Group-2 PO\$ / Grupa -2 PO\$ płyty IO0210 .....	25
---	----

**1.6.5.3 Gałąź: wyjścia IO0210 grupa-3**

P0662: IO0210 board Group-3 PO\$ / Grupa -3 PO\$ płyty IO0210 .....	25
---	----

**1.6.5.4 Gałąź: wyjścia IO0210 grupa-4**

P0663: IO0210 board Group-4 PO\$ / Grupa -4 PO\$ płyty IO0210 .....	26
---	----

**1.7 Gałąź: Ustawienia drzwi****1.7.1 Wyjścia sterownika Arcode**

P0023: Time to wait after photocell interruption / Czas do odczekania po przerwaniu fotokomórki .....	26
P0056: Door state when idle on floor / Stan drzwi kiedy bezczynny na przystanku .....	26
P0053: Door contacts setting time / Ustawienia czasu dla kontaktów drzwi .....	26
P0054: Pause time before door reversal / Pauza drzwi przed ponownym ruchem drzwi .....	26
P0055: Door activation when 120 is off / Aktywacja drzwi kiedy 120 jest wyłączony .....	27
P0528: Door close button delay / Zwłoka przycisku zamknięcia drzwi .....	27
P0553: Open delay after ret. cam release. / Zwłoka otwarcia po zwolnieniu ruchomej krzywki .....	27

**1.7.2 Typy drzwi A**

P0007: Are all A-Doors the same type / Czy wszystkie drzwi A są tego samego typu .....	27
P0008: Types of all A-Doors / Typy wszystkich drzwi A .....	27
P0091: Floor-\$ Door-A type .....	27

**1.7.3 Ustawienia drzwi A**

P0013: Door-A limit switches / Wyłączniki krańcowe drzwi A .....	27
P0014: Door-A limit switches contacts type / Typy kontaktów wyłączników krańcowych drzwi A .....	28
P0015: Door-A limit switches function / Funkcja kontaktów wyłączników krańcowych drzwi A .....	28
P0016: Door-A normal opening time / Normalny czas otwierania drzwi A .....	28
P0017: Door-A normal closing time / Normalny czas zamykania drzwi A .....	28
P0018: Door-A magnetic lock drops / Spadki rygla magnetycznego drzwi A .....	28

**1.7.4 Typy drzwi B**

P0010: Are all B-Doors the same type / Czy wszystkie drzwi A są tego samego typu .....	28
P0011: Types of all B-Doors / Typy wszystkich drzwi B .....	28
P0092: Floor-\$ Door-B type .....	28

**1.7.5 Ustawienia drzwi B**

P0020: Door-B limit switches / Wyłączniki krańcowe drzwi B .....	28
P0047: Door-B limit switches contacts type / Typy kontaktów wyłączników krańcowych drzwi B .....	28
P0048: Door-B limit switches function / Funkcja kontaktów wyłączników krańcowych drzwi B .....	29
P0049: Door-B normal opening time / Normalny czas otwierania drzwi B .....	29
P0050: Door-B normal closing time / Normalny czas zamykania drzwi B .....	29
P0051: Door-B magnetic lock drops / Spadki rygla magnetycznego drzwi B .....	29

**1.8 Funkcje płyty DBR**

P0069: Door safety circuit bridging board / Płyta mostkowania obwodu bezpieczeństwa drzwi .....	29
---	----

**1.8.1 Ustawienia wstępnego otwarcia**

P0071: Door pre-opening function / Funkcja wstępnego otwarcia drzwi .....	29
P0072: Door pre-opening start distance / Odległość startowa wstępnego otwarcia drzwi .....	29

**1.8.2 Ustawienia relewingu**

P0075: Re-leveling function / Funkcja relewingu .....	29
P0790: Re-leveling distance / Dystans relewingu .....	29
P0809: Re-leveling start distance / Dystans początkowy relewingu .....	30
P0823: Magneto sensor orientation / Orientacja sensora Magneto .....	30

**1.9 Funkcje wyświetlania****1.9.1 Znaki pięter**

P0461: Floor-\$ sign / Znak Piętra-\$ .....	30
---	----

**1.9.2 Ustawienia wyświetlaczy Dot-matrix**

P0764: Dot-matrix displays language / Język wyświetlaczy Dot-matrix .....	30
P0431: Out-of-service text / Tekst Wyłączony z eksploatacji .....	30
P0432: Overload text / Tekst przeciążenia .....	31

P0523: Maintenance text / Tekst Konserwacji.....	31
P0631: Fire evacuation message / Wiadomość ewakuacji pożarowej .....	31
P0765: Backup power evacuation text / Tekst ewakuacji z zasilaniem awaryjnym .....	31
P0766: Start up text / Tekst rozruchu.....	31
P0767: Door open error tekst / Tekst błędu otwierania drzwi .....	31
P0062: Direction arrow sliding speed / Prędkość przewijania strzałki kierunku .....	31
P0063: Floor number indication sliding direction / Kierunek przewijania wskaźnika numeru piętra .....	31
P0064: Floor number indication sliding speed / Prędkość przewijania wskaźnika numeru piętra .....	31

### 1.9.3 Gałąź: ustawienie kody Gray / Binarny

P0066: Gray/Binary code start number / Numer startowy kodu Greya/Binarne.....	32
---	----

### 1.10 Gałąź: Ustawienia serwisu telefonicznego

P0022: Time to wait for loading/unloading / Czas na oczekiwanie na załadunek/rozładunek .....	32
P0024: Collection mode / Tryb zbiorczości.....	32
P0025: Disable second direction call from LOPs / Wyłączenie wezwania drugiego kierunku z LOP .....	32
P0026: Fake call detection by using photocell / Wykrywanie fałszywych wezwań przez użycie fotokomórki .....	33
P0027: Maximum number of allowed COP calls / Maksymalna liczba dozwolonych wezwań COP .....	33
P0027: Cancelling COP calls on second press / Anulowanie wezwań COP przy drugim naciśnięciu. ....	33
P0121: Cancelling LOP calls on second press / Anulowanie wezwań :LOP przy drugim naciśnięciu. ....	33

### 1.11 Gałąź: Specjalne funkcje dźwigu

#### 1.11.1 Gałąź: Ustawienia trybu pożarowego

P0616: Primary fire signal (YAN1) / Podstawowy sygnał pożarowy (YAN1) .....	33
P0619: Primary fire exit floor / Podstawowy przystanek wyjścia pożarowego .....	33
P0616: Secondary fire signal (YAN1) / Drugorzędny sygnał pożarowy (YAN2).....	33
P0620: Secondary fire exit floor / Drugorzędny przystanek wyjścia pożarowego .....	33
P0614: Condition to exit fire mode / Warunki do wyjścia z trybu pożarowego .....	34
P0617: On arrival to fire exit, the doors / Drzwi, po przybyciu na wyjście pożarowe .....	34
P0618: Audible fire alarm / Dźwiękowy alarm pożarowy .....	34

#### 1.11.2 Gałąź: Ustawienia funkcji parkowania

P0621: Parking function / Funkcja parkowania .....	34
P0628: Park floor / Piętro parkowania .....	34
P0629: Time to wait before parking / Czas oczekiwania przed parkowaniem .....	34

### 1.12 Ustawienia grupy

P0086: Group identity / Tożsamość grupy.....	34
P0087: Bottom missing floors / Dolne brakujące piętra .....	35
P0088: Top missing floors / Górne brakujące piętra.....	35
P0089: Time to disconnect form group / Czas na odłączenie od grupy .....	35

### 1.13 Dźwięki i alerty

P0463: COP floor chime / Dzwon piętra w COP .....	35
---	----



P0465: LOP floor chime / Dzwon piętra w LOP .....	35
P0466: Overload alert / Alert przeciążenia .....	35
P0467: COP button press sounds / Dźwięki naciśnięcia przycisku w COP .....	35
P0469: LOP button press sounds / Dźwięki naciśnięcia przycisku w LOP .....	35
P0470: Floor chime type / Typ dzwonu przystankowego .....	35
<b>1.14 Ustawienia ochrony i monitoringu</b>	
<b>1.14.1 Ustawienia ochrony drzwi</b>	
P0555: Disabling a constantly interrupted photocell stale przerwanej fotokomórki / Wyłączani stale przerwanej fotokomórki .....	36
P0033: Number of unjamming tries / Liczba prób odkleszczenia .....	36
<b>1.14.2 Ustawienia ochrony silnika</b>	
P0036: Motor temperature monitoring / Monitoring temperatury silnika .....	36
P0429: Motor overcurrent limit / Limit nadprądowy silnika .....	36
<b>1.14.3 Ustawienia monitorowania głównej linii zasilania</b>	
P0036: Phase sequence monitoring / Monitoring sekwencji fazy .....	36
<b>1.14.4 Inne ustawienia ochrony</b>	
P0044: Maximum allowed time of travel between floors / Maksymalny dopuszczalny czas jazdy pomiędzy przystankami .....	36
P0045: Mechanical brake monitoring / Monitoring hamulca mechanicznego .....	37
P0800: Mechanical brake-2 monitoring / Monitoring hamulca-2 mechanicznego .....	37
P0788: APRE monitoring / Monitoring APRE .....	37
P0804: Speed governor locking time / Czas blokowania ogranicznika prędkości .....	37
P0795: When safety chain (120) jest off / Kiedy obwód bezpieczeństwa (130) jest wyłączony .....	37
<b>1.14.5 Ochrona kabiny i monitoring</b>	
P0797: Behavior when car top (IBC) disconnected / Zachowanie kiedy dach kabiny (IBC) jest odłączone ...	37
P0798: Behavior when car panel (CPC) disconnected / Zachowanie kiedy panel kabiny (CPC) jest odłączony .....	38
P0799: Behavior when car light fuse is blown / Zachowanie kiedy bezpiecznik światła jest wystrzelony .....	38
<b>1.15 Ustawienia poziomu dostępu</b>	
P0436: Maintenance tech. Password / Hasło technika konserwującego .....	38
P0437: Installer Password / Hasło instalatora .....	38
<b>1.16 Inne ustawienia</b>	
P0499: Car light off-delay / Zwłoka wyłączenia oświetlenia kabiny .....	38
P0517: Limiters to be used in inspection / Ograniczniki do użycia w inspekcji .....	38
P0518: On inspection and recall limits / Ograniczenia w inspekcji i odwołaniu .....	38
P0529: Car fan automatic off-delay / Zwłoka automatycznego wyłączenia wentylatora .....	39
P0713: Door behavior on error / Zachowanie dźwigu w błędzie .....	39
<b>1.17 Ewakuacja z zasilaniem awaryjnym</b>	
P0712: Evacuation method / Metoda ewakuacji .....	39
P0748: Backup power source voltage / Napięcie źródła zasilania awaryjnego .....	39



P0389: UPS Power / Moc UPS .....	39
P0390: Maximum speed on evacuation / Maksymalna prędkość przy ewakuacji .....	39
P0714: Evacuation target / Cel ewakuacji.....	39
P0759: Delay for generator startup / Zwłoka dla rozruchu generatora .....	39
P0794: Relabeling speed .....	39
<b>1.18 Ewakuacja z zasilaniem awaryjnym</b>	
<b>1.18.1 Przypadkowe wezwania kabinowe</b>	
<b>1.18.2 Narzędzia testów akceptacyjnych</b>	
<b>1.18.3 Limit błędu przekroczenia prędkości przy dojeździe</b>	
<b>1.18.4 Limit błędu przekroczenia prędkości przy poziomowaniu</b>	

## Historia zmian dokumentu

Wersja	Data	Zmiany	Autor
V1.00	24.07.2013	Wersja pierwsza	Alper SÜLÜN

## 1. Menu

### 1.1 Ustawienia podstawowe

#### P0815: Elevator Description / Opis Dźwigu

Ten parametr utrzymuje ciąg tekstu, który jest używany do zdefiniowania dźwigu.

#### 1.1.1 Notatki parametru

Wartości notatek parametru mogą wstrzymać pewien ciąg, który jest używany do podania szybkiej informacji o ustawieniu parametru. Ta informacja może być definicją pewnych zmian wprowadzonych do parametrów do celów eksperymentalnych.

#### P0550: Menu Level / Poziom Menu

Urządzenie Arem ma dwa widoki menu; Podstawowy i Zaawansowany widok. Jeśli wybrany jest Podstawowy, menu jest skrócone. Pokazane są pewne podstawowe wartości. Jeśli wybrany jest Zaawansowany, są pokazane wszystkie parametry.

#### P0002: Number of floors / Liczba przystanków

Ten parametr określa liczbę przystanków w systemie dźwigu.

#### P0402: Main Voltage (Phase to Phase) / Zasilanie główne (Faza – Faza)

Ten parametr nastawia napięcie głównego zasilania sieci elektrycznej, która jest wykorzystana do zasilania systemu dźwigu.

#### P0292: Operation Mode / Tryb Pracy

Tylko tryb inspekcji: Kiedy wybrana jest ta opcja, dźwigu może jechać tylko w trybie inspekcji lub odwołania. Z powodów bezpieczeństwa, ta opcja jest wybrana w ustawieniach fabrycznych.

Normalna praca: Po zakończeniu procedur tuningu silnika i nauki szybu, musi być wybrana ta opcja przez użytkownika, aby pozwolić na pracę dźwigu w trybie normalnej obsługi.

#### P0654: Safety Chain Voltage / Napięcie Obwodu bezpieczeństwa

Ten parametr informuje Arcode o napięciu obwodu bezpieczeństwa. Może być wybrany spośród 48VAC, 110VAC i 220VAC.

### 1.2 Informacja na tabliczce znamionowej wciągarki

#### P0229: Motor Type / Typ silnika

Ten parametr informuje Arcode o typie użytego silnika. Może być wybrany Synchroniczny lub Indukcyjny (Asynchroniczny).

#### P0150: Motor Voltage / Napięcie Silnika

Nominalne napięcie silnika jest zdefiniowane przez ten parametr. Wartość ta jest podana przez producenta silnika i pokazana na tabliczce maszyny.

**P0159: Nominal Motor Current / Nominalne Natężenie Prądu Silnika**

Nominalne natężenie prądu silnika jest zdefiniowane przez ten parametr. Wartość ta jest podana przez producenta silnika i pokazana na tabliczce maszyny.

**P0149: Nominal Motor RPM / Nominalne obroty silnika**

Nominalne obroty silnika RPM (Revolution per minute) są zdefiniowane przez ten parametr. Wartość ta jest podana przez producenta silnika i pokazana na tabliczce maszyny.

**P0165: Nominal Motor Frequency / Nominalna Częstotliwość Silnika**

Nominalna częstotliwość źródła silnika jest zdefiniowana przez ten parametr. Wartość ta jest podana przez producenta silnika i pokazana na tabliczce maszyny.

**P0148: Nominal Car Speed / Nominalna Prędkość Kabiny**

Nominalna prędkość wciągarki dźwigu jest zdefiniowana przez ten parametr. Wartość ta jest podana przez producenta silnika i pokazana na tabliczce maszyny.

**P0430: No-load Current / Natężenie Bez Załadunku**

Natężenie silnika bez załadunku jest zdefiniowane przez ten parametr. Wartość ta jest podana przez producenta silnika i pokazana na tabliczce maszyny.

**P0603: Nominal Slip Frequency / Nominalna Częstotliwość Poślizgu**

Nominalna częstotliwość poślizgu silnika jest zdefiniowana przez ten parametr. Wartość ta jest podana przez producenta silnika i pokazana na tabliczce maszyny. Ten parametr jest dostępny tylko kiedy Typ Silnika jest wybrany jako Asynchroniczny.

## 1.3 Ustawienia napędu

Parametry w tej gałęzi są powiązane z napędem, silnik i jazda również wymagają regulacji prze dobrze poinformowanego i doświadczonego technika.

**P0521: Motor Auto-Tuning Done / Auto Tuning Silnika Wykonany**

Jeśli auto tuning silnika został wykonany i rezultaty są zapisane, ten parametr automatycznie ustawia się na „Yes” (tak). Jeśli system dźwigowy wymaga przeprowadzenia auto-tuningu od początku, ten parametr powinien być ustawiony na „No” (nie).

**P0533: Motor Control Type / Typ Kontroli Silnika**

Typ pętli kontroli silnika może być dostosowany przy pomocy tego parametru. Mogą być wybrane Otwarta Pętla lub Zamknięta Pętla. Ten parametr jest dostępny tylko jeśli „P0229: Motor Type / Typ silnika” jest wybrany jako Asynchroniczny.

**P0522: Motor Direction / Kierunek Silnika**

...

### 1.3.1 USTAWIENIA KRZYWEJ JAZDY

Parametry jazy powiązanej prędkości i ustawienia komfortu mogą być odnalezione w tej gałęzi.

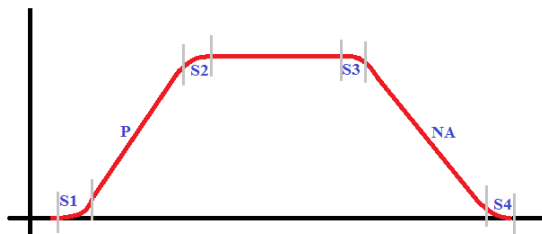
**P0142: Inspection Mode Speed / Prędkość Trybu Inspekcji**

Prędkość kabiny w trybie inspekcji może być dostosowana tym parametrem.

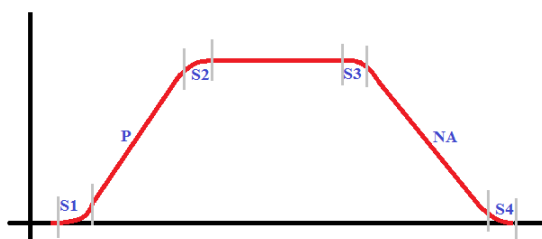
Prędkość inspekcji może być ustawiona jako każda wartość poniżej 0,63m/sek.

**P0142: Acceleration (P) / Przyspieszenie (P)**

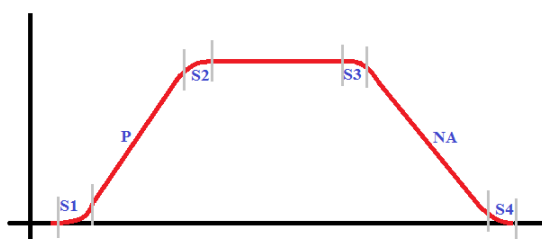
Ten parametr jest używany do dostosowania przyspieszenia rozpędzenia kiedy kabina rozpoczyna ruch. Wartość wysokiego przyspieszenia może być niekomfortowa dla pewnych pasażerów przy czym skraca czas przejazdu. Ten parametr jest aktywny tylko kiedy „Comfort Level Parameter (Parametr Poziomu Komfortu)” dostosowano jako „User defined (zdefiniowany przez użytkownika)”.

**P0220: Deceleration (NA) / Opóźnienie (NA)**

Ten parametr jest używany do dostosowania przyspieszenia prędkości w dół kiedy kabina zbliża się do jej poziomu zatrzymania. Wysoka wartość opóźnienia może być niekomfortowa dla pewnych pasażerów przy czym skraca czas przejazdu. Ten parametr jest aktywny tylko kiedy „Comfort Level Parameter (Parametr Poziomu Komfortu)” dostosowano jako „User defined (zdefiniowany przez użytkownika)”.

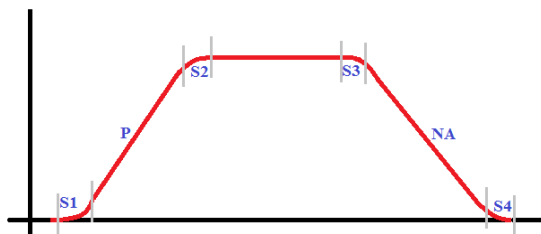
**P0220: Jerk-1 (S1) / Zryw-1 (S1)**

Ten parametr jest używany do złagodzenia przyspieszenia na początku pochyłej prędkości w górę w krzywej jazdy. Zryw S1 (Zmiana w przyspieszeniu na sekundę) pokazany na poniższym rysunku. Ten parametr jest aktywny tylko kiedy „Comfort Level Parameter (Parametr Poziomu Komfortu)” dostosowano jako „User defined (zdefiniowany przez użytkownika)”.

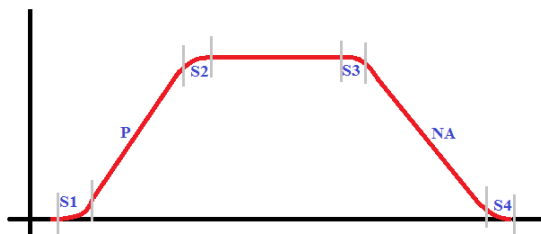


**P0220: Jerk-2 (S2) / Zryw-2 (S2)**

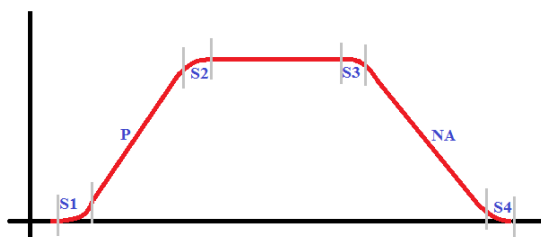
Ten parametr jest używany do złagodzenia przyspieszenia na końcu pochyłej prędkości w górę w krzywej jazdy. Zryw S2 (Zmiana w przyspieszeniu na sekundę) pokazany na poniższym rysunku. Ten parametr jest aktywny tylko kiedy „Comfort Level Parameter (Parametr Poziomu Komfortu)” dostosowano jako „User defined (zdefiniowany przez użytkownika)”.

**P0223: Jerk-3 (S3) / Zryw-3 (S3)**

Ten parametr jest używany do złagodzenia przyspieszenia na początku pochyłej zwalniania w krzywej jazdy. Zryw S3 (Zmiana w przyspieszeniu na sekundę) pokazany na poniższym rysunku. Ten parametr jest aktywny tylko kiedy „Comfort Level Parameter (Parametr Poziomu Komfortu)” dostosowano jako „User defined (zdefiniowany przez użytkownika)”.

**P0224: Jerk-4 (S4) / Zryw-4 (S4)**

Ten parametr jest używany do złagodzenia przyspieszenia na końcu pochyłej zwalniania w krzywej jazdy. Zryw S4 (Zmiana w przyspieszeniu na sekundę) pokazany na poniższym rysunku. Ten parametr jest aktywny tylko kiedy „Comfort Level Parameter (Parametr Poziomu Komfortu)” dostosowano jako „User defined (zdefiniowany przez użytkownika)”.



**P0350: Anti-Rolback Function / Funkcja Przeciwdziałaniu Wywróceniu**

Funkcja przeciwdziałaniu wywróceniu jest używana do utrzymania dźwigu w stałej pozycji od zwolnienia hamulca aż do rozpoczęcia ruchu. Ta funkcja generuje wystarczająco dużo siły przeciwdziałającej grawitacji przez użycie silnika do przytrzymania kabiny, w celu zapobiegania uczuciu spadania pasażerów od chwili kiedy hamulce silnika są zwolnione. Funkcja ta może być włączona lub wyłączona przez wybór „On (Włącz) „ lub „Off (Wyłącz).

**P0363: PID gains boost percent on anti-rollback / Zwiększenie procent wzmocnienia PID dla przeciwdziałania wywróceniu**

Zwiększenie procent wzmocnienia PID wskazuje umocnienie czynnika dla współczynników natężenia PID normalnej pracy. Współczynniki natężenia PID są używana w pętli kontrolnej do oszacowania momentu. Ten parametr może być różny od 0 do 100 i powinien być dostosowany przez kompetentną osobę.

**P0779: Pre-torque function / Funkcja momentu wstępnego**

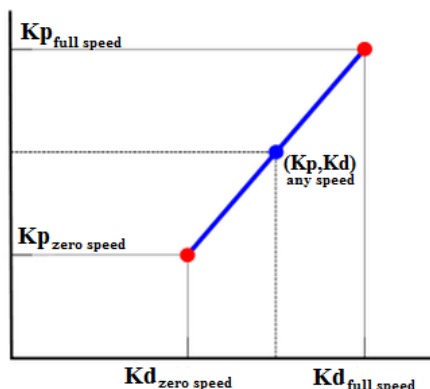
Funkcja momentu wstępnego jest funkcją wspierającą dla anti-rollback (przeciwdziałania wywróceniu) . System przeciwdziałania wywróceniu, samodzielnie rozpoczyna podtrzymanie dźwigu z zerowym momentem. Wymagany moment jest obliczany z pętlami kontrolnymi w trakcie. Funkcja momentu wstępnego szacuje wymagany moment dla funkcji przeciwdziałania wywróceniu z pomocą czujników mierzenia obciążenia. Ten parametr włącza i wybiera typ sensora lub wyłącza funkcję momentu wstępnego.

**1.3.2 Ustawienia sterowania PID**

Ta gałąź zawiera ustawienia wszystkich współczynników PID dla systemu Arcode.

**1.3.2.1 Wzmocnienia Prędkości PID**

Gałąź ustawień wzmocnienia prędkości PID. Współczynniki prędkości PID obliczane przez liniową interpolację pomiędzy współczynnikami zero prędkości i pełna prędkość.

**P0387: KP Gain for Speed-PID (Zero speed) / Wzmocnienie KP dla Prędkości PID (Zero prędkości)**

Proportjonalny okres pętli kontrolnej prędkości PID dla zera prędkości może być dostrojony przez ten parametr i może być ustawiony na każdą wartość od 0 do 99999. Wartości wzmocnienia PID są w bezpośredniej relacji z ruchem kabiny. Podczas zmian tych wartości podejmij wymagane środki ostrożności w celu zapobiegania niebezpiecznemu ruchowi.



**P0388: KI Gain for Speed-PID (Zero speed) / Wzmocnienie KI dla Prędkości PID (Zero prędkości)**  
Integralny okres pętli kontrolnej prędkości PID dla zera prędkości może być dostrojony przez ten parametr i może być ustawiony na każdą wartość od 0 do 99999. Wartości wzmocnienia PID są w bezpośredniej relacji z ruchem kabiny. Podczas zmian tych wartości podejmij wymagane środki ostrożności w celu zapobiegania niebezpiecznemu ruchowi.

**P0420: KP Gain for Speed-PID (Full speed) / Wzmocnienie KP dla Prędkości PID (Pełna prędkość)**

Proporcjonalny okres pętli kontrolnej prędkości PID dla pełnej prędkości może być dostrojony przez ten parametr i może być ustawiony na każdą wartość od 0 do 99999. Wartości wzmocnienia PID są w bezpośredniej relacji z ruchem kabiny. Podczas zmian tych wartości podejmij wymagane środki ostrożności w celu zapobiegania niebezpiecznemu ruchowi.

**P0421: KI Gain for Speed-PID (Full speed) / Wzmocnienie KI dla Prędkości PID (Pełna prędkość)**

Integralny okres pętli kontrolnej prędkości PID dla pełnej prędkości może być dostrojony przez ten parametr i może być ustawiony na każdą wartość od 0 do 99999. Wartości wzmocnienia PID są w bezpośredniej relacji z ruchem kabiny. Podczas zmian tych wartości podejmij wymagane środki ostrożności w celu zapobiegania niebezpiecznemu ruchowi.

### 1.3.3 Wzmocnienia natężenia PID

Ustawianie wzmocnienia natężenia PID są zebrane w tej gałęzi. Pętla natężenia PID oblicza wymaganą wartość momentu dla żądanej prędkości pochodzącej z krzywej jazdy.

**P0352: KP Gain for Current-PID (Full speed) / Wzmocnienie KP dla Natężenia PID (Pełna prędkość)**

Proporcjonalny okres pętli kontrolnej natężenia PID może być dostrojony przez ten parametr i może być ustawiony na każdą wartość od 0 do 100000. Wartości wzmocnienia PID są w bezpośredniej relacji z ruchem kabiny. Podczas zmian tych wartości podejmij wymagane środki ostrożności w celu zapobiegania niebezpiecznemu ruchowi.

**P0383: KI Gain for Current-PID (Full speed) / Wzmocnienie KI dla Natężenia PID (Pełna prędkość)**

Integralny okres pętli kontrolnej natężenia PID może być dostrojony przez ten parametr i może być ustawiony na każdą wartość od 0 do 100000. Wartości wzmocnienia PID są w bezpośredniej relacji z ruchem kabiny. Podczas zmian tych wartości podejmij wymagane środki ostrożności w celu zapobiegania niebezpiecznemu ruchowi.

### 1.3.4 Wzmocnienia PID przeciwdziałania wywróceniu

Ustawienia funkcji przeciwdziałania wywróceniu PID zawierają dwa ustawienia wzmocnienia PID. Jedno dla pętli kontrolnej prędkości PID i jedno dla pętli kontrolnej natężenia PID. Wzmocnienia pętli kontrolnej prędkości PID mogą być dostrojone przez ustawienia bezpośredniej wartości kiedy wzmocnienia pętli kontrolnej natężenia PID pochodne od wzmocnień natężenia PID normalnej pracy z czynnikiem zwiększającym.

**P0359: KP Gain for Speed-PID on anti-rollback / Wzmocnienie KP dla Prędkości PID przy przeciwdziałaniu wywróceniu**

Proporcjonalny okres pętli kontrolnej prędkości PID funkcji przeciwdziałania wywróceniu może być dostrojony przez ten parametr i może być ustawiony na każdą wartość od 0 do 50000. Wartości wzmocnienia PID są w bezpośredniej relacji z ruchem kabiny. Podczas zmian tych wartości podejmij wymagane środki ostrożności w celu zapobiegania niebezpiecznemu ruchowi.

### P0360: KD Gain for Current-PID on anti-rollback / Wzmocnienie KD dla Natężenia PID przy przeciwdziałaniu wywróceniu

Proporcjonalny okres pętli kontrolnej natężenia PID funkcji przeciwdziałania wywróceniu może być dostrojony przez ten parametr i może być ustawiony na każdą wartość od 0 do 50000. Wartości wzmocnienia PID są w bezpośredniej relacji z ruchem kabiny. Podczas zmian tych wartości podejmij wymagane środki ostrożności w celu zapobiegania niebezpiecznemu ruchowi.

### 1.3.5 Czasy Hamulca i Silnika

Ta gałąź zawiera ustawienia czasów pomiędzy działaniem silnika i hamulca.

#### P0336: Mechanical brake opening time / Czas otwarcia mechanicznego hamulca

Ten parametr nastawie zwłokę pomiędzy otwieraniem hamulca na początku jazdy. Podczas tego okresu, silnik jest utrzymywany z zerową prędkością i oczekuje na uwolnienie przez hamulec mechaniczny.

Ustawienie tego parametru na zbyt krótkie spowoduje że ARCODE spróbuje ruszyć silnik przed zwolnieniem hamulca. Będzie to odczuwalne jako podskok w kabinie przy początkach jazdy.

Ustawienie tego parametru na zbyt długi spowoduje niepotrzebną zwłokę przed początkami jazdy.

Uwaga: Ten parametr również nastawia trwania fazy przeciwdziałania wywróceniu (jeśli funkcja przeciwdziałania wywróceniu jest włączona).

#### P0337: Mechanical brake closing time / Czas zamknięcia mechanicznego hamulca

Ten parametr nastawie zwłokę pomiędzy zatrzymywaniem silnika i zamykaniem hamulca na końcu jazdy. Podczas tego okresu, silnik jest utrzymywany z zerową prędkością i oczekuje na podtrzymanie przez hamulec mechaniczny.

Ustawienie tego parametru na zbyt krótkie spowoduje że silnik zwolni kabinę zanim hamulec będzie mógł zatrzymać kabinę w oczekiwanej pozycji. W tym przypadku, kabina zacznie się poruszać swobodnie w cięższym kierunku do czasu kiedy zamknie się hamulec.

Ustawienie tego parametru na zbyt długi spowoduje niepotrzebną zwłokę przed otwarciem drzwi na końcu jazdy.

#### P0645: Motor DE flux time / Czas defluxu silnika

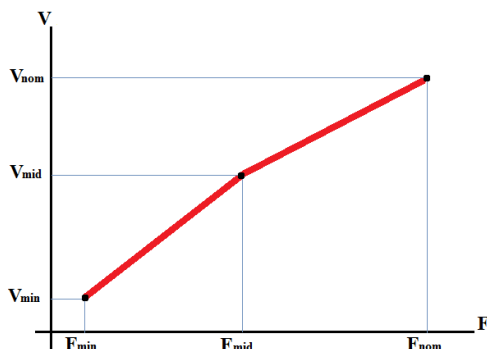
Kiedy kabina osiąga poziom swojego przystanku hamulce są zamknięte kiedy silnik ma podtrzymane zasilanie. W tej sytuacji hamulec nie utrzymuje kabiny. Jeśli zasilanie silnika przerwane jest gwałtownie, tworzy mechaniczne uderzenie z niepokojącym dźwiękiem. W celu zapobiegania temu, zasilanie silnika jest zmniejszane i wtedy przecinane a wcześniej zdefiniowanym okresie za pomocą tego parametru. Jeśli ten okres jest na mały, to będzie odczuwalne uderzenie mechaniczne. Jeśli ten okres jest za długi, to otwarcie drzwi jest opóźnione. Parametr może być dostrojony od 0.1sek do 0.3 sek.

### 1.3.6 Napięcie silnika / profil częstotliwości.

W tej gałęzi można odnaleźć napięcie otwartej pętli kontrolnej vs. tabela częstotliwości. Te parametry mogą być aktywowane jeśli typ silnika jest wybrany jako Asynchroniczny. Parametr w tej gałęzi formuje kształt jak poniżej.

Wygląda jakby występowały dwie różne linie, które mają różny gradient. Ten typ wartości może być konieczny dla niektórych silników dla osiągnięcia dobrego rozpoczęcia ruchu. Gradient pierwszej linii jest większy dla

zapewnienie większego momentu przez podanie większego napięcia do silnika. Gradient drugiej linii jest relatywnie mniejszy, ponieważ silnik już zaczyna się obracać i nie ma potrzeby podawania większego napięcia.



#### P0247: Middle frequency / Częstotliwość środkowa

Ten parametr określa przybliżony punkt środkowy częstotliwości napięcia – tabela częstotliwości. Wartość zmienna od 1Hz do 25Hz.

#### P0248: Middle frequency voltage / Napięcie częstotliwości środkowej

Ten parametr określa przybliżony punkt środkowy napięcia – tabela częstotliwości. Wartość zmienna od 10Volt do 100Volt.

#### P0249: Minimum frequency / Częstotliwość minimalna

Ten parametr określa przybliżony punkt minimalny częstotliwości napięcia – tabela częstotliwości. Wartość zmienna od 0Hz do 5Hz.

#### P0250: Minimum frequency voltage / Napięcie częstotliwości minimalnej

Ten parametr określa przybliżony punkt minimalny napięcia – tabela częstotliwości. Wartość zmienna od 0Volt do 50Volt.

### 1.3.7 Ustawienia enkodera silnika

W tej gałęzi zabrane są powiązane ustawienia enkodera silnika.

#### P0257: Motor encoder pulse/rev / Enkoder silnika impuls/obr.

Ten parametr definiuje ile impulsów jest generowanych na jeden obrót wirnika silnika. Może być użyte enkodery od 100 impulsów/obr. do 10000 impulsów/obr. ten parametr wymagany jest dla silników asynchronicznych.

#### P0516: Motor encoder offset / przesunięcie enkodera silnika

Dla silników synchronicznych jest to bardzo ważny parametr dla dobrego napędu. Wartość ta może być nastawiona automatycznie z procedura auto tuningu i nie jest zalecane zmienianie automatycznie zastawionej wartości.

#### P0520: Encoder Type / Typ Enkodera

Typ enkodera silnika może być dopasowany za pomocą tego parametru, który jest aktywowany tylko dla silników synchronicznych. Większość protokołów enkoderów absolutnych jest wspierana i może być wybrana z menu.

### P0519: Encoder direction / Kierunek Enkodera

W niektórych przypadkach wymagane jest zmienienie kierunku enkodera, który ma odwrócony kierunek zgodnie z rotacją silnika. Może być wybrane zgodnie z kierunkiem ruchu wskazówek zegara lub przeciwnie do kierunku ruchu wskazówek zegara.

## 1.4 Ustawienia nauki szybu

Parametry w tej gałęzi są powiązane z szybem, pozycja drzwi i wyłączników wstępnych, również wymagających dostrojenia przez dobrze przeszkolonego i doświadczonego technika.

### 1.4.1 Konfiguracja szybu

W tej gałęzi znajdują się dane konfiguracji szybu.

#### P0452: Door-zone flag length / Długość znacznika strefy drzwi

W systemie Arcode strefy drzwi są zdeterminowane przez długie magnesy nazywane jako znaczniki strefy drzwi. Długości znaczników strefy drzwi są ważne ponieważ każda długość w szybie bazuje na długości znacznika strefy drzwi. Jeśli długość znacznika strefy drzwi jest wprowadzona w nieprawidłowy sposób, wszystkie długości w szybie będą kalkulowane jako złe.

#### P0459: Number of flags below 817 pre-limiter / Liczba znaczników poniżej wyłącznika wstępnego 817

W niektórych budynkach mogą wystąpić magnesy strefy drzwi poniżej wyłącznika wstępnego 817 (krańcowego) ze względu na pozycję szybu i przystanków. Liczba znaczników strefy drzwi poniżej wyłącznika krańcowego 817 powinna być dostrojona za pomocą tego parametru.

#### P0591: Number of flags above 818 pre-limiter / Liczba znaczników powyżej wyłącznika wstępnego 818

W niektórych budynkach mogą wystąpić magnesy strefy drzwi powyżej wyłącznika wstępnego 817 (krańcowego) ze względu na pozycję szybu i przystanków. Liczba znaczników strefy drzwi powyżej wyłącznika krańcowego 817 powinna być dostrojona za pomocą tego parametru.

### 1.4.2 Nauczone wartości szybu

Po nauce szybu wartości parametru w tej gałęzi są dostosowywane do nowych nauczonych wartości. Zmiana tych parametrów może wpłynąć na zachowanie dźwigu.

#### P0443: Shaft learning done / Nauka szybu wykonana

Jeśli nauka szybu jest wykonana i rezultaty są zapisane, ten parametr jest automatycznie ustawiony na „YES (tak)”. Jeśli system dźwigowy wymaga nowej nauki szybu, to ten parametr powinien być ustawiony na „No (nie)”.

#### 1.4.2.1 Pozycje strefy drzwi górnego wejścia

Po nauce szybu pozycje magnesów strefy drzwi są kalkulowane podczas ruchu w kierunku dół i zapisane do tych parametrów.

#### P0267: Floor-n door zone entry from top / wejście przystanku-n strefy drzwi od góry

Pozycje mogą być dostosowane dla każdego przystanku.

#### 1.4.2.2 Pozycje strefy drzwi dolnego wejścia

Po nauce szybu pozycje magnesów strefy drzwi są kalkulowane podczas ruchu w kierunku góra i zapisane do tych parametrów.

#### P0509: Floor-n door zone entry from bottom / wejście przystanku-n strefy drzwi od dołu

Pozycje mogą być dostosowane dla każdego przystanku.

#### P0309: Shaft encoder pulse/cm multiplier / Mnożnik impulsu/cm en kodera szybu

Jeśli enkoder szybu jest użyty do pozycjonowania kabiny, kalkulacja danych ile impulsów na centymetr jest potrzebna to podania przez ten parametr. Informacja ta związana z en koderem szybu może być odnaleziona w jego specyfikacji technicznej.

#### P0453: Sygnał pozycji 817

Po nauce szybu pozycja wyłącznika wstępnego 817 jest kalkulowana i zapisana do tego parametru.

#### P0454: Sygnał pozycji 818

Po nauce szybu pozycja wyłącznika wstępnego 818 jest kalkulowana i zapisana do tego parametru.

## 1.5 Wejścia programowalne

Większość przyłączy wejść w systemie Arcode jest programowalna. Te przyłącza wejść w skrzynce Arcode i płytach peryferyjnych Arcode są przypisane do funkcji wejściowych przez użycie parametrów pod tą gałęzią.

### 1.5.1 Wejścia sterownika Arcode

#### P0096: Arcode controller PI\$ / PI\$ sterownika Arcode

W głównym systemie Arcode jest 16 wejść programowalnych (PI1-PI16). Wejścia te mogą być ustawione niezależnie z wstępnie zdefiniowanymi sygnałami wejściowymi. Dla definicji Wejść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

### 1.5.2 Wejścia płyty IBC

#### P0524: IBC board PI\$ / PI\$ płyty IBC

W płycie IBC jest 12 wejść programowalnych. Wejścia te mogą być ustawione niezależnie z wstępnie zdefiniowanymi sygnałami wejściowymi. Dla definicji Wejść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

### 1.5.3 Wejścia płyty CPC

System Arcode wspiera do 6 płyt CPC zainstalowanych w kabinie dźwigu.

Te płyty CPC są adresowane z DIP Swachami znajdującymi się na płytach CPC.

Ustawienia adresów z DIP switchami są jak następuje:

DS1	DS2	DS3	DS4	
0	0	1	0	CPC-1A
0	1	1	0	CPC-2A
1	0	1	0	CPC-3A

0	0	0	1	CPC-1B
0	1	0	1	CPC-2B
1	0	0	1	CPC-3B
0	0	1	1	CPC-1AB
0	1	1	1	CPC-2AB
1	0	1	1	CPC-3AB

### 1.5.3.1 Wejścia płyty CPC-1A

#### P0478: CPC-1A board PI\$ / PI\$ płyty CPC-1A

W płycie CPC są 4 wejścia programowalne (PI1-PI4). Wejścia te mogą być ustawione niezależnie z wstępnie zdefiniowanymi sygnałami wejściowymi. Wejścia płyty CPC adresowane jako 1A mogą być dostrojone za pomocą tego parametru. Dla definicji Wejść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

#### P0479: CPC-1B board PI\$ / PI\$ płyty CPC-1B

W płycie CPC są 4 wejścia programowalne (PI1-PI4). Wejścia te mogą być ustawione niezależnie z wstępnie zdefiniowanymi sygnałami wejściowymi. Wejścia płyty CPC adresowane jako 1B mogą być dostrojone za pomocą tego parametru. Dla definicji Wejść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

#### P0480: CPC-2A board PI\$ / PI\$ płyty CPC-2A

W płycie CPC są 4 wejścia programowalne (PI1-PI4). Wejścia te mogą być ustawione niezależnie z wstępnie zdefiniowanymi sygnałami wejściowymi. Wejścia płyty CPC adresowane jako 2A mogą być dostrojone za pomocą tego parametru. Dla definicji Wejść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

#### P0481: CPC-2B board PI\$ / PI\$ płyty CPC-2B

W płycie CPC są 4 wejścia programowalne (PI1-PI4). Wejścia te mogą być ustawione niezależnie z wstępnie zdefiniowanymi sygnałami wejściowymi. Wejścia płyty CPC adresowane jako 2B mogą być dostrojone za pomocą tego parametru. Dla definicji Wejść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

#### P0482: CPC-3A board PI\$ / PI\$ płyty CPC-3A

W płycie CPC są 4 wejścia programowalne (PI1-PI4). Wejścia te mogą być ustawione niezależnie z wstępnie zdefiniowanymi sygnałami wejściowymi. Wejścia płyty CPC adresowane jako 3A mogą być dostrojone za pomocą tego parametru. Dla definicji Wejść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

#### P0483: CPC-3B board PI\$ / PI\$ płyty CPC-3B

W płycie CPC są 4 wejścia programowalne (PI1-PI4). Wejścia te mogą być ustawione niezależnie z wstępnie zdefiniowanymi sygnałami wejściowymi. Wejścia płyty CPC adresowane jako 3B mogą być dostrojone za pomocą tego parametru. Dla definicji Wejść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

### 1.5.4 Wejścia płyty BCX

Każdy wyświetlacz lub płyta przycisków w systemie Arcode ma 2 programowalne wejścia. System Arcode może wspierać 128 płyt BCX. Całkowita liczba wejść płyt BCX osiąga do 256 wejść programowalnych. Przyłącza wejść programowalnych PI1-PI2 w płytach paneli przystankowych BCD2X, BCD3X, BCLCD i BCUT są przypisane do funkcji wejść przez parametry pod tą gałęzią.



Dla definicji Wejść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

#### 1.5.4.1 Wejścia PI1 płyt BCX-A

##### P0102: BCX-A\$ board PI1 / PI1 płyty BCX-A\$

Funkcja przyłącza wejścia portu PI1 w różnie zaadresowanych płytach paneli przystankowych BCD2X, BCD3X, BCLCD i BCUT, które znajdują się po stronie A, są programowane za pomocą tego parametru. Adresowane płyty muszą być dostrojone pomiędzy wartością od 1 do 64. Jednakże całkowita liczba jest ograniczona do liczby pięter instalacji.

#### 1.5.4.2 Wejścia PI2 płyt BCX-A

##### P0486: BCX-A\$ board PI2 / PI2 płyty BCX-A\$

Funkcja przyłącza wejścia portu PI2 w różnie zaadresowanych płytach paneli przystankowych BCD2X, BCD3X, BCLCD i BCUT, które znajdują się po stronie A, są programowane za pomocą tego parametru. Adresowane płyty muszą być dostrojone pomiędzy wartością od 1 do 64. Jednakże całkowita liczba jest ograniczona do liczby pięter instalacji.

#### 1.5.4.3 Wejścia PI1 płyt BCX-B

##### P0103: BCX-B\$ board PI1 / PI1 płyty BCX-B\$

Funkcja przyłącza wejścia portu PI1 w różnie zaadresowanych płytach paneli przystankowych BCD2X, BCD3X, BCLCD i BCUT, które znajdują się po stronie B, są programowane za pomocą tego parametru. Adresowane płyty muszą być dostrojone pomiędzy wartością od 1 do 64. Jednakże całkowita liczba jest ograniczona do liczby pięter instalacji.

#### 1.5.4.4 Wejścia PI2 płyt BCX-B

##### P0487: BCX-B\$ board PI2 / PI2 płyty BCX-B\$

Funkcja przyłącza wejścia portu PI2 w różnie zaadresowanych płytach paneli przystankowych BCD2X, BCD3X, BCLCD i BCUT, które znajdują się po stronie B, są programowane za pomocą tego parametru. Adresowane płyty muszą być dostrojone pomiędzy wartością od 1 do 64. Jednakże całkowita liczba jest ograniczona do liczby pięter instalacji.

### 1.5.5 Wejścia płyty IO0210

Płyty IO0210 mają 2 wejścia programowalne. System Arcode może wspierać to 64 płyt IO0210 zainstalowanych w systemie. Całkowita liczba wejść płyty IO0210 może osiągnąć 128 programowalnych wejść. . Dla definicji Wejść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

#### 1.5.5.1 Wejścia PI1 płyty IO0210

##### P0656: IO0210 board PI1 / PI1 płyty IO0210

Funkcja przyłącza wejścia portu PI2 w różnie zaadresowanych płytach IO0210 jest programowana za pomocą tego parametru. Adresowane płyty muszą być dostrojone pomiędzy wartością od 1 do 64.

## 1.6 Wyjścia programowalne

Większość przyłączy wyjść w systemie Arcode jest programowalna. Te przyłącza wyjść w skrzynce Arcode i płytach peryferyjnych Arcode są przypisane do funkcji wyjściowych przez użycie parametrów pod tą gałęzią.



## 1.6.1 Wyjścia sterownika Arcode

### P0107: Arcode controller PR\$ / PR\$ sterownika Arcode

Przylączya przekaźnikowe wyjść PR1-PR3 w skrzynce Arcode są programowane z funkcjami wyjść przez parametry pod tą gałęzią. Dla definicji Wyjść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

### 1.6.1.1 Wyjścia tranzystorowe sterowników Arcode

### P0471: Arcode controller PT\$ / PT\$ sterownika Arcode

Przylączya tranzystorowe wyjść PT1-PT4 w skrzynce Arcode są programowane z funkcjami wyjść przez parametry pod tą gałęzią. Dla definicji Wyjść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

## 1.6.2 Wyjścia płyty IBC

### P0106: IBC board PR\$ / PR\$ płyty IBC

Przylączya przekaźnikowe wyjść PR1-PR6 w płycie IBC z funkcjami wyjść przez parametry pod tą gałęzią. Dla definicji Wyjść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

## 1.6.3 Wyjścia płyty CPC

W każdej płycie CPC są 2 wyjścia programowalne. Jedno wyjście jest nazywane jako PO1 i drugie jako PT1. Oba wyjścia są programowalne i funkcje wyjść mogą być programowane parametrami z tej gałęzi.

### 1.6.3.1 Wyjścia płyty CPC-1A

Funkcje wyjść płyty CPC-1A mogą być programowane parametrami z tej gałęzi.

#### P0538: PO1

Dla definicji Wyjść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

#### P0539: PT1

Dla definicji Wyjść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

### 1.6.3.2 Wyjścia płyty CPC-1B

Funkcje wyjść płyty CPC-1B mogą być programowane parametrami z tej gałęzi.

#### P0540: PO1

Dla definicji Wyjść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

#### P0541: PT1

Dla definicji Wyjść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

### 1.6.3.3 Wyjścia płyty CPC-2A

Funkcje wyjść płyty CPC-2A mogą być programowane parametrami z tej gałęzi.

#### P0542: PO1

Dla definicji Wyjść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

#### P0543: PT1

Dla definicji Wyjść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

#### 1.6.3.4 Wyjścia płyty CPC-2B

Funkcje wyjść płyty CPC-2B mogą być programowane parametrami z tej gałęzi.

##### P0544: PO1

Dla definicji Wyjść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

##### P0545: PT1

Dla definicji Wyjść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

#### 1.6.3.5 Wyjścia płyty CPC-3A

Funkcje wyjść płyty CPC-3A mogą być programowane parametrami z tej gałęzi.

##### P0546: PO1

Dla definicji Wyjść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

##### P0547: PT1

Dla definicji Wyjść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

#### 1.6.3.6 Wyjścia płyty CPC-3B

Funkcje wyjść płyty CPC-3B mogą być programowane parametrami z tej gałęzi.

##### P0548: PO1

Dla definicji Wyjść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

##### P0549: PT1

Dla definicji Wyjść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

#### 1.6.4 Wyjścia płyty BCX

Każdy wyświetlacz lub płyta przycisków w systemie Arcode ma 2 programowalne wyjścia. System Arcode może wspierać 128 płyt BCX. Całkowita liczba wyjść płyt BCX osiąga do 256 wyjść programowalnych. Przyłącza wyjść programowalnych PO1-PO2 w płytach paneli przystankowych BCD2X, BCD3X, BCLCD i BCUT są przypisane do funkcji wyjść przez parametry pod tą gałęzią.

##### 1.6.4.1 Wyjścia PO1 płyt BCX-A

###### P0113: BCX-A\$ board PO1 / PO1 płyty BCX-A\$

Funkcja przyłącza wyjścia portu PO1 w różnie zaadresowanych płytach paneli przystankowych BCD2X, BCD3X, BCLCD i BCUT, które znajdują się po stronie A, są programowane za pomocą tego parametru. Parametr wyjścia płyty znajdującej się na każdym przystanku mogą być dostrojone. Całkowita liczba parametrów jest ograniczona do liczby przystanków instalacji. Dla definicji Wyjść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

##### 1.6.4.2 Wyjścia PO2 płyt BCX-A

###### P0484: BCX-A\$ board PO2 / PO2 płyty BCX-A\$

Funkcja przyłącza wyjścia portu PO2 w różnie zaadresowanych płytach paneli przystankowych BCD2X, BCD3X, BCLCD i BCUT, które znajdują się po stronie A, są programowane za pomocą tego parametru. Parametr wyjścia płyty znajdującej się na każdym przystanku mogą być dostrojone. Całkowita liczba parametrów jest

ograniczona do liczby przystanków instalacji. Dla definicji Wyjść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

#### 1.6.4.3 Wyjścia PO1 płyt BCX-B

##### P0114: BCX-B\$ board PO1 / PO1 płyty BCX-B\$

Funkcja przyłącza wyjścia portu PO1 w różnie zaadresowanych płytach paneli przystankowych BCD2X, BCD3X, BCLCD i BCUT, które znajdują się po stronie B, są programowane za pomocą tego parametru. Parametr wyjścia płyty znajdującej się na każdym przystanku mogą być dostrojone. Całkowita liczba parametrów jest ograniczona do liczby przystanków instalacji. Dla definicji Wyjść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

#### 1.6.4.4 Wyjścia PO2 płyt BCX-B

##### P0484: BCX-B\$ board PO2 / PO2 płyty BCX-B\$

Funkcja przyłącza wyjścia portu PO2 w różnie zaadresowanych płytach paneli przystankowych BCD2X, BCD3X, BCLCD i BCUT, które znajdują się po stronie B, są programowane za pomocą tego parametru. Parametr wyjścia płyty znajdującej się na każdym przystanku mogą być dostrojone. Całkowita liczba parametrów jest ograniczona do liczby przystanków instalacji. Dla definicji Wyjść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

### 1.6.5 Wyjścia płyty IO0210

Wszystkie płyty IO0210 mają 10 wyjść programowalnych i system Arcode może wspierać to 64 płyt IO0210 zainstalowanych w systemie. Jednakże wyjścia te nie są programowalne jedno po drugim. Zamiast programować każde wyjście, wykonane jest przypisanie grupowe. Grupa zawiera 10 funkcji wyjść, które mogą identyfikować całe wyjścia pojedynczej płyty IO0210. Są 4 grupy które mogą być zdefiniowane za pomocą parametrów w tej gałęzi. Zdefiniowane grupy wyjść przypisane do płyt IO0210 przez dip switche, znajdujące się na płytach IO0210. Należy odnosić się do instrukcji urządzenia IO0210 dla grupowego przypisania.

#### 1.6.5.1 Gałąź: wyjścia IO0210 grupa-1

##### P0660: IO0210 board Group-1 PO\$/ Grupa -1 PO\$ płyty IO0210

Grupa-1 wyjść jest programowana przez parametry z tej gałęzi. Istnieje 10 funkcji wyjść, które mogą być zaprogramowane do grupy. Dla definicji wyjść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

#### 1.6.5.2 Gałąź: wyjścia IO0210 grupa-2

##### P0661: IO0210 board Group-2 PO\$/ Grupa -2 PO\$ płyty IO0210

Grupa-1 wyjść jest programowana przez parametry z tej gałęzi. Istnieje 10 funkcji wyjść, które mogą być zaprogramowane do grupy. Dla definicji wyjść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

#### 1.6.5.3 Gałąź: wyjścia IO0210 grupa-3

##### P0662: IO0210 board Group-3 PO\$/ Grupa -3 PO\$ płyty IO0210

Grupa-1 wyjść jest programowana przez parametry z tej gałęzi. Istnieje 10 funkcji wyjść, które mogą być zaprogramowane do grupy. Dla definicji wyjść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

#### 1.6.5.4 Gałąź: wyjścia IO0210 grupa-4

**P0663: IO0210 board Group-4 PO\$/ Grupa -4 PO\$ płyty IO0210**

Grupa-1 wyjść jest programowana przez parametry z tej gałęzi. Istnieje 10 funkcji wyjść, które mogą być zaprogramowane do grupy. Dla definicji wyjść należy odnosić się do nawiązujących plików pomocy.

**1.7 Gałąź: Ustawienia drzwi**

Ustawienia drzwi pod tą gałęzią mają wpływ na drzwi A i B.

**1.7.1 Wyjścia sterownika Arcode****P0023: Time to wait after photocell interruption / Czas do odczekania po przerwaniu fotokomórki.**

Drzwi pozostaną otwarte przez czas jak podano w wartości tego parametru kiedy jedna z następujących sytuacji się wydarzy:

- Przerwanie fotokomórki (kurtyny świetlnej) powiązanych drzwi
- Naciśnięcie przycisku dyspozycji w kabinie bieżącego pietra i powiązanej strony drzwi
- Naciśnięcie przycisku przystankowej kasety dyspozycji dla bieżącego pietra i powiązanej strony drzwi
- Aktywacja sygnału przeciążenia
- Przełączenie z inspekcji lub odwołania na normalną pracę.

**P0056: Door state when idle on floor / Stan drzwi kiedy bezczynny na przystanku**  
(Patrz pomoc w opcjach tego parametru)

Czeka z drzwiami otwartymi:

Po znalezieniu się na przystanku, drzwi się otworzą. Po tym kiedy drzwi w pełni się otworzą, i wewnętrzny miernik czasu będzie nastawiony na wartość parametru (P0022). Kiedy czas licznika czasu się skończy, drzwi zostaną zamknięte i będą czekały zamknięte.

Uwaga: Ten parametr ma wpływ tylko na drzwi ustawione jako „Automatyczne” i ustawieniach typu drzwi. Typ drzwi „Semi-auto” czeka jako otwarte nawet jeśli wybrana jest ta opcja.

Czeka z drzwiami otwartymi:

Po znalezieniu się na przystanku, drzwi się otworzą. Po tym kiedy drzwi w pełni się otworzą, i wewnętrzny miernik czasu będzie nastawiony na wartość parametru (P0022). Drzwi pozostają otwarte nawet kiedy czas licznika czasu się skończy, chyba że odebrana jest komenda wezwania przystankowego lub komenda z kabiny dla innego przystanku. Drzwi nie są zamknięte do czasu wygaśnięcia licznika czasu jeśli odebranie jest wezwanie przystankowe lub kabinowe dla innego przystanku.

**P0053: Door contacts setting time / Ustawienia czasu dla kontaktów drzwi**

Kiedy drzwi są zamknięte możliwa jest nieciągłość sygnału ze względu na ruch mechaniczny rygla drzwi. W celu zapobiegania temu, limit czasu ustabilizowania może być wprowadzony tylko po to aby czekać na koniec ruchu zamykania. Ta wartość limitu czasu jest programowana przez ten parametr.

**P0054: Pause time before door reversal / Pauza drzwi przed ponownym ruchem drzwi**

Jeśli drzwi muszą być zamknięte podczas otwierania lub jeśli muszą być otwarte podczas zamykania, to pauza ustawiona w tym parametrze będzie podana przed ponownym ruchem drzwi. Ani komenda otwierania, ani

zamykania nie zostanie wysłana do sterownika drzwi podczas tej pauzy. Zapobiega to gwałtownemu odwróceniu kierunku drzwi, który może uszkodzić mechanizm drzwi.

#### P0055: Door activation when 120 is off / Aktywacja drzwi kiedy 120 jest wyłączony

Ten parametr określa zachowanie drzwi kiedy obwód bezpieczeństwa (120) jest przerywany.

- Działa normalnie: Drzwi kontynuują pracę nawet jeśli obwód bezpieczeństwa jest przerywany.
- Utrzymuje ich otwartą pozycję: Ani dyspozycja otwarcia, ani zamknięcia nie zostanie do drzwi kiedy obwód bezpieczeństwa (120) jest przerywany.

#### P0528: Door close button delay / Zwłoka przycisku zamknięcia drzwi

Przy końcu przejazdu, naciśnięcia przycisku zamknięcia drzwi będą ignorowane podczas czasu ustawionego przez ten parametr. Pozwala to na otwarcie drzwi nawet jeśli przycisk zamknięcia jest wciśnięty i przytrzymywany wewnątrz kabiny.

#### P0553: Open delay after ret. cam release. / Zwłoka otwarcia po zwolnieniu ruchomej krzywki

Ten parametr jest użyteczny dla drzwi które mają elektryczny mechanizm zamykania.

Po dojechaniu do przystanku, ruchoma krzywka (LIR) będzie natychmiast zwolniona, ale komenda otwarcia drzwi będzie opóźniona podczas wartości jak nastawiona w tym parametrze.

Parametr może być nastawiony na zero jeśli zwłoka pomiędzy zwolnieniem ruchomej krzywki i otwarcia drzwi jest nie wymagana.

### 1.7.2 Typy drzwi A

#### P0007: Are all A-Doors the same type / Czy wszystkie drzwi A są tego samego typu

Ten parametr definiuje, że wszystkie drzwi strony A są tego samego typu, który jest zdefiniowany przez parametr „P0008: Types of all A-Doors / Typy wszystkich drzwi A”. W przeciwnym wypadku wszystkie typy drzwi potrzebne do zdefiniowania przez parametr „P0091: Floor-\$ Door-A type / Typ drzwi A piętra-\$”.

#### P0008: Types of all A-Doors / Typy wszystkich drzwi A

Pojedynczy parametr definiuje wszystkie typy drzwi. Typy są następujące;

- Żaden: Każde drzwi występują na tym Piętrze po tej stronie
- Pół-automatyczne: Wychylne drzwi
- Automatyczna: Automatyczne drzwi

#### P0091: Floor-\$ Door-A type

Dla każdych drzwi w instalacji powiązany parametr musi być zdefiniowany z typem drzwi. Liczba drzwi ograniczona do liczby pięter.

- Żaden: Każde drzwi występują na tym Piętrze po tej stronie
- Pół-automatyczne: Wychylne drzwi
- Automatyczna: Automatyczne drzwi

### 1.7.3 Ustawienia drzwi A

#### P0013: Door-A limit switches / Wyłączniki krańcowe drzwi A

Ten parametr użyty jest do informowania systemu czy wyłącznik krańcowy drzwi jest zainstalowany, czy nie.

**P0014: Door-A limit switches contacts type / Typy kontaktów wyłączników krańcowych drzwi A**  
Ten parametr użyty jest do zdefiniowania typów zainstalowanych kontaktów wyłączników krańcowych. Może być wybrany normalnie otwarty lub normalnie zamknięty.

**P0015: Door-A limit switches function / Funkcja kontaktów wyłączników krańcowych drzwi A**  
Ten parametr użyty jest do wyboru funkcji wyłączników krańcowych. Może być użyty jako tylko dla wykrywania trybu pożarowego lub może być użyty do przecięcia automatycznie sygnału otwarcia lub zamknięcia.

**P0016: Door-A normal opening time / Normalny czas otwierania drzwi A**  
Mierzony czas otwierania drzwi musi być wprowadzony do tego parametru to uwzględnienia w kalkulacji przez Arcode.

**P0017: Door-A normal closing time / Normalny czas zamykania drzwi A**  
Mierzony czas zamykania drzwi musi być wprowadzony do tego parametru to uwzględnienia w kalkulacji przez Arcode.

**P0018: Door-A magnetic lock drops / Spadki rygla magnetycznego drzwi A**  
Rygiel magnetyczny może być odpuszczony na dwa sposoby. Jeden to opadnięcie niezwłocznie kiedy kabina przyjeżdża na dowolny przystanek i sekundę po tym jak drzwi się otworzą.

#### 1.7.4 Typy drzwi B

**P0010: Are all B-Doors the same type / Czy wszystkie drzwi A są tego samego typu**  
Ten parametr definiuje, że wszystkie drzwi strony B są tego samego typu, który jest zdefiniowany przez parametr „P0011: Types of all B-Doors / Typy wszystkich drzwi B”. W przeciwnym wypadku wszystkie typy drzwi potrzebne do zdefiniowania przez parametr „P0092: Floor-\$ Door-B type / Typ drzwi B piętra-\$”.

**P0011: Types of all B-Doors / Typy wszystkich drzwi B**  
Pojedynczy parametr definiuje wszystkie typy drzwi. Typy są następujące;

- Żaden: Każde drzwi występują na tym Pietrze po tej stronie
- Pół-automatyczne: Wychylne drzwi
- Automatyczna: Automatyczne drzwi

#### **P0092: Floor-\$ Door-B type**

Dla każdego drzwi w instalacji powiązany parametr musi być zdefiniowany z typem drzwi. Liczba drzwi ograniczona do liczby pięter.

- Żaden: Każde drzwi występują na tym Pietrze po tej stronie
- Pół-automatyczne: Wychylne drzwi
- Automatyczna: Automatyczne drzwi

#### 1.7.5 Ustawienia drzwi B

**P0020: Door-B limit switches / Wyłączniki krańcowe drzwi B**  
Ten parametr użyty jest do informowania systemu czy wyłącznik krańcowy drzwi jest zainstalowany, czy nie.

**P0047: Door-B limit switches contacts type / Typy kontaktów wyłączników krańcowych drzwi B**  
Ten parametr użyty jest do zdefiniowania typów zainstalowanych kontaktów wyłączników krańcowych. Może być wybrany normalnie otwarty lub normalnie zamknięty.



**P0048: Door-B limit switches function / Funkcja kontaktów wyłączników krańcowych drzwi B**

Ten parametr użyty jest do wyboru funkcji wyłączników krańcowych. Może być użyty jako tylko dla wykrywania trybu pożarowego lub może być użyty do przecięcia automatycznie sygnału otwarcia lub zamknięcia.

**P0049: Door-B normal opening time / Normalny czas otwierania drzwi B**

Mierzony czas otwierania drzwi musi być wprowadzony do tego parametru to uwzględnienia w kalkulacji przez Arcode.

**P0050: Door-B normal closing time / Normalny czas zamykania drzwi B**

Mierzony czas zamykania drzwi musi być wprowadzony do tego parametru to uwzględnienia w kalkulacji przez Arcode.

**P0051: Door-B magnetic lock drops / Spadki rygla magnetycznego drzwi B**

Rygiel magnetyczny może być odpuszczony na dwa sposoby. Jeden to opadnięcie niezwłocznie kiedy kabina przyjeżdża na dowolny przystanek i sekundę po tym jak drzwi się otworzą.

## 1.8 Funkcje płyty DBR

Parametry powiązane z płytą mostkowania drzwi mogą być odnalezione pod tą gałęzią. Płyta mostkowania drzwi jest wymagana dla funkcji wstępnego otwarcia drzwi i relewingu.

**P0069: Door safety circuit bridging board / Płyta mostkowania obwodu bezpieczeństwa drzwi**

Ten parametr jest używany do informowania czy system ma zainstalowaną płytę DBR czy nie ma.

### 1.8.1 Ustawienia wstępnego otwarcia

W tej gałęzi mogą być odnalezione parametry związane ze wstępnym otwarciem drzwi.

**P0071: Door pre-opening function / Funkcja wstępnego otwarcia drzwi**

Ten parametr jest używany do włączenia/wyłączenia funkcji wstępnego otwarcia drzwi.

**P0072: Door pre-opening start distance / Odległość startowa wstępnego otwarcia drzwi**

Ten parametr jest używany do dostosowania odległości startowej wstępnego otwarcia drzwi dla rzeczywistego poziomu piętra.

### 1.8.2 Ustawienia relewingu

W tej gałęzi mogą być odnalezione parametry związane z relewingiem (poziomowaniem).

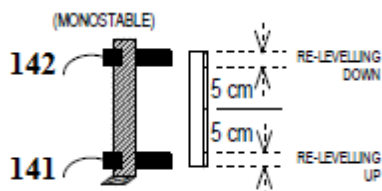
**P0075: Re-leveling function / Funkcja relewingu**

Ten parametr jest używany do włączenia/wyłączenia funkcji relewingu. Jeśli jest to włączona wymagany jest osprzęt mierzący. Osprzęt mierzący może być wybrany jako sygnały 141-142 lub płytę magnetyczną która jest specjalnym wyposażeniem dla funkcji relewingu.

**P0790: Re-leveling distance / Dystans relewingu**

Parametr dystansu relewingu jest używany kiedy osprzęt mierzący jest wybrany jako sygnały 141-142. W tym użyciu specjalne 10cm magnesy i dodatkowe przełączniki magnetyczne są wymagane aby były zainstalowane bardzo dokładnie w pozycji zatrzymania kabiny jak pokazano na schemacie poniżej.

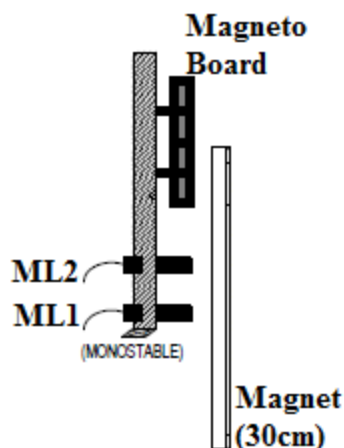




Parametr wskazuje jak duże poziomowanie jest konieczne gdy jeden z sygnałów 141-142 zostanie utracony.

#### P0809: Re-leveling start distance / Dystans początkowy relewingu

Ten parametr jest używany kiedy płyta Magneto jest użyta jako wyposażenie relewingu.



#### P0823: Magneto sensor orientation / Orientacja sensora Magneto

Czujnik Magneto może być zainstalowany w żadnym kierunku. Ten parametr wymaga określenie która strona jest w górnej pozycji.

## 1.9 Funkcje wyświetlania

Ta gałąź zawiera wyświetlane wiadomości tekstowe jak również znaki pięter które są pokazywane na LOP i COP.

### 1.9.1 Znaki pięter

Ta gałąź zawiera ustawienia nazw pięter.

#### P0461: Floor-\$ sign / Znak Piętra-\$

Krótką nazwa piętra (maksymalnie 2 znaki) może być zdefiniowana przez te parametry.

### 1.9.2 Ustawienia wyświetlaczy Dot-matrix

Ustawienia związane z wyświetlaczami które są zdolne wyświetlać przewijający się tekst. Definicje pasków tekstowych dla różnych wiadomości mogą być programowane przez parametry w tej gałęzi.

#### P0764: Dot-matrix displays language / Język wyświetlaczy Dot-matrix

Przez ten parametr użytkownik definiuje i programuje tekst lub zdefiniowany tekst we wspieranych językach.

#### P0431: Out-of-service text / Tekst Wyłączony z eksploatacji

Pasek tekstu pokazywany kiedy dźwig jest wyłączony z eksploatacji, jest programowany tym parametrem. Domyślna wiadomość po angielsku to „Out of Service”. Maksymalna liczba znaków to 25. Ten parametr może

być włączony kiedy parametr języka wyświetlacza Dot-matrix jest ustawiony jako tekst zdefiniowany przez użytkownika.

#### P0432: Overload text / Tekst przeciążenia

Pasek tekstu pokazywany kiedy dźwig jest przeciążony, jest programowany tym parametrem. Domyślna wiadomość po angielsku to „Overloaded”. Maksymalna liczba znaków to 25. Ten parametr może być włączony kiedy parametr języka wyświetlacza Dot-matrix jest ustawiony jako tekst zdefiniowany przez użytkownika.

#### P0523: Maintenance text / Tekst Konserwacji

Pasek tekstu pokazywany kiedy dźwig jest albo w trakcie trybu inspekcji lub trybie wezwania, jest programowany tym parametrem. Domyślna wiadomość po angielsku to „Under maintainance”. Maksymalna liczba znaków to 25. Ten parametr może być włączony kiedy parametr języka wyświetlacza Dot-matrix jest ustawiony jako tekst zdefiniowany przez użytkownika.

#### P0631: Fire evacuation message / Wiadomość ewakuacji pożarowej

Pasek tekstu pokazywany kiedy dźwig jest w trakcie trybu pożaru, jest programowany tym parametrem. Domyślna wiadomość po angielsku to „Fire!!!”. Maksymalna liczba znaków to 25. Ten parametr może być włączony kiedy parametr języka wyświetlacza Dot-matrix jest ustawiony jako tekst zdefiniowany przez użytkownika.

#### P0765: Backup power evacuation text / Tekst ewakuacji z zasilaniem awaryjnym

Pasek tekstu pokazywany kiedy dźwig jest w trakcie trybu ewakuacji, jest programowany tym parametrem. Domyślna wiadomość po angielsku to „Evacuating”. Maksymalna liczba znaków to 25. Ten parametr może być włączony kiedy parametr języka wyświetlacza Dot-matrix jest ustawiony jako tekst zdefiniowany przez użytkownika.

#### P0766: Start up text / Tekst rozruchu

Pasek tekstu pokazywany kiedy dźwig jest w trakcie budzenia dla resetu systemu, jest programowany tym parametrem. Domyślna wiadomość po angielsku to „Please wait...”. Maksymalna liczba znaków to 25. Ten parametr może być włączony kiedy parametr języka wyświetlacza Dot-matrix jest ustawiony jako tekst zdefiniowany przez użytkownika.

#### P0767: Door open error tekst / Tekst błędu otwierania drzwi

Pasek tekstu pokazywany kiedy dźwig jest kiedy są drzwi które nie mogą być zamknięte, jest programowany tym parametrem. Domyślna wiadomość po angielsku to „Doors cannot close”. Maksymalna liczba znaków to 25. Ten parametr może być włączony kiedy parametr języka wyświetlacza Dot-matrix jest ustawiony jako tekst zdefiniowany przez użytkownika.

#### P0062: Direction arrow sliding speed / Prędkość przewijania strzałki kierunku

Ten parametr dostosowuje prędkość przewijania strzałki kierunku na wyświetlaczach. Parametr prędkości może być bardzo wolno, wolno, normalnie, szybko i bardzo szybko.

#### P0063: Floor number indication sliding direction / Kierunek przewijania wskaźnika numeru piętra

Ten parametr dostosowuje prędkość przewijania numeru piętra na wyświetlaczach. Parametr prędkości może być bardzo wolno, wolno, normalnie, szybko i bardzo szybko.

#### P0064: Floor number indication sliding speed / Prędkość przewijania wskaźnika numeru piętra

Ten parametr dostosowuje kierunek przewijania wskaźnika numeru piętra na wyświetlaczach. Kierunek przewijania może być kierunek przewijania lub przeciwny do kierunku przewijania.

### 1.9.3 Gałąź: ustawienie kody Gray / Binarny

Ustawienia kodu Graya / Binarnego są przechowywane w tej gałęzi.

#### P0066: Gray/Binary code start number / Numer startowy kodu Graya/Binarnego

Numer startowy kodu Graya/Binarnego mogą być dostosowane przez ten parametr.

### 1.10 Gałąź: Ustawienia serwisu telefonicznego

Ta gałąź zawiera ustawienia pracy dla połączeń.

#### P0022: Time to wait for loading/unloading / Czas na oczekiwanie na załadunek/rozładunek

Po znalezieniu się na przystanku, drzwi otworzą się. Po tym jak drzwi w pełni się otworzą, wewnętrzny licznik czasu będzie ustawiony na wartość wprowadzoną w tym parametrze. Drzwi pozostają otwarte tak długo jak ustawiono w liczniku czasu. Kiedy czas dobiegnie końca, drzwi się zamkną lub pozostaną otwarte w zależności od opcji wybranej w parametrze (P0056).

Uwaga 1: Tabela poniżej pokazuje wypadki powodujące ponowne ustawienia wewnętrznego licznika drzwi. Jeśli bieżąca wartość licznika jest większa niż nastawiona wartość, to wartość licznika nie będzie zmieniona.

Wydarzenie	Nastawiona wartość
Ładowanie na przystanku	(P0022)
Przerwanie fotokomórki	(P0023)
Sygnał przeciążenia	(P0023)
Naciskanie przycisku otwarcia drzwi	(P0023)
Wezwanie lub dyspozycja bieżącego piętra	(P0023)

Uwaga 2: Jako wyjątek, naciskanie przycisku zamknięcia drzwi nastawi wewnętrzny licznik czasu drzwi na zero.

#### P0024: Collection mode / Tryb zbiorczości

Ten parametr dostraja tryb zbiorczości dźwigu na jedną z tych operacji.

##### Oba kierunki w pojedynczym przyciskiem

Przy tej konfiguracji, pojedynczy przycisk wezwania jest obsługiwany w obu kierunkach jazdy, do góry i do dołu.

##### Oba kierunki z przyciskami góra/dół

Przy tej konfiguracji, przycisk wezwań w górę jest obsługiwany w kierunku jazdy do góry i przycisk wezwań w dół jest obsługiwany w kierunku jazdy do dołu.

##### Tylko w kierunku podłączonego przycisku

Jest to konfiguracja pojedynczego przycisku, który jest obsługiwany zgodnie z podłączeniem przycisku. Jeśli przycisk jest podłączony jako przycisk wezwania w dół to wezwanie jest obsługiwane w kierunku do dołu. W ten sam sposób, jeśli przycisk jest podpięty do punktu dla kierunku do góry, to jest obsługiwany dla kierunku jazdy do góry.

#### P0025: Disable second direction call from LOPs / Wyłączenie wezwania drugiego kierunku z LOP

Wezwania przystankowe w obu kierunkach (góra i dół) będą wyczyszczone. Ten parametr pomaga uniknąć niepotrzebnych jazd spowodowanych przez „podwójne wezwania” od jednego pasażera kiedy użyta jest

zbiorczość dwu przyciskowa. Aktywować tylko kiedy użyta jest Ten parametr dostraja tryb zbiorczości dźwigu na jedną z tych operacji jest zbiorczość dwu przyciskowa.

#### **P0026: Fake call detection by using photocell / Wykrywanie fałszywych wezwań przez użycie fotokomórki**

Wszystkie wezwania kabinowe będą wyczyszczone jeśli fotokomórka nie wyzwała dla ustawionej liczby pięter. Ten parametr pomaga chronić przed niepotrzebnymi jazdami spowodowanymi przez wezwania kabinowe.

#### **P0027: Maximum number of allowed COP calls / Maksymalna liczba dozwolonych wezwań COP**

Maksymalna dopuszczalna liczba wezwań kabinowych potwierdzonych z jednym razem. Ten parametr pomaga zapobiegać niepotrzebnym jazdą spowodowanym przez wezwania kabinowe. Rozsądnym numerem jest maksymalna liczba pasażerów.

#### **P0027: Cancelling COP calls on second press / Anulowanie wezwań COP przy drugim naciśnięciu.**

Ten parametr włącza anulowanie dyspozycji kabinowej przez naciśnięcie tego samego przycisku dwa razy.

#### **P0121: Cancelling LOP calls on second press / Anulowanie wezwań :LOP przy drugim naciśnięciu.**

Ten parametr włącza anulowanie dyspozycji LOP przez naciśnięcie tego samego przycisku dwa razy.

### **1.11 Gałąź: Specjalne funkcje dźwigu**

Specjalne funkcja dźwigu jak tryb pożarowy Ta gałąź zawiera ustawienia pracy dla połączeń.

#### **1.11.1 Gałąź: Ustawienia trybu pożarowego**

Parametry związane z trybem pożarowym są programowane w tej gałęzi.

#### **P0616: Primary fire signal (YAN1) / Podstawowy sygnał pożarowy (YAN1)**

Ten parametr jest używany do włączenia podstawowego sygnału pożarowego YAN1. Jeśli ten parametr jest ustawiony jako „Wyłączony” wtedy nie może być wprowadzony Tryb Pożarowy z zewnętrznego sygnału. Sygnał YAN1 również musi być programowany do przynajmniej jednego programowalnego wejścia. W przeciwnym wypadku tryb pożarowy nie pracuje ponieważ żaden sygnał YAN1 nie jest wykryty.

#### **P0619: Primary fire exit floor / Podstawowy przystanek wyjścia pożarowego**

Ten parametr jest używany do ustawienia pierwszego piętra wyjściowego dla trybu pożarowego. W trybie pożarowym kabina jedzie na pierwsze piętro wyjścia pożarowego i oczekuje na tym przystanku. Parametr może być programowany dla dowolnego numeru piętra występującego w instalacji.

#### **P0616: Secondary fire signal (YAN1) / Drugorzędny sygnał pożarowy (YAN2)**

Ten parametr jest używany do włączenia drugorzędnego sygnału pożarowego YAN1. Jeśli ten parametr jest ustawiony jako „Wyłączony” wtedy drugorzędny sygnał pożarowy jak również piętro wyjścia pożarowego nie działa. Sygnał YAN2 również musi być programowany do przynajmniej jednego programowalnego wejścia. W przeciwnym wypadku tryb pożarowy nie pracuje ponieważ żaden sygnał YAN2 nie jest wykryty.

#### **P0620: Secondary fire exit floor / Drugorzędny przystanek wyjścia pożarowego**

Ten parametr jest używany do ustawienia drugorzędnego piętra wyjściowego dla trybu pożarowego. Jeśli wszedł w tryb pożarowy przez sygnał YAN2 wtedy kabina przemieszcza się na drugorzędny przystanek pożarowy i czeka. Parametr może być programowany dla dowolnego numeru piętra występującego w instalacji.

**P0614: Condition to exit fire mode / Warunki do wyjścia z trybu pożarowego**

Tryb pożarowy może być zakończony w jednym z przypadków wymienionych poniżej.

- Reset systemu lub cyklu zasilania
- Sygnał(y) pożarowe powracają do normalnego trybu
- Aktywacja sygnału anulowania pożaru

Ten parametr używany do zdeterminowania wypadku wyjścia z pożaru. Jeśli sygnał pożaru jest wybrany, funkcja CFA musi być programowana przynajmniej jednym programowalnym wejściem.

**P0617: On arrival to fire exit, the doors / Drzwi, po przybyciu na wyjście pożarowe**

W trybie pożarowym dźwig bezpośrednio jedzie na piętro wyjścia pożarowego które jest powiązane z sygnałem YAN. Kiedy dźwig osiąga piętro wyjścia pożarowego programowalne jest zachowanie w trybie pożarowym. Zachowanie może jednym z wymienionych poniżej.

- Dźwig może oczekiwać na przystanku wyjścia pożarowego z otwartymi drzwiami.
- Dźwig może oczekiwać na przystanku wyjścia pożarowego z zamkniętymi drzwiami.
- Dźwig może otworzyć i później zamknąć drzwi i oczekiwać na przystanku wyjścia pożarowego.

**P0618: Audible fire alarm / Dźwiękowy alarm pożarowy**

Ogólnie alarm dźwiękowy jest używany do wskazania trybów pożarowych w dźwigach. Zachowanie alarmu dźwiękowego jest również programowalne z jednym z wymienionych zachowań poniżej.

- Alarm dźwiękowy może być zachowany cichy
- Alarm dźwiękowy może być aktywowany tak długo jak trwa jazda na przystanek wyjścia pożarowego.
- Alarm dźwiękowy może być podtrzymany aktywny tak długo jak tryb pożarowy jest aktywny.

**1.11.2 Gałąź: Ustawienia funkcji parkowania**

Parametry związane z parkowaniem są programowane w tej gałęzi.

**P0621: Parking function / Funkcja parkowania**

Funkcja parkowania może być włączona lub wyłączona tym parametrem. Inne parametry są aktywowane jeśli parkowanie jest włączone tym parametrem.

**P0628: Park floor / Piętro parkowania**

Ten parametr definiuje piętro parkowania. Dowolne piętro w instalacji może być programowane jako piętro parkowania.

**P0629: Time to wait before parking / Czas oczekiwania przed parkowaniem**

Parkowanie jest realizowane po zdeterminowaniu czasu trwania bez jakiejkolwiek aktywności. Czas trwania jest programowany tym parametrem. Może to być dostrojone od 1 do 9999 sekund.

**1.12 Ustawienia grupy****P0086: Group identity / Tożsamość grupy**

Ten parametr jest używany do identyfikowania każdego sterownika w grupie dla celów komunikacji w grupie. Każdy identyfikator powinien być używany tylko raz w grupie. W przeciwnym przypadku grupa nie będzie funkcjonować jak oczekiwano. Bieżący identyfikator sterownika może być programowany tym parametrem.

**P0087: Bottom missing floors / Dolne brakujące piętra**

Pomimo, że numery pięter są równe poza obydwoma sterownikami w grupie, ten parametr jest używany do ograniczenia liczby pięter dla powiązanego sterownika od dolnej strony. Na przykład, jeśli parametr jest ustawiony na 2, pierwsze 2 piętra nie będą obsługiwane przez ten sterownik pomimo obsługiwania przez inne sterowniki w grupie.

**P0088: Top missing floors / Górne brakujące piętra**

Pomimo, że numery pięter są równe poza obydwoma sterownikami w grupie, ten parametr jest używany do ograniczenia liczby pięter dla powiązanego sterownika od strony od góry do dołu. Na przykład, jeśli parametr jest ustawiony na 6, górne piętra od 6-tego nie będą obsługiwane przez ten sterownik pomimo obsługiwania przez inne sterowniki w grupie.

**P0089: Time to disconnect form group / Czas na odłączenie od grupy**

Odłączenie od grupy jest funkcją która utrzymuje wszystkie piętra jako obsługiwane. Jeśli dźwig w grupie nie może przemieścić się na inne przystanki z jakiegokolwiek powodu i tylko czeka na przystanku, to dźwig nigdy nie jest obsługiwany przez inne dźwigi w grupie. Do zapobiegania temu, dźwig który ma problem, jest odłączany od grupy po określonym czasie trwania. Ten czas może być określany przez ten parametr dla powiązanego dźwigu.

## 1.13 Dźwięki i alerty

Dźwięki i alerty w kabinie i na przystankach są dostosowywane przez parametry w tej gałęzi.

**P0463: COP floor chime / Dzwon piętra w COP**

Ten parametr włącza/wyłącza odtwarzanie dzwonka w kabinie z COP po przybyciu na dowolny przystanek.

**P0465: LOP floor chime / Dzwon piętra w LOP**

Ten parametr włącza/wyłącza odtwarzanie dzwonka na przystanku z LOP po przybyciu na dowolny przystanek.

**P0466: Overload alert / Alert przeciążenia**

Ten parametr włącza/wyłącza odtwarzanie alarmy w kabinie po wystąpieniu warunków przeciążenia.

**P0467: COP button press sounds / Dźwięki naciśnięcia przycisku w COP**

Ten parametr włącza/wyłącza odtwarzanie dźwięku naciśnięcia przycisku w COP.

**P0469: LOP button press sounds / Dźwięki naciśnięcia przycisku w LOP**

Ten parametr włącza/wyłącza odtwarzanie dźwięku naciśnięcia przycisku w LOP.

**P0470: Floor chime type / Typ dzwonu przystankowego**

Generalnie, pasażerowie są informowani przez dźwięk typu ding-dong po przybyciu na przystanek. Kształt dźwięku jest konfigurowany tym parametrem. Konfiguracje są wymienione poniżej.

- Dwa dźwięki (ding-dong): dźwięk ding dong przy każdym przybyciu na przystanek
- Góra ding, dół dwa dźwięki (ding-dong): Przybycia zjazdami do góry są wskazywane tylko przez dźwięk Ding. Przybycia zjazdami do dołu są wskazywane tylko przez dźwięk ding-dong.
- Dół ding, góra dwa dźwięki (ding-dong): Przybycia zjazdami do dołu są wskazywane tylko przez dźwięk Ding. Przybycia zjazdami do góry są wskazywane tylko przez dźwięk ding-dong.
- Góra ding, dół dong: Przybycia zjazdami do góry są wskazywane tylko przez dźwięk Ding. Przybycia zjazdami do dołu są wskazywane tylko przez dźwięk dong.



- Dół ding, góra dong: Przybycia zjazdami do dołu są wskazywane tylko przez dźwięk Ding. Przybycia zjazdami do góry są wskazywane tylko przez dźwięk dong.

## 1.14 Ustawienia ochrony i monitoringu

### 1.14.1 Ustawienia ochrony drzwi

#### P0555: Disabling a constantly interrupted photocell stale przerwanej fotokomórki / Wyłączani stale przerwanej fotokomórki

Jeśli fotokomórka drzwi (kurtyna świetlna) jest przerywana stale okresu ustawionego przez ten parametr, przerywanie fotokomórki zostanie zignorowane i do drzwi zostanie wysłana komenda zamykaj powoli, która jest bliska komendzie zamykaj.

Uwaga: Ustawienie wartości zero w tym parametrze wyłączy tę funkcję.

#### P0033: Number of unjamming tries / Liczba prób odkleszczenia

Kiedy komenda zamknięcia jest wysłana do drzwi, jeśli sygnał 140 jest nadal wyłączony po okresie ustawionym z powiązaniem parametrem czasu zamykania drzwi plus 5 sekund, drzwi zostaną otworzone i nastąpi próba ponownego zamknięcia.

Po wykonaniu ponownych prób w liczbie ustawionej tym parametrem, zostanie wygenerowany błąd „drzwi nie mogą być zamknięte”.

### 1.14.2 Ustawienia ochrony silnika

#### P0036: Motor temperature monitoring / Monitoring temperatury silnika

Temperatura silnika i szafy sterowej mogą być monitorowane przez czujniki temperatury podłączone do zacisków T1-T2 w skrzynce ARCODE.

Ten parametr włącza lub wyłącza funkcję monitorowania.

#### P0429: Motor overcurrent limit / Limit nadprądowy silnika

Silnik pobiera więcej niż 100% nominalnego prądu przy rozruchu. Parametr ten ustawia wartość graniczną, który jest użyty do ochrony silnika przez ograniczanie prądu rozruchowego. Jeśli silnik jest przeciążony i pobiera więcej prądu niż oczekiwana wartość, jest zatrzymywany niezwłocznie.

### 1.14.3 Ustawienia monitorowania głównej linii zasilania

#### P0036: Phase sequence monitoring / Monitoring sekwencji fazy

Silniki są wrażliwymi urządzeniami co do kolejności podłączania 3 faz linii zasilających prądu zmiennego. Jeśli jakkolwiek problem w kolejności zostanie wyrzuty, silnik nie jest już dłużej zasilany.

### 1.14.4 Inne ustawienia ochrony

#### P0044: Maximum allowed time of travel between floors / Maksymalny dopuszczalny czas jazdy pomiędzy przystankami

Ten parametr determinuje maksymalny okres czasu w którym silnik może pracować bez przejechania przez żadną strefę drzwi. Wymuszona przez normy dźwiękowe, wartość ta może być nastawiona najwyżej na 45 sekund.



Uwaga: W przypadku gdy odległość między dwoma strefami drzwi jest zbyt długa na pokonanie jej w 45 sekund, pomocniczy przełącznik magnetyczny i magnesy mogą być użyte. Patrz pomoc w wejściu funkcji „(TTR) Travel time reset”.

#### P0045: Mechanical brake monitoring / Monitoring hamulca mechanicznego

Każdy spadek lub zwolnienie działania hamulca jest weryfikowany przez mikro przełączniki hamulca, które znajdują się na hamulcu. Parametr ten jest używany do włączenia/wyłączenia monitorowania hamulca mechanicznego.

#### P0800: Mechanical brake-2 monitoring / Monitoring hamulca-2 mechanicznego

W niektórych maszynach są użyte dwa hamulce do utrzymania maszyny w warunkach stop. Parametr ten jest używany do włączenia/wyłączenia monitorowania drugiego hamulca mechanicznego.

#### P0788: APRE monitoring / Monitoring APRE

W niektórych zgodnych z EN81-1-A3) systemach UCM, regulator prędkości, który ma dodatkowe blokowanie mechanizmu, płyta APRE, która jest użyta do napędzania tego dodatkowego mechanizmu jest konieczna do użycia. Ten parametr jest użyty do włączenia / wyłączenia funkcji monitorowania płyty APRE, która jest wymagana dla zgodnych z UCM instalacji i weryfikuje czy płyta APRE i solenoid ogranicznika prędkości działa jak jest to oczekiwane.

#### P0804: Speed governor locking time / Czas blokowania ogranicznika prędkości

Płyta APRE jest używana do blokowania regulatora prędkości z dodatkowym mechanizmem blokowania. Jednakże, przy przybyciu na przystanek na piętra pewna zwłoka jest wymagana w celu zapewnienia że kabina jest kompletnie zatrzymana i regulator prędkości może być zablokowany bezpiecznie. Ta zwłoka również zależy od płyty APRE.

Ten parametr jest używany do definiowania minimalnej zwłoki dla funkcji monitorowania w ARCODE.

#### P0795: When safety chain (120) jest off / Kiedy obwód bezpieczeństwa (130) jest wyłączony

Obwód bezpieczeństwa 120 jest zawsze monitorowany przez ARCODE do wykrywania jakiegokolwiek problemu. Każda nieciągłość tego sygnału wymaga akcji która może być programowalna przez 2 opcja. Ten parametr jest używany to programowania zachowania w błędach obwodu bezpieczeństwa.

- Przywrócić operację kiedy 120 jest ponownie WŁĄCZONY: W tej opcji, operacja jest blokowana tak długo jak sygnał 120 jest uszkodzony. Kiedy sygnał 120 jest ponownie WŁĄCZONY wtedy działanie jest wywrócone.
- Blokuj dźwig: W tej opcji, działanie jest zablokowane. Nawet kiedy sygnał 120 powraca do stanu normalnego, działanie nie jest przywrócone. Wymagane jest zresetowanie cyklu zasilania przez operatora.

### 1.14.5 Ochrona kabiny i monitoring

#### P0797: Behavior when car top (IBC) disconnected / Zachowanie kiedy dach kabiny (IBC) jest odłączone

W systemie ARCODE, płyta IBC jest podłączona do jednostki głównej ARCODE przez sieć CANbus, która jest wykonana w kablu zwisowym. Każdy z problemów w komunikacji a płytą IBC powoduje brak funkcji szafy. Ten parametr jest używany do programowania zachowania przy problemie z komunikacją IBC. Dwie opcje są dostępne;

- Kontynuuje normalne działanie: System kontynuuje normalne działanie. Wezwania LOP są akceptowane.
- Tylko inspekcja: System kontynuuje pracę w trybie inspekcji. Wezwania LOP nie są akceptowane.

#### P0798: Behavior when car panel (CPC) disconnected / Zachowanie kiedy panel kabiny (CPC) jest odłączony

W systemie ARCODE, płyta CPC jest podłączona do jednostki głównej ARCODE przez sieć CANbus, która jest wykonana w kablu zwisowym i kablu połączeniowym CPC-IBC. Każdy z problemów w komunikacji a płytą IBC powoduje brak funkcji CPC. Ten parametr jest używany do programowania zachowania przy problemie z komunikacją CPC. Dwie opcje są dostępne;

- Kontynuuje normalne działanie: System kontynuuje normalne działanie. Wezwania LOP są akceptowane.
- Tylko inspekcja: System kontynuuje pracę w trybie inspekcji. Wezwania LOP nie są akceptowane.

#### P0799: Behavior when car light fuse is blown / Zachowanie kiedy bezpiecznik światła jest wystrzelony

W systemie ARCODE, prąd oświetlenia kabiny jest monitorowany i każdy problem z oświetleniem kabiny może być wykryty. Ten parametr jest używany do programowania zachowania przy problemach z oświetleniem kabiny. Dwie opcje są dostępne;

- Kontynuuje normalne działanie: System kontynuuje normalne działanie.
- Tylko inspekcja: System kontynuuje pracę w trybie inspekcji.

## 1.15 Ustawienia poziomu dostępu

#### P0436: Maintenance tech. Password / Hasło technika konserwującego

Ten parametr jest używany do ustawienia hasła dostępu technika konserwującego. Może to być 6 cyfr numeru.

#### P0437: Installer Password / Hasło instalatora

Ten parametr jest używany do ustawienia hasła dostępu technika konserwującego. Może to być 6 cyfr numeru.

## 1.16 Inne ustawienia

#### P0499: Car light off-delay / Zwłoka wyłączenia oświetlenia kabiny

Ten parametr ustawia limit czasu trwania, który jest użyty do zwłoki wyłączenia światła kabiny po każdej jeździe.

#### P0517: Limiters to be used in inspection / Ograniczniki do użycia w inspekcji

Ograniczniki dla trybu inspekcji są dostosowywane przez ten parametr. Dostępne są dwie opcje.

- sygnały 817/818
- sygnał INL

#### P0518: On inspection and recall limits / Ograniczenia w inspekcji i odwołaniu

Ten parametr jest używany do ustawienia zachowania kiedy wykryty jest ogranicznik w trybie inspekcji lub odwołania. Dźwig zatrzymuje się natychmiastowo, zatrzymuje się na poziomie następnej strefy drzwi lub kontynuuje jazdę (tylko odwołanie).

**P0529: Car fan automatic off-delay / Zwłoka automatycznego wyłączenia wentylatora**

Jeśli wentylator kabiny jest włączony, jest automatycznie wyłączany po określonym przez ten parametr czasie. Jeśli parametr jest ustawiony jako 0 wtedy funkcja automatycznego wyłączenia jest wyłączona. Parametr może być ustawiony od 0 to 600 sekund.

**P0713: Door behavior on error / Zachowanie dźwigu w błędzie**

Jeśli wystąpi jakikolwiek błąd w systemie i dźwig jest blokowany w nadszybiu, drzwi są podtrzymane jako zamknięte. Jeśli jest wzmagane otwieranie drzwi w strefach drzwi, może być to ustawione przez ten parametr.

## 1.17 Ewakuacja z zasilaniem awaryjnym

**P0712: Evacuation method / Metoda ewakuacji**

Ten parametr determinuje metodę ewakuacji. W systemie ARCODE, tylko ewakuacja z aktywnym napędzaniem jest wspierana.

**P0748: Backup power source voltage / Napięcie źródła zasilania awaryjnego**

Ten parametr określa napięcie źródła zasilania awaryjnego, które jest używane dla ewakuacji z aktywnym napędem.

60V DC, 72V DC lub 220V AC może być użyte jako napięcie dla ARCODE.

**P0389: UPS Power / Moc UPS**

Jeśli UPS jest dla ewakuacji z aktywnym napędem, jego poziom mocy musi być określony dla ARCODE. 5kW do 20kW może być ustawione przez ten parametr.

**P0390: Maximum speed on evacuation / Maksymalna prędkość przy ewakuacji**

Maksymalna prędkość ewakuacji jest ustawiana przez ten parametr. Mogą być wybrane wartości od 0,1m/s do 0,5 m/s.

**P0714: Evacuation target / Cel ewakuacji**

Ten parametr określa docelowe piętro dla ewakuacji. Dostępne są dwie opcje. Docelowym piętrem może być dowolne piętro lub najbliższe piętro które może być osiągnięte przy najniższym zapotrzebowaniu mocy.

**P0759: Delay for generator startup / Zwłoka dla rozruchu generatora**

Generatory nie są uruchamiane szybko. Czasami potrzeba 60sek na wygenerowanie wystarczającej mocy. Z tego powodu, jeśli generator jest używany jako źródło zasilania, wymagane jest odczekanie przed chwilę na rozruch generatora. Zwłoka ta jest dostrajana przez ten parametr.

**P0794: Relabeling speed**

## 1.18 Ewakuacja z zasilaniem awaryjnym

Pewne funkcje, które nie są wymagane dla normalnej pracy są zaimplementowane pod tą gałęzią dla użyci testu.

### 1.18.1 Przypadkowe wezwania kabinowe

Ten parametr włącza/wyłącza przypadkowe wezwania, które są używane do testów dźwigów do dużych obciążeń. Dźwig losowo ma jakieś wezwania i odpowiada na nie.

### 1.18.2 Narzędzia testów akceptacyjnych

Do testów odbiorczych limity przekroczenia prędkości mogą być zmienione, aby być pewnym co do zachowania dźwigu. Ten parametr włącza/wyłącza parametry „P0813: Overspeed error limit on preopening” / “Limit błędu przekroczenia prędkości przy dojeździe” i „P0814: Overspeed error limit on releveling” / “Limit błędu przekroczenia prędkości przy dojeździe”.

### **1.18.3 Limit błędu przekroczenia prędkości przy dojeździe**

Ten parametr ustawia limit błędu przekroczenia prędkości dla drzwi przy dojeździe. Akceptuje wartości od 0,01m/s do 0,8m/s.

### **1.18.4 Limit błędu przekroczenia prędkości przy poziomowaniu**

Ten parametr ustawia limit błędu przekroczenia prędkości dla drzwi poziomowaniu. Akceptuje wartości od 0,01m/s do 0,8m/s.

ARKELElektrik Elektronik Ticaret Ltd. Şti.  
Serifali Mah. Turker Cad. No:59, 34775 Umraniye/ISTANBUL/TURKIYE  
TEL: (+90 216) 540 67 24 - 25  
Fax: (+90 216) 540 67 26  
E-mail : [info@arkel.com.tr](mailto:info@arkel.com.tr)  
[www.arkel.com.tr](http://www.arkel.com.tr)