



1. İçindekiler	1
2. Parametreler	2
3. Özellikler ve Fiziksel Boyutlar	3
4. Rumuzlar	4
5. Menüler	5
6. P0 Genel Ayarlar	5
7. P1 Motor Ayarları	6
8. P2 Enkoder Ayarları	7
9. P3 Konel Hız Ayarları	8
10. P4 Öncelikli Hız Ayarları	8
11. P5 Çoklu Hız Ayarları	9
12. P6 Zaman Ayarları	9
13. P7 PID Ayarları	10
14. P8 Hata Kayıtları	12
15. P9 Hızlı Kurulum	12
16. Hata Listesi	13
17. Seyahat Ayarları	16
18. Kolay Kurulum	17

P0 GENEL AYARLAR		P5.9>ÇOKLU HIZ-8	0.000m/s
P0.0>LİSAN	TÜRKÇE	P5.10>ÇOKLU HIZ-9	0.000m/s
P0.1>EKİRAN AYDINLATMA	90.0%	P5.11>ÇOKLU HIZ-10	0.000m/s
P0.2>EKİRAN KONTRAST	82.0%	P5.12>ÇOKLU HIZ-11	0.000m/s
P0.3>KONTROL ŞEKLİ	PARALEL PORT	P5.13>ÇOKLU HIZ-12	0.000m/s
P0.4>PARALEL HIZ GİRİŞİ	KONEL HIZLARI	P5.14>ÇOKLU HIZ-13	0.000m/s
P0.5>KURTARMA VOLTAJİ	290V	P5.15>ÇOKLU HIZ-14	0.000m/s
P0.6>DÜŞÜK VOLTAJ SEVİYESİ	340V	P5.16>ÇOKLU HIZ-15	0.000m/s
P0.7>DÜŞÜK VOLTAJ ALGILAMA ZAMANI	1.000s	P5.17>KURTARMA HIZI	Hız Yok
P0.8>KURTARMA YÖNÜ	KOMUT YÖNÜNDE	P5.18>ÇEKİÇLEME	Hız Yok
P0.9>TOPLAM ÇALIŞMA	0 GÜN	P6 ZAMAN AYARLARI	
P0.10>TOPLAM SÜRÜŞ ZAMANI	0 GÜN	P6.0>ZAMAN GECİKMEŞİ	1.00sn
P0.11>ÇEKİÇLEME MODU	PASİF	P6.1>MANYETİKLENME ZAMANI	0.5sn
P0.12>FABRİKA AYARLAR	HAYIR	P6.2>HIZ GEÇİKMEŞİ	0.8sn
P0.13>FREN AC VOLTAJİ	650 V	P6.3>HIZLANMA BAŞLANGIÇ	1.50sn
P1 MOTOR AYARLARI		P6.4>HIZLANMA ZAMANI	2.20sn
P1.0>MOTOR KONTROL ŞEKLİ	SENKRON KONTROL	P6.5>HIZLANMA VARIS	1.30sn
P1.1>MOTOR GÜCÜ	5.5Kw	P6.6>YAVAŞLAMA BAŞLANGIÇ	0.30sn
P1.2>MOTOR AKIMI	12.3A	P6.7>YAVAŞLAMA ZAMANI	0.60sn
P1.3>MOTOR FREKANSI	26.53Hz	P6.8>YAVAŞLAMA VARIŞ	0.30sn
P1.4>MOTOR DEVRİ	159rpm	P6.9>AKIM YAVAŞ AZALMA	0.00sn
P1.5>MOTOR VOLTAJİ	360V	P6.10>KONTAKTÖR GEÇİKMEŞİ	0.5sn
P1.6>KUTUP SAYISI	20P	P7 PID AYARLARI	
P1.7>MOTOR KAYMA FRENKANSI	1.40Hz	P7.0>AKIM KP	0.70
P1.8>MOTOR ÇALIŞMA YÖNÜ	TERS YÖN	P7.1>AKIM KI	0.50
P1.9>MOTOR YÜKSÜZ AKIMI	32.00%	P7.2>AKIM KD	0.00
P2 ENKODER AYARLARI		P7.3>SIFIR HIZ KP	50.00
P2.0>ENKODER TİPİ	ENDAT ENKODER	P7.4>SIFIR HIZ KI	60.00
P2.1>ENKODER PALS SAYISI	2048prrr	P7.5>SIFIR HIZ KD	0.25
P2.2>ENKODER OFFSET AÇISI	0.0°	P7.6>DÜŞÜK HIZ KP	35.00
P2.3>ENKODER FİLTRELEME ZAMANI	0ms	P7.7>DÜŞÜK HIZ KI	15.00
P2.4>ENKODER YÖNÜ	Düz Yön	P7.8>DÜŞÜK HIZ KD	0.25
P2.5>ENKODER HATA ORANI	20%	P7.9>ORTA HIZ KP	60.00
P2.5>ENKODER TANITMA	Pasif	P7.10>ORTA HIZ KI	12.50
P3 KONEL HIZLARI		P7.11>ORTA HIZ KD	0.10
P3.0>KABİN HIZI	1.000m/s	P7.12>YÜKSEK HIZ KP	70.00
P3.1>YANAŞMA HIZI	0.080m/s	P7.13>YÜKSEK HIZ KI	2.50
P3.2>SEVİYELEME HIZI	0.025m/s	P7.14>YÜKSEK HIZ KD	0.05
P3.3>REVİZYON HIZI	0.200m/s	P7.15>DÜŞÜK HIZ ANAHTARLAMA FREKANSI	1.0%
P3.4>ARA HIZ	0.800m/s	P7.16>YÜKSEK HIZ ANAHTARLAMA FREKANSI	60.0%
P3.5>YÜKSEK HIZ	1.000m/s	P7.17>TAŞIYICI FREKANS	8.000Khz
P3.6>KURTARMA HIZI	0.050m/s	P7.18>DÜŞÜK HIZ AKIM SINIRI	100.0%
P3.7>ÇEKİÇLEME HIZI	0.050m/s	P7.19>DÜŞÜK HIZ AŞIRI AKIM ALGILAMA ZAMANI	10.0sn
P4 ÖNCELİKLİ HIZLAR		P7.20>YÜKSEK HIZ AKIM SINIRI	120.0%
P4.0>KABİN HIZLARI	1.000m/s	P7.21>YÜKSEK HIZ ASIRI AKIM ALGILAMA ZAMANI	10.0sn
P4.1>SADECE YÖN VARKEN	0.000m/s	P7.22>SIFIR HIZ ALGILAMA FREKANSI	0.50Hz
P4.2>V0 HIZI	0.025m/s	P7.23>MAKSİMUM TORK	150%
P4.3>V1 HIZI	0.080m/s	P8 HATA KAYITLARI	
P4.4>V2 HIZI	0.200m/s	P8.0>OTOMATİK RESET ZAMANI	3.0sn
P4.5>V3 HIZI	1.000m/s	P8.1>OTOMATİK RESET SAYISI	10
P4.6>V2+V3 HIZI	0.500m/s	P8.2>HATALARI SİL?	PASİF
P4.7>KURTARDAM HIZI	0.050m/s	P8.3>HATA KAYDI-1	
P4.8>ÇEKİÇLEME HIZI	0.050m/s	P8.4>HATA KAYDI-2	
P5 ÇOKLU HIZLAR		P9 HIZLI KURULUM	
P5.0>KABİN HIZI	1.000m/s	P9.0>MOTOR KONTROL	SENKRON KONTROL
P5.1>SADECE YÖN VARKEN	Hız Yok	P9.1>MOTOR GÜCÜ	5.50Kw
P5.2>ÇOKLU HIZ-1	0.000m/s	P9.2>MOTOR AKIMI	12.3A
P5.3>ÇOKLU HIZ-2	0.000m/s	P9.3>MOTOR FREKANSI	26.53Hz
P5.4>ÇOKLU HIZ-3	0.000m/s	P9.4>MOTOR DEVRİ	159rpm
P5.5>ÇOKLU HIZ-4	0.000m/s	P9.5>MOTOR VOLTAJİ	360V
P5.6>ÇOKLU HIZ-5	0.000m/s	P9.6>KUTUP SAYISI	20p
P5.7>ÇOKLU HIZ-6	0.000m/s	P9.7>ENKODER TİPİ	ENDAT ENKODER
P5.8>ÇOKLU HIZ-7	0.000m/s	P9.8>KABİN HIZI	1.000m/s

Boyut(En*Boyut*Yükseklik mm)	170*300*170
Çalışma Sıcaklığı	-20 ± 60 °C
Koruma Sınıfı	IP20
Nem	%95
Şebeke Kontrol Girişi	3 X 380VAC, 50Hz, N

ÜRÜN ÖZELLİKLERİ

SO Fonksiyonu ile 2 kontaktör pano tasarımı
Senkron ve Asenkron makinalarla çalışabilme
Endat, SinCos enkoder desteği
Açık ve Kapalı çevrim çalışma
7. Nesil Fuji IGBT yarı iletken teknolojisi
Kolay kurulum menüsü
Frenden kurtarma özelliği
5 Akü 60 volt ile kurtarma yapabilme

! UYARILAR

Bu belgede belirtilenlerin dışında kontrol ve ayar yapılması elektriksel ve mekanik tehlikelere yol açabilir.

Revo Drive asansör hız kontrol cihazını kullanırken talimatlara uyunuz.

Aldığınız Revo Drive ürünün hasar almış bir kısmı var ise o ürünü kullanmayınız! Sıvı teması olan ürünleri teslim almayınız ve kurulum yapmayınız.

Sipariş edilen ürün ile gelen ürünün güç ve voltaj değerlerini karşılaştırınız. Uygun değilse Firma ile irtibata geçiniz.

Ürünün garantisi fabrikadan çıkış tarihinden başlar. Garanti süresi bitmiş ürünler uygun bir ücrete tamir edilir. Garanti süresi içinde cihazın kullanımı yada nakliye kaynaklı hasarlarda uygun ücrete tamiri yapılır.

! Yangına sebebiyet verebilecek ortamlarda sürücüyü kullanmayınız. Yanıcı gazlı ortamda, içinde yanıcı madde bulunan tutturma parçalarında kullanmayınız.

! Revo Drive'ı yanıcı ve sulu maddelerden ve ortamdan uzak tutunuz.

! Cihazın içine manyetik ve iletken malzeme düşürmeyiniz. Yangına ve patlamaya neden olabilir.

! Kablo bağlantısı yapılırken elektriğin kapalı olduğundan emin olunuz. Topraklama bağlantısının yapılmış olduğundan emin olunuz.

REVO DRIVE POWER KARTI RUMUZZLARI

BR-	Frenleme direnç bağlantısı
BR+	Frenleme direnç bağlantısı
R	Faz 380VAC şebeke beslemesi
S	Faz 380VAC şebeke beslemesi
T	Faz 380VAC şebeke beslemesi
PE	Faz 380VAC şebeke beslemesi
UPS	Kurtaran besleme girişi 60 VDC veya 220 VAC
UPS	Kurtaran besleme girişi 60 VDC veya 220 VAC
U	U Motor faz bağlantısı
V	V Motor faz bağlantısı
W	W Motor faz bağlantısı

REVO DRIVE CPU KARTI RUMUZZLARI

100	24 Vdc besleme girişi
1000	0 Vdc besleme girişi
GND	Enkoder simülasyon ortağı
QA	Enkoder simülasyon çıkışı A kanalı
QB	Enkoder simülasyon çıkışı B kanalı
PE	Enkoder topağı
GND	Enkoder besleme 0 Vdc
12V	Enkoder besleme 12Vdc
A	Enkoder A kanalı pals girişi
B	Enkoder B kanalı pals girişi
PFA	Kutup köprüleme kontağı COM
PFB	Kutup köprüleme kontağı normalde açık (NO)
HZA	Sürücü hata kontağı COM
HZB	Sürücü hata kontağı normalde açık (NO)
FRA	Fren kontağı çıkışı
FRB	Fren kontağı çıkışı
SO A1	SO fonksiyonu girişi
SO A2	SO fonksiyonu girişi
RS+	Seri haberleşme uçları
RS-	Seri haberleşme uçları
CM	Dijital hız sinyalleri ortağı
UP	Yukarı yön bilgi girişi
DW	Aşağı yön bilgisi irişi
V0	P:3.1 Yanaşma Hızı /P:4.2 V0 HIZI
V1	P:3.2 Seviyeleme Hızı /P:4.3 V1 HIZI
V2	P:3.3 Revizyon Hızı /P:4.4 V2 HIZI
V3	P:3.5 Yüksek Hız /P:4.5 V3 HIZI
F1	Çok fonksiyonlu giriş Fren1/Enable
F2	Çok fonksiyonlu giriş Fren2/Enable

REVO DRIVE ENDAT KARTI RUMUZZLARI

0 V	Enkoder besleme ortağı 0 Volt
+5V	Enkoder besleme ortağı 5 VDC
PE	Enkoder kablosu toplama bağlantısı
D+	Enkoder DATA
D-	Enkoder DATA
C+	Enkoder CLOCK
C-	Enkoder CLOCK
A+	Enkoder A kanalı sinyal girişi
A-	Enkoder B kanalı sinyal girişi
B+	Enkoder B kanalı sinyal girişi
B-	Enkoder B kanalı sinyal girişi

REVO DRIVE SINCOS KARTI RUMUZZLARI

0 V	Enkoder besleme ortağı 0 Volt
+5V	Enkoder besleme ortağı 5 VDC
PE	Enkoder kablosu toplama bağlantısı
R-	Enkoder R yada Z
R+	Enkoder R yada Z
D-	Enkoder DATA
D+	Enkoder DATA
C-	Enkoder CLOCK
C+	Enkoder CLOCK
B-	Enkoder B kanalı sinyal girişi
B+	Enkoder B kanalı sinyal girişi
A-	Enkoder A kanalı sinyal girişi
A+	Enkoder B kanalı sinyal girişi

ÇOKLU HIZ GİRİŞLERİ				ÇOKLU HIZLAR
V0	V1	V2	V3	HIZ GİRİŞLERİ
0	0	0	0	Hız yok
0	0	0	1	Çoklu Hız 1
0	0	1	0	Çoklu Hız 2
0	0	1	1	Çoklu Hız 3
0	1	0	0	Çoklu Hız 4
0	1	0	1	Çoklu Hız 5
0	1	1	0	Çoklu Hız 6
0	1	1	1	Çoklu Hız 7
1	0	0	0	Çoklu Hız 8
1	0	0	1	Çoklu Hız 9
1	0	1	0	Çoklu Hız 10
1	0	1	1	Çoklu Hız 11
1	1	0	0	Çoklu Hız 12
1	1	0	1	Çoklu Hız 13
1	1	1	0	Çoklu Hız 14
1	1	1	1	Çoklu Hız 15

AÇILIŞ EKRANI

Konec Driver
Ver 1.0

Sistem ilk enerjilendiğinde sürücünün LCD ekranına ilk olarak açılış ekranı gelir. Yazılım versiyonunu bu ekrandan öğrenebilirsiniz.

ÇALIŞMA EKRANI

HAZIR
0.00m/sn 0.00A

Normal çalışma modunda sürücünün çalışma durumunu bu ekrandan takip edebilirsiniz. "0.00m/sn" cihazın o anki hızını gösterir. "0.00A" cihazın o anki çektiği akımı size gösterir.

DC BARA
24Vdc

Dc barada bulunan voltajı bu ekrandan takip edebilirsiniz.

MOTOR ÇIKIŞ VOLT
280.9Vac

Normal çalışmada sürücünün motorun çalışması için verdiği voltajı bu ekrandan takip edebilirsiniz.

ÇIKIŞ TORKU
20.1%

Normal çalışmada sürücünün motorun çalışması için verdiği torku bu ekrandan takip edebilirsiniz.

HEDEF&ÇIKIŞ(RPM)
50.0rpm 49.0rpm

Normal çalışmada sürücünün motorun çalışması için hedeflediği dönüş hızı ile çıkışta olan dönüş hızının karşılaştırıldığı ekrandır.

HEDEF&ÇIKIŞ(HZ)
50.0Hz 49.0Hz

Normal çalışmada sürücünün motorun çalışması için hedeflediği frekans ile çıkışta olan frekansın karşılaştırıldığı ekrandır.

ENKODER AÇISI
12.4°

Normal çalışmada enkoderin bulunduğu açıyı gösteren ekrandır. Enkoderin çalışmasını ve bağlantısının doğrulunu bu ekranı yorumlayarak yapabilirsiniz. Enkoder açısı 0 dereceden 360 dereceye doğru artıyor ise asansör yukarı yönde hareket ediyordur. Enkoder açısı 360 derecen 0 dereceye doğru ise asansör aşağı yönde hareket ediyordur.

GİRİŞ&ÇIKIŞ
1.....7. EP 123

Normal çalışmada giriş ve çıkışların aktif mi pasif mi olduğunun takip edildiği ekrandır. "." var ise giriş yada çıkış pasif demektir. "." yerine sayı yada karakter ver ise o giriş yada çıkış aktif demektir. 1,2,3,4,5,6,7,8 sayıları sırayla CPU klemens rumuzlarındaki UP, DW, V0, V1, V2, V3, F1, F2 girişlerini sembolize ediyor. EP CPU daki SO girişine 220 Volt enerjinin geldiğini gösteriyor. CPU daki röle çıkışları 1-PF, 2-HZ, 3-FR olarak gösterilmiştir.

SEBEKE DURUMU
BATTERY 18 VdcRevo Drive besleme durumunu gösteren ekrandır. Normal çalışmada **NORMAL** yazar. Kurtarma modu aktif olunca **BATTERY** yazar. Cihazın besleme durumunu burdan gözleyebilirsiniz.SICAKLIK
0.000m/s 20.0°

Revo Drive çalışma durumunda IGBT sıcaklığını buradan görebilirsiniz. Ayrıca cihazın hızını da görebilirsiniz.

MENÜYE GİRİŞ/ÇIKIŞ

GENEL AYARLAR

REVO DRIVE menülerine giriş yapmak için enter **ENT** tuşuna bir kez basınız. Yukarı ve aşağı yön okları ile ana menüler arasında geçiş yapabilirsiniz. Seçtiğiniz ana menüye girmek için enter tuşuna bir kez daha basınız ve özel menüye giriniz. Parametrelerde değişiklik yapmak için sağ ve sol yön okları ile karakter değiştirip yukarı ve aşağı oklarla karakterin değerini değiştirebilirsiniz. Enter tuşuna bir kez basarak ayarları kayıt edebilirsiniz. ESC tuşuna bir kez basarak bir önceki menüye dönebilirsiniz.

P0 GENEL AYARLAR

P0.0>LİSAN
TURKCE

Revo Drive kullanıcı ara yüz dil tercihinin yapıldığı parametredir. Tanımlı olarak “ Türkçe” dili gelir. Diğer dil seçeneği “English” İngilizce’dir.

P0.1>EKİRAN AYDI
80.0%

Revo Drive kullanıcı ara yüzünün ekran parlaklığının ayarlandığı menüdür. Yüzde değer azalınca ekran parlaklığı aynı oranda azalır.

P0.2>EKİRAN KONT
82.0%

Revo Drive ekran karakter kontrastının yüzde oranla belirlendiği menüdür. Yüzde değer azalınca kontrast da aynı oranda azalır.

P0.3>KONTROL SEK
Paralel Port

Revo Drive komut girişlerinin yönetildiği parametredir.
*> Paralel Kontrol / Revo Drive’ın kontrolü klemenslere bağlanan girişlerle yapılır.
*> DCP-4 Kontrol / Revo Drive’ın kontrolü DCP-4 haberleşme üzerinden yapılır. Aktif değil.

P0.4>PARALEL HIZ
Konel Hızları

Revo Drive hız parametreleri bu menüden seçilir. Hız giriş seçimine göre girişleri cihaz yorumlar.
*> Konel Hızları / Paralel girişler Konel Hızlara göre ayarlanır.(P3 Konel Hızları aktif olur).
*> Öncelikli Hızlar / Paralel girişler Öncelikli Hızlara göre ayarlanır.(P4 Öncelikli Hızlar aktif olur).
*> Çoklu Hız Girişi / Paralel girişler Çoklu Hızlara göre ayarlanır.(P5 Çoklu Hızlar aktif olur).

P0.5>KURTARMA VO
290V

Revo Drive kurtarmada kullanacağı voltajı bu menüden seçeriz.
*> 0....290V arasında değişir.

P0.6>DUSUK VOLTA
340V

Revo Drive düşük voltaj hatası vermesini istediğimiz voltajı seçeriz.
*> 0....500 Volt.

P0.7>DUSUK VOLTA
1.000s

Düşük Voltaj hatasına geçmeden önce kaç saniye bekleyeceği seçilir.
*> 0....2 saniye.

P0.8>KURTARMA YO
Komut Yonunde

Kurtarma modunda asansörün hangi yöne gideceği seçilir.
*> Komut yönün de kontrol kartından gelen komut yönünde hareket eder.
*> Otomatik Yön daha az yükün olduğu yönde kurtarma yapar.

P0.9>TOPLAM CALI
3219un

Revo Drive aktif çalışma saatini gösterir. Bu sürece driver aktif çalışmış demektir.

P0.10>TOPLAM SUR
1239un

Revo Drive toplam sürüş zamanı görünür.

P0.11>CEKICLEME
Pasif

Asansör kabini frene girdiği zaman sürücünden asansör kabinini frenden kurtarmak istersek bu parametre aktif edilir. Parametre aktif edildiğinde kabinin frene oturduğu yerin konuma ters olarak yön tuşuna basılır. Uygulanan yön doğrultusunda sürücü kabini hareket ettirmek için motora darbe akımlar gönderir. Bu akımlar sayesinde motor kabini çekileyere frenden kurtarır. Eğer ters yönde komut uygulanmaz ise kabin hareket etmez.

P0.12>FABRIKA AY
Pasif

Revo Drive değiştirilen parametrelerinin fabrika ayarlarına dönmesini sağlayan parametredir. Parametre aktif edilince fabrika ayarlarına dönülür ve P0.12 parametresi tekrar pasif olur.

P0.13>FREN AC VO
650V

Asansör motorunun fren ayarı için gerekli parametredir. Aktif değildir. Fren ile ilgili ses gelme durumlarında Konel Arge firması tarafından değiştirilebilir.

P0.14>OZEL PARAM
0

Motor Tanıma parametresi aktif edildiğinde sürücü asansör motorunu tanıma moduna geçer. Sürücü Ekranında Motor Tanıma yazar .Revizyon moduda iken aktif ediniz. El terminalinden yukarı yada aşağı yön butonuna basılı tutunuz.Motor Tanıma işlemi bitince Motor Freni acilip yön almaya başlar.

P0.15>PF ÇIKIŞ K
MOTOR KONTAKTORU

Motor kontaktörünü sürücüden kontrol etmek için aktif edilir. PF röle çıkışlarının Motor kontaktörüne bağlanması gerekir.

P1 MOTOR AYARLARI

P1.0>MOTOR KONTROL
Kapalı Çevrim

Revo Drive ve enkoder arasındaki bağlantı seçilir.
 *> Açık çevrim (Asenkron) / Revo Drive ve enkoder arasında geri besleme yoktur.
 *> Senkron kapalı çevrim / Revo Driver ve enkoder arasındaki bağlantı senkron motor için.
 *> Asenkron kapalı çevrim / Revo Driver ve enkoder arasındaki bağlantı asenkron motor için.

P1.1>MOTOR GÜÇÜ
5.5Kw

Asansör tahrik motorunun gücü kW cinsinden girilir. Değer motor etiketinden okunabilir.
 *> 7,5kW

P1.2>MOTOR AKIMI
13.0A

Asansör tahrik motorunun nominal akım değeri girilir. Değer motor etiketinden okunabilir.
 *> 13.0A

P1.3>MOTOR FREKANS
50.00Hz

Asansör tahrik motorunun frekans değeri girilir. Değer motor etiketinden okunabilir.
 *> 50.00Hz.

P1.4>MOTOR DEVİR
1380rpm

Asansör tahrik motorunun devir sayısıdır. Değer motor etiketinden okunabilir. Bazı motor etiketlerinde Devir sayısı, d/d(devir/dakika) yerine RPM olarak yazılmış olabilir.
 *> 1380rpm

P1.5>MOTOR VOLTAJI
380V

Asansör tahrik motorunun çalışma voltajı girilir. Değer motor etiketinden okunabilir.
 *> 380V

P1.6>KUTUP SAYISI
4P

Asansör tahrik motorunun kutup sayısı (pole) girilir. Eğer motor etiketinde kutup sayısı yoksa;
 $\text{Kutup sayısı} = (120 \times f) / d$ (kutup sayısı = $120 \times (\text{çalışma frekansı}) / (\text{devir/dk(rpm)})$)

P1.7>MOTOR KAYMA
4.00Hz

Asansör tahrik motorunun ilk hareketten önce açacağı mekanik frenin dengesiz yükten dolayı oluşturaçağı kaymayı önlemek için girilen frekans değeridir.
 *> 4.00Hz

P1.8>MOTOR ÇALIŞMA
Düz Yön

Asansör tahrik motorunun çalışma yönünün ayarlandığı parametredir. U V W kablo uçlarını değiştirmeden motor yönünü ayarlayabilirsiniz.
 *> Düz Yön.
 *> Ters Yön.

P1.9>MOTOR YÜKSÜ
32.00%

Asansör tahrik motorunun yüksüz çalışmada çektiği akım değerinin, nominal (In) akıma olan oranıdır. Değer yükseltilir ise motor fazla akım çekip çabuk ısınabilir. Değer düşük girilirse asansör sarsıntılı kalkış yapabilir veya hiç kalkış yapmayabilir.(Senkron motorda işlevsizdir.)

P2 ENKODER AYARLARI

P2.0>ENKODER TİP
Artırımlı Enkoder

Asansör tahrik motoruna geri besleme için bağlı olan enkoderin Revo Drive'a tanıtılması.
 *> Artırımlı Enkoder
 *> SinCos Enkoder
 *> Endat Enkoder

P2.1>ENKODER PALS
1024 ppr

Enkoderin Pals değeri girilir. Enkoderin Etiketinden okunabilir.
 *> 1024 ppr

P2.2>ENKODER OFF
0.00

Senkron asansör tahrik motoru ile enkoder arasında olan açı girilir. Motor Tanıma (AutoTuning) işleminde otomatik olarak ölçülür.
 *> 0.00 / Motor offseti ile enkoder offseti arasındaki açı farkı.

P2.3>ENKODER FİLTRE
5ms

Enkoder Sinyalinin daha sağlıklı okunması için uygulanması gereken filtre süresi girilir.
 *> 5ms

P2.4>ENKODER YON
Düz Yön

Asansör motorunun tahrik yönü ile enkoderin okuma yönü aynı değil ise buradan düzeltilir.
*> Düz Yön
*> Ters Yön

P2.5>ENKODER HAT
20%

Enkoder hata oranı girilir.

P2.6>ENKODER TAN
Pasif

Enkoder tanıma bu parametreden aktif edilir.

P3 KONEK HIZLARI

(Konek kumanda kartları kullanılan panolarda seçilir. Genel ayarlardan **P0.4** parametresinden seçilir.)

P3.0>KABIN HIZI
1.000m/s

Asansör kabinin hareket hızı girilir.
*> 1.000 m/sn maksimum 2.500m/sn girilebilir.

P3.1>YANASMA HIZ
0.080m/sn

Asansör kabinin kat durağa yanaşma hızı girilir.
*> 0.080m/sn

P3.2>SEVİYELEME
0.025m/sn

Asansör kabinine seviyeleme komutunda uygulayacak hız girilir.
*> 0.025m/sn

P3.3>REVİZYON HI
0.200m/sn

Asansör kabinine revizyon komutunda uygulayacak hız girilir.
*> 0.200m/sn

P3.4>ARA HIZ
0.800m/sn

Asansör kabinine ara hız komutunda uygulayacak hız girilir.
*> 0.800m/sn

P3.5>YÜKSEK HIZ
1.000m/sn

Asansör kabinine yüksek hız komutunda uygulayacak hız girilir.
*> 1.000m/sn

P3.6>KURTARMA HI
0.050m/sn

Asansör kabinine kurtarma modunda uygulayacak hız girilir.
*> 0.050m/sn

P3.7>ÇEKİCLEME H
0.050m/sn

Asansör kabinine çekiçleme modunda uygulayacak hız girilir.
*> 0.050m/sn

P4 ÖNCELİKLİ KONEK HIZLARI

(Konek kumanda kartları dışında kullanılan kumanda kartları panolarında seçilir. Genel ayarlardan **P0.4** parametresinden seçilir.)

P4.0>KABIN HIZI
1.000m/s

Asansör kabinin hareket hızı girilir.
*> 1.000 m/sn maksimum 2.500m/sn girilebilir.

P4.1>SADECE YON
0.000m/s

Asansör kabinine sadece yön komutunda uygulayacak hız seçilir.
*> V0, V1, V2, V3, V2+V3 hızlarını seçebilirsiniz.

P4.2>V0 HIZI
0.025m/s

Revo Drive'ın V0 komut girişi aktif olduğunda asansör kabinine uygulanacak hız girilir.
Yanaşma hızını V0 girebilirsiniz.
*> 0.025m/sn

P4.3>V1 HIZI
0.080m/s

Revo Drive'in V1 komut girişi aktif edildiğinde asansör kabinine uygulanacak hız girilir. V1 hızına seviyeleme hızını giriniz. V1 aktif olunca V0 komutu aktif olsa bile geçersiz olur.
*> 0.080m/sn

P4.4>V2 HIZI
0.200m/s

Revo Drive'in V2 komut girişi aktif edildiğinde asansör kabinine uygulanacak hız girilir. V2 hızına revizyon hızını giriniz. V2 aktif olunca V0 ve V1 komutları aktif olsa bile geçersiz olur.
*> 0.200m/sn

P4.5>V3 HIZI
1.000m/s

Revo Drive'in V3 komut girişi aktif edildiğinde asansör kabinine uygulanacak hız girilir. V3 hızına yüksek hızını girebilirsiniz. V3 aktif olunca V0 ,V1 ve V2 komutları aktif olsa bile geçersiz olur.
*> 0.200m/sn

P4.6>V2+V3 HIZI
0.500m/s

Revo Drive'in V2+V3 komut girişi aktif edildiğinde asansör kabinine ara hızda uygulanacak hız girilir. V2+V3 hızı aktif olunca V0 ve V1komutları aktif olsa bile geçersiz olur.
*> 0.200m/sn

P4.7>KURTARMA HI
0.050m/s

Asansör kabinine kurtarma modunda uygulayacak hız girilir.
*>0.060m/sn

P4.8>ÇEKİCLEME H
0.050m/s

Asansör kabinine çekiçleme modunda uygulayacak hız girilir.
*> 0.050m/sn

P5 ÇOKLU HIZ AYARLARI

(Çoklu Hız çıkışı veren kartları kullanılan panolarda seçilir. Genel ayarlardan **P0.4** parametresinden seçilir.)

P5.0>KABIN HIZI
1.000m/s

Asansör kabinine uygulanacak maksimum hız girilir.
*>0.1000m/sn

P5.1>SADECE YON
Hız YOK

Asansör kabinine sadece yön girişi uygulandığında seçilecek giriş girilir.
*>Hız yok
*>Çk-Hız 1 , 2 15 / Çoklu hızlardan da seçim yapılabilir.

P5.2>ÇOKLU HIZ_1
0.000m/sn

P5 hız ayarlarında V0 , V1 , V2 ve V3 hız girişlerinin nasıl yorumlanacağı bu parametrelerden seçilir. P5.2 ile P5.17 arasına binary sisteme göre hızlar atanır.

ÇOKLU HIZ GİRİŞLERİ				ÇOKLU HIZLAR
V0	V1	V2	V3	HIZ GİRİŞLERİ
0	0	0	0	Hız yok
0	0	0	1	Çoklu Hız 1
0	0	1	0	Çoklu Hız 2
0	0	1	1	Çoklu Hız 3
0	1	0	0	Çoklu Hız 4
0	1	0	1	Çoklu Hız 5
0	1	1	0	Çoklu Hız 6
0	1	1	1	Çoklu Hız 7
1	0	0	0	Çoklu Hız 8
1	0	0	1	Çoklu Hız 9
1	0	1	0	Çoklu Hız 10
1	0	1	1	Çoklu Hız 11
1	1	0	0	Çoklu Hız 12
1	1	0	1	Çoklu Hız 13
1	1	1	0	Çoklu Hız 14
1	1	1	1	Çoklu Hız 15

P5.17>KURTARMA H
Hiz Yok

Asansör kabinine kurtarma modunda uygulayacak hız girilir.
*>0.060m/sn

P5.18>CEKICLEME
Hiz Yok

Asansör kabinine çekikleme modunda uygulayacak hız girilir.
*> 0.050m/sn

P6 ZAMAN AYARLARI

P6.0>YON GECIKME
1.00sn

PFA ve PFB rölelerinin frenden sonra kaç saniye açık kalaçağı girilir.
*> 1.00sn

P6.1>MANYETIKLEN
0.5sn

Revo Drive'in asansör tahrik motoruna komut verdiğiğinde manyetiklenme zaman geçikmesi girilir.
*> 0.5sn

P6.2>HIZ GECIKME
0.8sn

Revo Drive'in hız komutlarını alırken yaşadığı gecikme süresi girilir.
*> 0.8sn

P6.3>HIZLANMA BA
1.50sn

Revo Drive'in hızlanmaya başlama süresi girilir.
*> 1.50sn

P6.4>HIZLANMA ZA
2.20sn

Revo Drive'in hızlanma süresi girilir.
*> 2.70sn

P6.5>HIZLANMA VA
1.30sn

Revo Drive'in hızlanmaya varış süresi girilir.
*> 1.30sn

P6.6>YAVUASLAMA B
1.30sn

Revo Drive'in yavaşlamaya başlama süresi girilir.
*> 1.30sn

P6.7>YAVUASLAMA Z
1.60sn

Revo Drive'in yavaşlama süresi girilir.
*> 1.60sn

P6.8>YAVUASLAMA U
1.30sn

Revo Drive'in yavaşlamaya varış süresi girilir.
*> 1.30sn

P6.9>AKIM YAVUASL
0.00sn

Revo Drive'in akım azalma süresi girilir.
*> 1.40sn

P6.10>KONTAKTOR
0.50sn

Pano kontaktörlerinin geçikme süresi girilir.
*> 0.50sn

P7 PID AYARLARI

P7.0>AKIM KP 1.40	Revo Drive'in PID akım kp değeri girilir. *> 1.40
P7.1>AKIM KI 1.00	Revo Drive'in PID akım ki değeri girilir. *> 1.00
P7.2>AKIM KD 0.00	Revo Drive'in PID akım kd değeri girilir. *> 0.00
P7.3>SIFIR HIZ K 100.00	Revo Drive'in PID sıfır hız kp değeri girilir. *> 100.00
P7.4>SIFIR HIZ K 120.00	Revo Drive'in PID sıfır hız ki değeri girilir. *> 120.00
P7.5>SIFIR HIZ K 0.50	Revo Drive'in PID sıfır hız kd değeri girilir. *> 0.50
P7.6>DUSUK HIZ K 70.00	Revo Drive'in PID düşük hız kp değeri girilir. *> 70.00
P7.7>DUSUK HIZ K 30.00	Revo Drive'in PID düşük hız ki değeri girilir. *> 30.00
P7.8>DUSUK HIZ K 0.50	Revo Drive'in PID düşük hız kd değeri girilir. *> 0.50
P7.9>ORTA HIZ KP 120.00	Revo Drive'in PID orta hız kp değeri girilir. *> 120.00
P7.10>ORTA HIZ K 25.00	Revo Drive'in PID orta hız ki değeri girilir. *> 25.00
P7.11>ORTA HIZ K 0.20	Revo Drive'in PID orta hız kd değeri girilir. *> 0.20
P7.12>YUKSEK HIZ 140.00	Revo Drive'in PID yüksek hız kp değeri girilir. *> 0.20
P7.13>YUKSEK HIZ 5.00	Revo Drive'in PID yüksek hız ki değeri girilir. *> 5.00
P7.14>YUKSEK HIZ 0.10	Revo Drive'in PID yüksek hız kd değeri girilir. *> 0.10

P7.15>DUSUK HIZ
1.0%

Revo Drive'in PID düşük hız anahtarlama oranı girilir.
*> %1,0

P7.16>YUKSEK HIZ
60.0%

Revo Drive'in PID yüksek hız anahtarlama oranı girilir.
*> %60,0

P7.17>TASIYICI F
8.000Hz

Revo Drive'in PID taşıyıcı frekansı girilir.
*> 8.000Hz

P7.18>DUSUK HIZ
100.0%

Revo Drive'in PID düşük ve yüksek akım arasında olması gereken fark girilir.
*> 100.0%

P7.19>DUSUK HIZ
10.0sn

Revo Drive'in PID düşük hızda aşırı akım algılama süresi girilir.
*> 10.0sn

P7.20>YUKSEK HIZ
120.0%

Revo Drive'in PID yüksek hız akım sınırı girilir.
*> 120.0%

P7.21>YUKSEK HIZ
10.0sn

Revo Drive'in PID yüksek hız aşırı akım algılama sınırı girilir.
*> 10.0sn

P7.22>SIFIR HIZ
0.20Hz

Revo Drive'in PID sıfır hız algılama frekansı girilir.
*> 0.20Hz

P7.23>MAKSIMUM T
150%

Revo Drive'in PID maksimum uygulanacak tork oranı girilir.
*> 150%

P8 HATA KAYITLARI

P8.0>OTOMATİK RE
3.0sn

Revo Drive'in hataya düştüğünde resetleme zamanı girilir.
*> 3.0sn

P8.1>OTOMATİK RE
100

Revo Drive otomatik resetlemeyi sayar. Bu sayı girilen değere ulaştığında otomatik resetlemeden çıkar. bakım firmasının müdahalesini beklediği sayı girilir.
*> 100 / 100 hatadan sonra otomatik resetleme devre dışı kalır. panoya müdahale gerekir.

P8.2>HATALARI SI
Pasif

Revo Drive'in ve asansörün hataları kontrol edilince hata kayıtları EVET seçilerek silinir.
*> Hayır
*> Evet / evet seçilince hataları siler ve otomatik olarak hayır komutu gelir.

P8.3>HATA KAYDI-
Hata tanımı

Revo Driver verdiği hataların listelendiği ekrandır.P8.3 ile P8.22 arasında listelenir.

P9 HIZLI KURULUM

P9.0>MOTOR KONTR
Kapalı Çevrim

Revo Drive ve enkoder arasındaki bağlantı seçilir.
*> Açık Çevrim (Asenkron) / Revo Drive ve enkoder arasında geri besleme yoktur.
*> Senkron kapalı çevrim / Revo Driver ve enkoder arasındaki bağlantı senkron motor için.
*> Asenkron kapalı çevrim / Revo Driver ve enkoder arasındaki bağlantı Asenkron motor için.

P9.0>MOTOR GUCU
5.5kW

Asansör tahrik motorunun gücü kW cinsinden girilir. Değer motor etiketinden okunabilir.
*> 5.5kW

P9.2>MOTOR AKIMI
13.0A

Asansör tahrik motorunun akım değeri girilir. Değer motor etiketinden okunabilir.
*> 13.0A

P9.3>MOTOR FREKA
50.00Hz

Asansör tahrik motorunun frekans değeri girilir. Değer motor etiketinden okunabilir.
*> 50.00Hz.

P9.4>MOTOR DEVİRİ
1380rpm

Asansör tahrik motorunun devir sayısıdır. Değer motor etiketinden okunabilir. Bazı motor etiketlerinde Devir sayısı, d/d(devir/dakika) yerine RPM olarak yazılmış olabilir.
*> 1380rpm

P9.5>MOTOR VOLTA
380V

Asansör tahrik motorunun çalışma voltajı girilir. Değer motor etiketinden okunabilir.
*> 380V

P9.6>KUTUP SAYISI
4P

Asansör tahrik motorunun kutup sayısı (pole) girilir. Eğer motor etiketinde kutup sayısı yoksa;
 $Kutup\ sayısı = (120 \times f) / d$ (kutup sayısı = $120 \times (\text{çalışma frekansı}) / (\text{devir/dk(rpm)})$)

P9.7>ENKODER TIP
Artırılmış Enkoder

Asansör tahrik motoruna geri besleme için bağlı olan enkoderin Revo Drive'a tanıtılması.
*> Artırılmış Enkoder
*> SinCos Enkoder
*> Endat Enkoder

P9.8>KABİN HIZI
1.000m/s

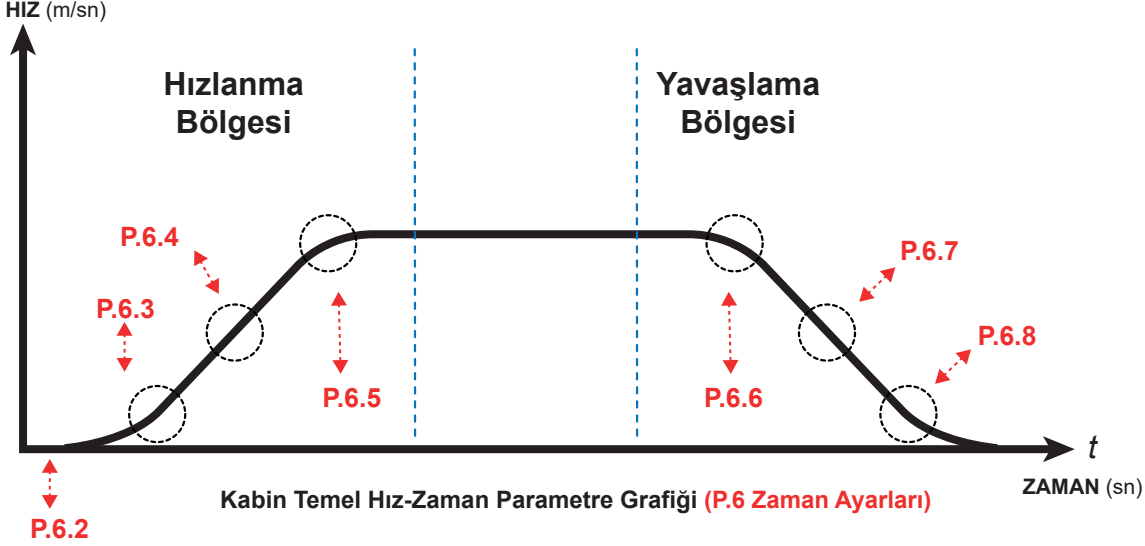
Asansör kabinine uygulanacak maksimum hız girilir.
*>0.1000m/sn

NO	Hata Kodu	Hata Açıklaması	Muhtemel Hata Sebepleri
01	Modül Aşırı Akım,OC for IGBT	IGBT hata sinyali veriyor	*U,V,W motor çıkışlarında kısa devre olabilir. Motor bağlantılarını kontrol ediniz. *Fanlar bozuk olduğu için IGBT aşırı ısınmış olabilir. Fanların dönüp dönmediklerini kontrol ediniz. *Parametre ayarları yanlış olduğu için motor aşırı akım çekip IGBT ısıyor olabilir. Parametre ayarları kontrol ediniz. * IGBT besleme voltajı düşük olabilir. Şebeke voltajını kontrol ediniz. * Kurtarmada hata veriyorsa UPS in gücü yetmiyor demektir. * Asansör durmak üzere iken veriyorsa ana kontrolcünden kontaktör düşme geçikmesini arttırınız.
02	Sensor Arizasi,ADC Fault	Sürücü akım çıkışı bilgisi doğru okunamıyor	* Sürücü akım okuma devresi arızalanmış olabilir. Lütfen 0850 888 0042 numaralı telefondan teknik servis alınız.
03	Aşırı ISI,RadiatorOverheat	Sürücünün sıcaklığı belirlenen derecenin üzerine çıkmıştır.	* Sürücü havalandırma fanlarının çalıştığından emin olun. * Sürücünün etrafındaki ürünlerde, minimum montaj mesafelerinin uygunluğunu kontrol edin. * Pano içi ve makine dairesi havalandırmasını kontrol edin.
04	Fren Unit Hatası,Fault Brake Unit	Sürücü BR rölesini çektikten sonra, [T02] süresi içinde BR-BR+ girişi aktif olmadı	* Fren kontaktörünün çektiğinden emin olun. * Mekanik fren balatasının tam olarak çektiğinden emin olun. * Mekanik fren kontrol anahtarlarının doğru bağlandığından ve doğru çalıştığından emin olun. * BR girişi tanımlanan terminale (BR+, BR-), bağlantının doğru yapıldığından emin olun.
05	Atık Sigorta,Fault Fuse Blown	Sürücü Cpu sigortaları hata vermiştir.	* Sürücü cpu sigorta devresi arızalanmış olabilir. Lütfen 0850 888 0042 numaralı telefondan teknik servis alınız.
06	Tork Koruması,Over-torq Protec	Tuning işlemi (Motor tanıma) doğru yapılamadı.	* Motor etiket değerlerinin cihaza doğru girildiğinden emin olun. * Motor kablolarının doğru şekilde bağlandığından emin olun. * Tuning esnasında motor kontaktörlerinin çektiğinden emin olun.
061	Hız Sapması,Spd Deviation	Enkoderden algılanan motor hız bilgisi,belirlenen referansdan farklı ise hata vermiştir.	* Motor etiket değerlerinin cihaza doğru girildiğinden emin olun. * Enkoder pals sayısı ([P2.1]) parametresinin doğru ayarlandığından emin olun.
07	Yüksek Voltaj,DC Bus OV	DC bara voltajı yükselmiştir.	* Fren direnci bağlı olmayabilir. Fren direncinin BR- ve BR+ terminallerine bağlı olduğunu kontrol ediniz. * Frenleme direnç değeri yanlış olabilir. Sürücü ve motor gücüne uygun değerde direnç takıldığından emin olunuz.
08	Düşük Voltaj,DC Bus UV	DC bara voltajı düşmüştür.	* Şebeke beslemesi aktif ise: Şebeke voltajı düşük olabilir. R S T terminallerindeki gerilimleri kontrol ediniz. * Akülü kurtarma aktif ise: UPS terminallerindeki akü besleme devresini kontrol ediniz.
09	Çıkış Faz Kaybı,Phase LossOutput	Çıkış fazları kayboluyordur.	* Şebeke beslemesi aktif ise: Şebeke voltajı düşük olabilir. R S T terminallerindeki gerilimleri kontrol ediniz. * Akülü kurtarma aktif ise: UPS terminallerindeki akü besleme devresini kontrol ediniz. * U V W terminal bağlantılarını kontrol ediniz. * Motoru sargılarını kontrol ediniz. U-V-W açık devre olmamalı.
10	Düşük Hiz Y.Akim,M-O.LoadLowSpeed	Enkoderden algılanan motor hız bilgisi,belirlenen referans hıza ulaşmıyor.	* Motor etiket değerlerinin cihaza doğru girildiğinden emin olun. * Enkoder pals sayısı ([P2.1]) parametresinin doğru ayarlandığından emin olun.
11	Enkoder Hatası,Encoder Fault	Enkoder bağlantısı veya enkoderden okunan bilgi hatalı.	* Enkoder bağlantılarını kontrol ediniz.
12	Duruşta Yuk.Akim,OC DuringStoping	Surucu Duruşta aşırı akım çekiyor	* Motor etiket değerlerinin cihaza doğru girildiğinden emin olun. * Mekanik frenlerin tam olarak açıldığından emin olun. * Yavaşlama rampasının aşırı dik bir ivme ile ayarlanmadığından emin olun. * Asansör karşı ağırlık dengesinin doğruluğunu kontrol edin. * Sürücünün motor akımına göre doğru seçildiğinden emin olun.
13	Tersine Hiz,R-Spd DetRunning	Asansör istenen yönde hareket etmiyor. Enkoderden gelen hareket yönü ile cihazın götürmek istediği yön farklı.	* Enkoder uçları ters bağlanmış olabilir. Enkoder bağlantılarını kontrol ediniz. * U,V,W motor uçları ters bağlanmış olabilir. Motor bağlantılarını kontrol ediniz.
14	Duruşta Yük.Hiz,OS DuringStoping	Surucu Duruşta aşırı hız ile gidiyor.	* Motor etiket değerlerinin cihaza doğru girildiğinden emin olun. * Mekanik frenlerin tam olarak açıldığından emin olun. * Yavaşlama rampasının aşırı dik bir ivme ile ayarlanmadığından emin olun. * Asansör karşı ağırlık dengesinin doğruluğunu kontrol edin. * Sürücünün motor akımına göre doğru seçildiğinden emin olun.
15	Motor Fazi Ters,M_Ph wrong	Enkoder dönüş yönüne göre motor dönüş yönü ters	* Enkoder yönü parametresi [P2.4]'yi kontrol edin. * Motor bağlantısında faz sırası (U,V,W) ters olabilir. ([P1.8]'yi kontrol edin)
16	Y.Yon.Yüksek Hiz,FWD Overspeed	Enkoderden algılanan motor hız bilgisi, belirlenen referans hızın %15 üstünde	* Motor etiket değerlerinin cihaza doğru girildiğinden emin olun. * Enkoder pals sayısı ([P2.1]) parametresinin doğru ayarlandığından emin olun.
17	A.Yon.Yüksek Hiz,REV Overspeed	Enkoderden algılanan motor hız bilgisi, belirlenen referans hızın %15 üstünde	* Motor etiket değerlerinin cihaza doğru girildiğinden emin olun. * Enkoder pals sayısı ([P2.1]) parametresinin doğru ayarlandığından emin olun.
18	UVW Enk.Hatası,UVW Enc Ph_Err	Enkoder dönüş yönüne göre motor dönüş yönü ters	* Enkoder yönü parametresi [P2.4]'yi kontrol edin. * Motor bağlantısında faz sırası (U,V,W) ters olabilir. ([P1.8]'yi kontrol edin)
19	Endat Hab.Hatası,EnDat Comm Fault	Senkron motorda enkoder kartı (EnDat) ile haberleşilemiyor.	* EnDat kartının anakart üzerine doğru şekilde monte edildiğinden emin olunuz. * EnDat kartı üzerinde bulunan RUN ledinin periyodik olarak yanıp söndüğünü kontrol ediniz.
20	Sens.Asiri Akım,UVWOvercurrent	Sürücü akım çıkışı bilgisi doğru okunamıyor.	* Sürücü akım okuma devresi arızalanmış olabilir. Lütfen 0850 888 0042 numaralı telefondan teknik servis alınız.
21	Fren Direnci Yok,BrakeCheck Fault	Frenleme direnci yok yada açık devre olmuş olabilir.	* Fren direnci bağlı olmayabilir. Fren direncinin BR- ve BR+ terminallerine bağlı olduğunu kontrol ediniz.
22	Yüksek G.Voltaj,OverVoltageInput	R, S, T, şebeke besleme girişlerinde problem var.	* Direnç kavrularak açık devre olmuş olabilir. * Besleme Giriş Fazlarında dengesiz Faz voltajı var. Bir yada iki faza aşırı yüklenme var. * Pano ve Bina Faz yüklenmelerini kontrol ediniz.

NO	Hata Kodu	Hata Açıklaması	Muhtemel Hata Sebepleri
23	UVW Enk.B.Hatasi,UVW Enc Disconn	Enkoder dönüş yönüne göre motor dönüş yönü ters	* Enkoder yönü parametresi [P2.4]'yi kontrol edin. * Motor bağlantısında faz sırası (U,V,W) ters olabilir. ([P1.8]'yi kontrol edin)
24	Fan Hatasi,Fan Check Fault	Fan çalışmıyor olabilir.	* Soğutucu fanları çalışıyor mu kontrol ediniz. Lütfen 0850 888 0042 numaralı telefondan teknik servis alınız.
25	Enk Tanitimi Yok,EncNot Autotuned	Enkoder Tanıtmada hata var.	* Motor etiket değerlerinin cihaza doğru girildiğinden emin olun. * Enkoder pals sayısı ([P2.1]) parametresinin doğru ayarlandığından emin olun.
26	Yuksek Akim,Rms Cur Over	Çıkış akımı cihaz kapasitesinin üzerine çıktı.	* Hızlanma çok ani olduğu için motor akımları yükseliyor olabilir. PA hızlanma ivmesini düşürünüz. * V/F tablosu yanlış ayarlanmış olabilir. Ara frekans voltajı ve min. frekans voltajını düşürünüz. * Cihaz gücü motora göre küçük olabilir. Motor için uygun kapasitede cihaz kullanıldığını kontrol ediniz. * Açık çevrim sistemlerde veriyorsa frenlerin açıldığından emin olunuz. * Kapalı çevrim sistemlerde enkoder çalışma gerilimi ve bağlantılarından emin olunuz.
27	Sincos Hatasi,SINCOS Enc Fault	Sincos Encoder çalışma hatası.	* SinCos enkoderin bağlantısından emin olunuz. * Enkoder [(P2.0)] parametresini kontrol ediniz.
28	Düşük Giriş Fazi,Input Ph_los	R, S, T, şebeke besleme girişlerinde problem var.	* Besleme gerilimi düşük olabilir. * Besleme giriş fazlarından biri eksik olabilir. * Besleme girişlerinde kısa süreli kesinti olabilir. * Besleme hattında gevşek kablo veya bağlantılar olabilir. * Fazlar arasında çok büyük farklılıklar olabilir.
29	Asiri Hiz,OS Protection	Enkoderden aşırı hız bilgisi geldi.	* Motor hızı istenen referans hızın üzerine çıkmış olabilir. Motor ayarlarını kontrol ediniz. * Enkoder çözünürlüğü yanlış girilmiş olabilir, kontrol ediniz. Ayrıca enkoder kablosunun motor kabosundan uzakta olduğundan emin olun. * Eğer ilk hareket anında veriyorsa, fren kontakör beslemesinin FRA FRB terminallerinden aldığından emin olun. * Asenkron makine ise, Sürücüyü Açık Çevrime alın, hata vermiyorsa enkoder üzerine yoğunlaşın. * Ara sıra bu hata alınıyorsa sürücünün PID ayarlarındaki hız kazançlarını bir miktar artırın.
30	A.Akim Yuk.Hiz,MotorOC High_Spd	Sürücü aşırı akım çekiyor. Enkoderden aşırı hız bilgisi geldi.	* Motor etiket değerlerinin cihaza doğru girildiğinden emin olun. * Mekanik frenlerin tam olarak açıldığından emin olun. * Hızlanma rampasının aşırı dik bir ivme ile ayarlanmadığından emin olun. * Asansör karşı ağırlık dengesinin doğruluğunu kontrol edin. * Sürücünün, motor akımına göre doğru seçildiğinden emin olun.
31	Toprak Hatasi,Ground Protec	Toprak bağlantı hatası	* Sıra ile Sürücü , Enkoder ,Pano ve Bina topraklama bağlantısını kontrol ediniz.
32	Kapasite Az,Capacity Alarm	DC Bara gerilimi belirlenen alt limitin altında	* Şebeke güç girişinin (R, S, T,) kesilmediğinden emin olun. * Şebeke giriş fazlarının gerilim seviyelerini kontrol edin.
33	Harici Hata,Ext Fault	Belirlenen hataların dışında karşılaşılan hata	boş boş
34	Dengesiz Cikis,Out Unbalance	U, V, W Faz çıkışlarında dengesizlik	* Çıkış Faz kablo bağlantılarını kontrol edin.
35	Hatali Parametre,Param.Setup Err	Cihaz parametresi kaydedilen değerden farklı	* İlgili Parametreyi kontrol ediniz.
36	A.Sens Hatasi,Cur-SensorFault	Sürücü akım çıkışı bilgisi doğru okunamıyor.	* Sürücü akım okuma devresi arızalanmış olabilir. Lütfen 0850 888 0042 numaralı telefondan teknik servis alınız.
37	Direnc Kisa Dev.,Short-circuit	Frenleme direnci yok yada açık devre olmuş olabilir.	* Fren direnci bağlı olmayabilir. Fren direncinin BR- ve BR+ terminallerine bağlı olduğunu kontrol ediniz. * Frenleme direnç değeri yanlış olabilir. Sürücü ve motor gücüne uygun değerde direnç takıldığından emin olunuz.
38	Dengesiz Akim,Cur-Peak ToLarge	Motor U,V,W uçlarından dengesiz miktarda akım çekiliyor. Fazlardan bir veya ikisine aşırı yüklenme var.	* Kontaktör ayakları geçirmiyor olabilir. Kontaktör ayaklarının bağlantılarını kontrol ediniz. Test için, motoru direk olarak sürücü U-V-W çıkışlarına bağlayınız. Eğer hata giderse kontaktörlerde ya da bağlantılarında problem var demektir. Kontrol ediniz. * Motor sargılarında problem olabilir. Motor sargılarının omik dirençlerini ölçün, birbirlerine eşit olmalıdırlar. Senkron motorların sürülmediği sürece ana kontaktörlerin kapalı kontakları ile kısa devrede tutulduğunu unutmayınız.
39	M-Kont.Hatasi,Out-Cont.Fault	Motor U,V,W uçlarından dengesiz miktarda akım çekiliyor. Fazlardan bir veya ikisine aşırı yüklenme var.	* Kontaktör ayakları geçirmiyor olabilir. Kontaktör ayaklarının bağlantılarını kontrol ediniz. Test için, motoru direk olarak sürücü U-V-W çıkışlarına bağlayınız. Eğer hata giderse kontaktörlerde ya da bağlantılarında problem var demektir. Kontrol ediniz. * Motor sargılarında problem olabilir. Motor sargılarının omik dirençlerini ölçün, birbirlerine eşit olmalıdırlar. Senkron motorların sürülmediği sürece ana kontaktörlerin kapalı kontakları ile kısa devrede tutulduğunu unutmayınız.
40	M-Kont.Hatasi,Out-Cont.Fault	Sürücü Motor kontrolünde hata var	* Enkoder bağlantısını parametresini[(P2)] palsini kontrol ediniz. * Kumanda komut bağlantılarını kontrol ediniz.
41	Frenleme Hatasi,Br.Switch Fault	Sürücü ,Motor ve Fren kontrolünde hata var	* Fren direnci bağlı olmayabilir. Fren direncinin BR- ve BR+ terminallerine bağlı olduğunu kontrol ediniz. * Direnç kavrularak açık devre olmuş olabilir. * Mekanik Frenin çalışmasını kontrol ediniz. * Kontrol kartının sinyallerini kontrol ediniz.
42	Igbt Kisa Devre,IGBT Short-cirt	IGBT kısa devre hatası	* Sürücü IGBT devresi arızalanmış olabilir. Lütfen 0850 888 0042 numaralı telefondan teknik servis alınız.
43	Hab.Hatasi,Comm Fault	CanBus Haberleşme 485 Haberleşme Hatası	*Sürücü Kumanda kartı arasındaki haberleşme bağlantısını ve devre ledlerini kontrol ediniz.
44	Dengesiz G.Fazi,In-Power Abnorm	Sürücü R, S, T uçlarından dengesiz miktarda akım çekiliyor. Fazlardan bir veya ikisine aşırı yüklenme var.	* Besleme Giriş Fazlarında dengesiz Faz voltajı var. Bir yada iki faza aşırı yüklenme var. * Pano ve Bina Faz yüklenmelerini kontrol ediniz.
45	M-Yuksek Akim,ABC Overcurrent	Çıkış akımı cihaz kapasitesinin üzerine çıktı.	* Besleme Giriş Fazlarında dengesiz Faz voltajı var. Bir yada iki faza aşırı yüklenme var. * Pano ve Bina Faz yüklenmelerini kontrol ediniz.
46	Yuksek Akim,Rms Cur Over	Sürücü anlık aşırı akım çekiyor	* Hızlanma çok ani olduğu için motor akımları yükseliyor olabilir. PA hızlanma ivmesini düşürünüz. * V/F tablosu yanlış ayarlanmış olabilir. Ara frekans voltajı ve min. frekans voltajını düşürünüz. * Cihaz gücü motora göre küçük olabilir. Motor için uygun kapasitede cihaz kullanıldığını kontrol ediniz. * Açık çevrim sistemlerde veriyorsa frenlerin açıldığından emin olunuz. * Kapalı çevrim sistemlerde enkoder çalışma gerilimi ve bağlantılarından emin olunuz.

RevoDrive Hız-Zaman Ayarları

Kabinin seyahat zaman ayarları, grafikte gösterilmiştir. Parametrelerin daha detaylı açıklamaları aşağıda verilmiştir. Asansör kabinin hızına göre yavaşlama mesafelerinin ayarlanması gerekmektedir.



Kalkışta kabini sabit tutmak

İlk kalkışta DC fren vererek asansör kabininin sabit durmasını sağlamak için;
Asenkron motorlarda P.6.2 0.5 sn arttırılabilir. Hız gecikmesi P.6.2
Senkron motorlarda P.6.2 0.8 sn arttırılabilir. Hız gecikmesi P.6.2

Kalkış ve Yüksek Hıza Geçiş

P.6.3 = $t.t$ Sn Kabinin hızlanmaya başlama süresi bu parametreden ayarlanır.
P.6.4 = $t.t$ Sn Kabinin yüksek hıza ulaşma süresi bu parametreden ayarlanır.
P.6.5 = $t.t$ Sn Yüksek hıza yaklaşıldığında ki rapma süresi bu parametreden ayarlanır.

İstenen hıza daha çabuk ulaşmak için P.6.4 değeri düşürülür. Hızlanma P.6.4
İstenen hıza daha geç ulaşmak için P.6.4 değeri yükseltilir. Hızlanma P.6.4
Hızlanma esnasında daha yumuşak geçiş için P.6.5 ve P.6.3 değeri yükseltilir. Hızlanma başla P.6.3
Hızlanma esnasında daha sert geçiş için P.6.5 ve P.6.3 değeri azaltılır. Hızlanmaya varış P.6.5

Kata Yavaşma ve Duruş

P.6.6 = $t.t$ Sn Kabin düşük hıza geçiş başlama süresi.
P.6.7 = $t.t$ Sn Kabin yavaşlama süresi.
P.6.8 = $t.t$ Sn Kabin yavaşlamaya varış süresi.

Asansör kabininin durması için gereken süre bu parametreden ayarlanır. P.6.7 Yavaşlama Süresi.
Daha yumuşak duruş için P.6.7 parametre süresi arttırılır. Daha sert duruş için P.6.7 azaltılır.
Daha yumuşak yavaşlamaya başlamak için P.6.6 (yavaşlamaya başlama süresi) parametresi arttırılır.
Daha sert yavaşlama için ise P.6.6 (yavaşlamaya başlama süresi) arttırılır.
Daha yumuşak duruş için P.6.8 (yavaşlamaya varış süresi) parametresi arttırılır.
Daha sert duruş için ise P.6.8 (yavaşlamaya varış süresi) parametresi azaltılır.

Not: P.6.7 ve P.6.6 değerleri çok düşürülürse, asansör katını kaçırabilir.

Revo Drive Kolay Kurulum Menüsü

Dişlili (Asenkron);

Motor ayarlarından motor kontrol (tipi) “*asenkron*” seçilmeli, motor etiketi birebir şekilde girilmelidir. (kW, akım, devir, frekans, motor voltajı, kutup sayısı). Motor uçlarımızın birebir olması gereklidir. Encoder bağlantımızda A+ B+ veya A- B- kullanılmalı, kullanılmayan iki diğer giriş boş kalmalıdır.

Açık Çevrim (Asenkron);

Motor ayarlarından motor kontrol (tipi) “açık çevrim” seçilmeli, motor etiketi birebir şekilde girilmelidir. (kW, akım, devir, frekans, motor voltajı, kutup sayısı). Motor uçlarımızın birebir olması gereklidir. Yüksüz akımın %50 olması gerekir.

Dişlisiz (Senkron);

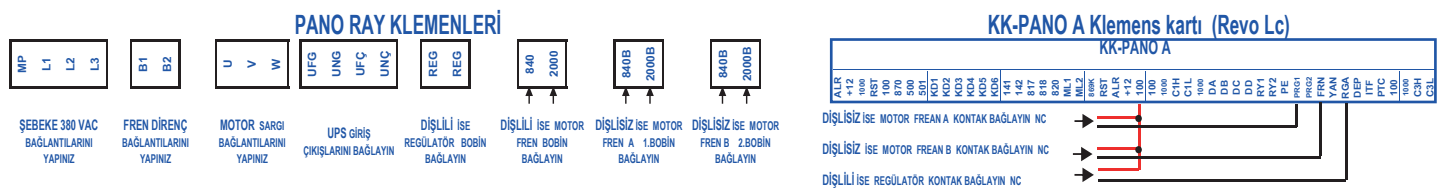
Dişlisiz asansör kontrol panosunu devreye almak için menüden P9 Hızlı Kurulum parametresine giriniz. Parametrelerin giriş ekranı bir sonraki sayfada. Motor ayarlarından motor kontrol (tipi) “*senkron*” seçilmelidir, motor etiketi birebir şekilde girilmelidir (kW, akım, devir, frekans, motor voltajı, kutup sayısı). Motor uçlarımızın birebir olması gereklidir. Encoder ayarlarından encoder tipi kullandığımız encoder ile birebir olmalıdır. Encoderi tanıtmak için Kumanda kartında Asansör tipini dişlisiz Seçiniz . Daha sonra encoder ayarlarından “*encoder tanıma aktif edilmelidir*”. Daha sonra revizyonda yön basıp encoderin tanınması beklenir. Encoder tanınması bitince fren açıp kabin hareket eder.

Revo LC kumanda kartından;

B Sistem Ayarlarından B01:Asansör tipi Dişlisiz Seçilir

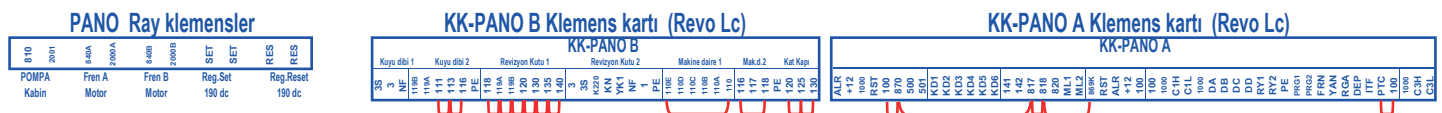
PANOYU REVİZYONDA (MONTAJ MODU) ÇALIŞTIRMA

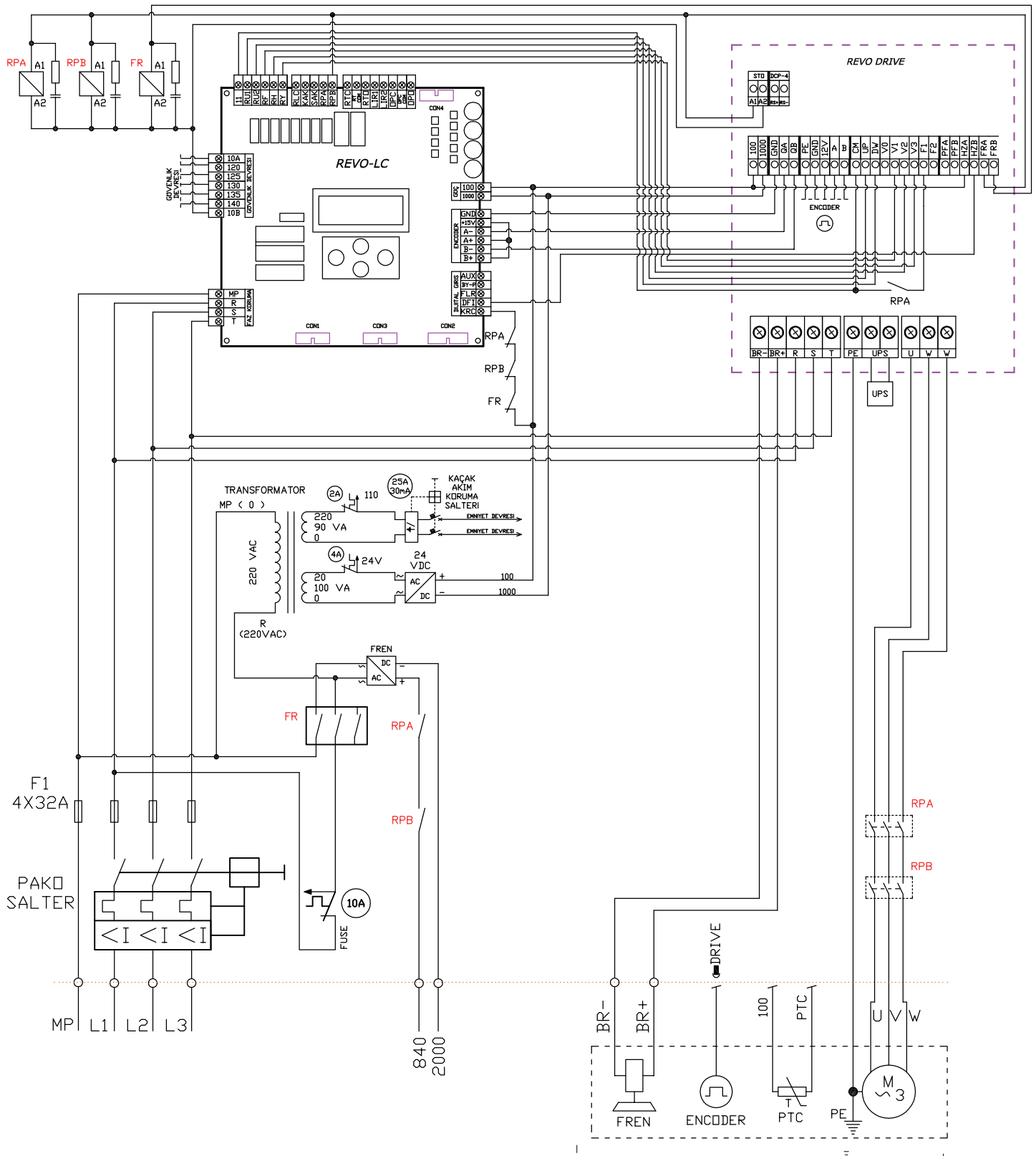
PANO KLEMENSLERİNE AŞAĞIDAKİ BAĞLANTILARI YAPINIZ



PANOYA ENERJİ VERİN.ANAKART PARAMETRELERDE _B SİSTEM AYARLARI_ _B29 Çalışma modu_ _MONTAJ_ Seçiniz

KLEMENS KARTI BYPASSLI AŞAĞIDAKİ BAĞLANTI KÖPRÜLERİ YAPINIZ *







O Atatürk Mah, Şeref Sk. No:5, 34758 Ataşehir/İstanbul

M Selçuk Üniversitesi Teknokent Binası Safir
Panorama Blok No:67/A2-307 Selçuklu/Konya

F Fevzi Çakmak Mah. Hüdayi Cd. Kottim San.
D Sitesi No:51 Karatay/Konya

T +90 332 262 02 22 **F** +90 332 262 02 22

G www.konelsan.com.tr **E** info@konelsan.com.tr



7/24  **TEKNİK DESTEK**
0850 888 0042