

УДК 621.503.55

Группа Э23

## УСТРОЙСТВО

**БУАД-7-31.3**

## РУКОВОДСТВО ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ

**ЕМРЦ.421243.131 РЭ**

Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата

Москва 2008 г.

## СОДЕЖАНИЕ

Лист

1. Введение .....	3
2. Правила безопасности .....	3
3. Описание и работа .....	5
3.1. Назначение .....	5
3.2. Функции .....	5
3.3. Технические характеристики .....	5
3.4. Внешние контакты .....	6
3.5. Устройство настройки УСНА .....	7
3.6. Усилие на приводном ремне .....	10
3.7. Основные режимы функционирования .....	10
3.8. Типы параметров .....	14
4. Использование .....	21
5. Обслуживание и текущий ремонт .....	25
6. Порядок фазирования .....	25
7. Комплектность поставки .....	26
8. Хранение .....	26
9. Транспортирование .....	26

Перв. примен.	
Справ. №	

Подп. и дата	
Взам. инв. №	
Инв. № дубл.	
Подп. и дата	

Инв. № подл.	
Разраб.	
Пров.	
Т. контр.	
Н. контр.	
Гл. конст	

					<b>ЕМРЦ.421243.131 РЭ</b>			
Изм	Лист	№ докум.	Подп.	Дата	<b>УСТРОЙСТВО БУАД-7-31</b> Руководство по эксплуатации	Лит.	Лист	Листов
						2	27	

## 1. ВВЕДЕНИЕ

Настоящее Руководство по эксплуатации (в дальнейшем РЭ) в соответствии с ГОСТ 2.601-95 описывает функционирование и использование Устройства БУАД-7-31 ЕМРЦ.421243.131 ТУ (в дальнейшем *Устройство*), а также текущее обслуживание, текущий ремонт, хранение, транспортировку и утилизацию *Устройства*.

*Устройство* управляет асинхронным электродвигателем **АИР63В4** или **АИР63С6** (г. Лобня), обмотки которых соединены по схеме «треугольник» (**220В**). Необходимо отметить, что данное *Устройство* является универсальным и его можно перепрограммировать с помощью устройства настройки **УСНА** на любой другой двигатель и конфигурацию балки по выбору заказчика.

*Устройство* синхронизируется с помощью сигнала ДК, поступающего на вход АРР.

Вал электродвигателя соединен с валом ведущего зубчатого шкива с числом зубьев 26 под зубчатый ремень НТD5М (МТD5М) через клиноременную передачу с передаточным коэффициентом 2.

Обратная связь осуществляется с помощью сдвоенного оптического таходатчика (энкодера), рассчитанного на механический прерыватель с числом пазов 60 и расположенного на ведущем зубчатом шкиве. В качестве такого датчика может использоваться оптический таходатчик *ЕМРЦ.31.6100* (*ЕМРЦ.31.6100-01*, *ЕМРЦ.31.6100-02*) (производство ООО ОКБ «Электромашприбор», г. Москва).

*Устройством* могут управлять

- лифтовые станции **ШУЛК, ШУЛМ, ШУЛР, СПУЛ** или
- лифтовые станции **УЛ, УКЛ**.

Обслуживание *Устройства*, представленного в РЭ, должны осуществлять технические работники, имеющие техническое образование, изучившие настоящее РЭ и прошедшие аттестацию по электробезопасности на уровне не ниже 3-ей группы.

Вид климатического исполнения УХЛ-4,2 по ГОСТ 15150-69.

## 2. ПРАВИЛА БЕЗОПАСНОСТИ

**2.1. Запрещается подавать питающее напряжение на не полностью закрытое или повреждённое *Устройство*.**

**2.2. Запрещается подавать питающее напряжение на *Устройство* при повреждённой изоляции подключаемых проводов.**

**2.3. Запрещается подавать питающее напряжение на *Устройство* при отсутствии заземления корпуса.**

**2.4. Запрещается проводить любые работы на приводе дверей при включенном *Устройстве* из-за возможности неожиданного пуска двигателя по внешней команде.**

**2.5. При любом вмешательстве, как в электрическую, так и в механическую часть *Устройства* или оборудования необходимо предварительно отключить питание *Устройства*. После отключения *Устройства* от сети подождите 3 минуты, прежде чем его вскрыть. Этого времени достаточно для разряда конденсаторов.**

Изн. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата	ЕМРЦ.421243.131 РЭ	Лист 3
Изм	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		

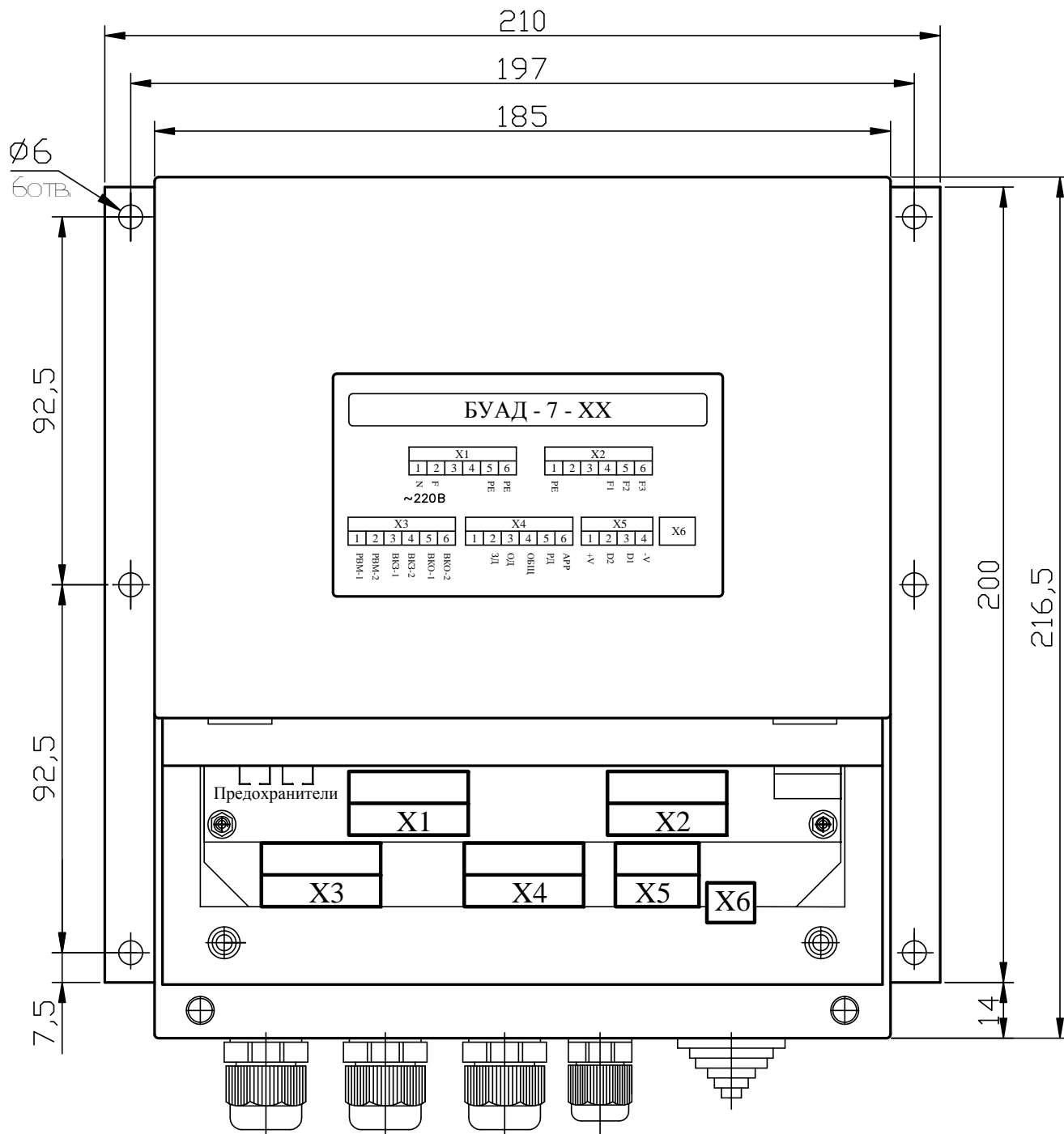


Рис.1. Габаритно-присоединительные размеры Устройства.

Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата

Изм	Лист	№ докум.	Подп.	Дата

### 3. ОПИСАНИЕ И РАБОТА УСТРОЙСТВА

#### 3.1. НАЗНАЧЕНИЕ УСТРОЙСТВА

*Устройство* относится к классу Устройств комплектных низковольтных в соответствии с ГОСТ Р 51321.1-2000 и является устройством управления автоматическими дверьми на основе трехфазного асинхронного электродвигателя с короткозамкнутым ротором.

*Устройство* питается от однофазной сети  $220 В^{+10\%}_{-15\%}$  с частотой  $50 Гц \pm 1\%$ .

*Устройство* применяется для управления работой механизмов открытия/закрытия лифтовых дверей и выполняет команды *лифтовых станций ШУЛК, ШУЛМ, ШУЛР, СПУЛ* или *УЛ, УКЛ*.

В технической документации и при заказе *Устройство* обозначается:  
Устройство БУАД-7-31 ЕМРЦ.421243.131 ТУ.

#### 3.2. ФУНКЦИИ УСТРОЙСТВА

*Устройство* выполняет следующие функции:

- обеспечивает быстрое и плавное перемещение дверей;
- определяет текущее положение дверей и наличие препятствия;
- выдает сигналы открытого и закрытого положения, а также наличия препятствия;
- обеспечивает защиту устройства и электродвигателя от перенапряжения, превышения тока и др.

#### 3.3. ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

Габаритно-присоединительные размеры *Устройства* приведены на **рис.1**.

Степень защиты *Устройства*, обеспечиваемая корпусом, **IP 52** по ГОСТ 14254-96.

*Устройство* питается от однофазной сети  $220 В^{+10\%}_{-15\%}$  с частотой  $50 Гц \pm 1\%$ .

Масса *Устройства* не превышает 1,75 кг.

Количество гальванически развязанных входов управления 4.

Входное сопротивление по входам не менее 1.7 кОм.

Минимальное напряжение по входам управления 18 В.

Максимальное напряжение по входам управления 35 В.

Количество гальванически развязанных выходов управления (“сухой контакт”) 3.

Максимальный ток на выходах управления 100 мА.

Максимальное напряжение между сетью и цепями управления 1500 В.

Потребляемая мощность без подключения к *Устройству* трехфазного асинхронного электродвигателя должна быть не более 50 Вт.

Выходное напряжение, подаваемое на электродвигатель, может достигать 90% от напряжения сети.

Несущая частота модуляции выходного напряжения 15,6 кГц.

Максимальная мощность на валу электродвигателя 0,6 кВт.

Максимальный действующий ток не более 8 А.

Максимальный средний ток потребления 4 А.

***Имеется двухзвенный фильтр ЭМС напряжения сети.***

***Имеется фильтр фаз выходного напряжения, поступающего на электродвигатель.***

***Допускается непрерывный режим работы.***

При подключении *Устройства* к однофазной сети  $220 В^{+10\%}_{-15\%}$  с частотой  $50 Гц \pm 1\%$

*Устройство* должно быть устойчивым к динамическому изменению напряжения по ГОСТ Р 51317.4.11-99.

Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата	Изм	Лист	№ докум.	Подп.	Дата	ЕМРЦ.421243.131 РЭ	Лист
											5

*Устройство* разработано в соответствии с ГОСТ Р 51321.1-2000. При этом *Устройство* должно обеспечивать ниже перечисленную помехозащищенность:

- устойчивость к электростатическим разрядам степень жесткости 3 по ГОСТ Р 51317.4.2-99;
- устойчивость к радиочастотному электромагнитному полю степень жесткости 3 по ГОСТ Р 51317.4.3-99;
- устойчивость к наносекундным импульсным помехам степень жесткости 4 по ГОСТ Р 51317.4.4-99;
- устойчивость к микросекундным импульсным помехам степень жесткости 3 по ГОСТ Р 51317.4.5-99.

*Устройство* должно быть устойчивым к наведенным и излучаемым радиопомехам в соответствии с ГОСТ Р 51317.6.1-99 и ГОСТ Р 51318.14.2-99.

*Устройство* во включенном состоянии должно обеспечивать виброустойчивость степень жесткости VI по методу 102-1 ГОСТ 16962.2-90 и в выключенном состоянии должно обеспечивать вибропрочность по методу 103-2.1 степень жесткости VI по короткой программе ГОСТ 16962.2-90.

*Устройство* должно проходить испытания на ударную прочность по методу 104-1 ГОСТ 20.57.406-81, группа жесткости 4 по ГОСТ 16962.2-90, ГОСТ 17516.1-90 и степень жесткости 1 по ГОСТ 20.57.406-81. Устройство должно проходить испытания на ударную устойчивость по методу 105-2 ГОСТ 16962.2-90 по степени жесткости 1.

*Устройство* должно выдерживать влагостойкость по ГОСТ Р МЭК 335-1-94 при 93% максимальной относительной влажности без конденсации и каплеобразования.

*Устройство* должно выдерживать верхнее значение температуры в соответствии с ГОСТ 16962.1-89 при испытании по методу 201-2 до +65 (5 при хранении и до +45 С при функционировании).

### 3.4. ВНЕШНИЕ КОНТАКТЫ УСТРОЙСТВА

3.4.1. На **рис.2** показана блок-схема подключения внешних контактов *Устройства*. На **рис.3** показаны и подписаны отдельные контакты каждого из разъемов *Устройства*.

3.4.2. Сигналы ВКО, ВКЗ, РВМ подаются контактами реле, причем полярность сигналов отличается для разных лифтовых станций.

**3.4.3. Для простоты дальнейшего описания положим, что сигналы ВКО, ВКЗ, РВМ считаются включенными или выданными при наступлении необходимого события, установленного в конкретной лифтовой станции.**

- Для станций **ШУЛК, ШУЛМ, ШУЛР, СПУЛ**: ВКО, ВКЗ включаются при замыкании соответствующего “сухого” контакта.
- Для станций **УЛ, УКЛ**: ВКО, ВКЗ включаются при размыкании соответствующего “сухого” контакта.
- Для станций **ШУЛК, ШУЛМ, ШУЛР, СПУЛ, УЛ, УКЛ**: РВМ включается при размыкании соответствующего “сухого” контакта.

#### 3.4.4. Внешние контакты для лифтовых станций (см. рис. 2, 3):

- F, N – контакты для подачи сетевого напряжения 220В, 50Гц (F – фаза, N – нейтраль).
- PE – корпус *Устройства*.
- F1, F2, F3 – выходное напряжение, подаваемое на двигатель.
- +V, -V – питание таходатчика, гальванически развязано с силовой цепью.
- D1, D2 – входные сигналы от датчика движения (4-5В), гальванически развязаны с силовой цепью.

Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата					Лист
					ЕМРЦ.421243.131 РЭ				
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата					

- ВКО-1, ВКО-2 – “сухой” контакт, гальванически развязан с силовой цепью. При полном открытии ВКО включается и выключается при выходе из конечной зоны открытия, равной  $DO+C\_VKO$  (см. описание параметров).
- ВКЗ-1, ВКЗ-2 – “сухой” контакт, гальванически развязан с силовой цепью. При полном закрытии ВКЗ включается и выключается при выходе из конечной зоны закрытия, равной  $DC+C\_VKZ$  (см. описание параметров).
- РВМ-1, РВМ-2 - “сухой” контакт, гальванически развязан с силовой цепью. РВМ постоянно выключен и включается при наезде на препятствие при закрытии. При снятии команды “закрыть” (ЗД) и подаче команды “открыть” (ОД) или снова “закрыть” (ЗД) РВМ опять выключается. При возникновении ошибки РВМ также включается и остается включенным до устранения ошибки. При изменении команды движения происходит сброс параметров некоторых ошибок и новая попытка штатного движения.
- ОД – входной сигнал, команда “открыть” (18-30В, 7-15мА, длительность > 0,4с), гальванически развязан с силовой цепью.
- ЗД – входной сигнал, команда “закрыть” (18-30В, 7-15мА, длительность > 0,4с), гальванически развязан с силовой цепью.
- АРР – входной сигнал, команда ‘удержание’ или ‘арретирование’ (18-30В, 7-15мА, длительность > 0,4с), гальванически развязан с силовой цепью. Удержание двери в закрытом состоянии осуществляется подачей сигнала АРР. Используется только для станций **ШУЛК, ШУЛМ, ШУЛР**.
- РД – входной резервный сигнал (18-30В, 7-15мА, длительность > 0,4с), гальванически развязан с силовой цепью.
- ОБЩ – общий сигнал разъема Х4 (минус источника питания на +24В).

### 3.4.5. Узел подключения внешних коммуникаций

Узел подключения внешних коммуникаций состоит из набора кабельных выводов (**рис.1**), разъемов для подсоединения шин сетевого питания, цепей выходных напряжений для электродвигателя, цепей управления работой устройства, цепей подключения таходатчика (**рис.2, 3**), заглушки для разъема подключения устройства настройки УСНА, а также крышки, закрывающей разъемы *Устройства*.

## 3.5. УСТРОЙСТВО НАСТРОЙКИ УСНА

3.5.1. Устройство настройки УСНА является комплексным устройством программирования и настройки параметров БУАД и применяется для обмена информацией с БУАД посредством кабеля двустороннего последовательного обмена УСНА-БУАД, подключаемого к разъему **Х6** *Устройства*.

3.5.2. УСНА выполняет следующие функции:

- получение и отображение информации о выбранном оборудовании, используемом совместно с БУАД (выбранная станция и двигатель);
- получение и отображение информации о версиях программы и сборки БУАД и *Устройства*;
- получение и отображение различной информации при движении (положение в импульсах таходатчика, положение в мм, скорость, сила, частота и т.д.);
- получение и отображение информации о входных и выходных сигналах БУАД и о наличии прикладываемого усилия двигателем в определенном направлении;
- получение и отображение информации об ошибках в БУАД и в *Устройстве*.
- настройка работы БУАД с требуемой лифтовой станцией и двигателем;
- тонкая настройка параметров движения, осуществляемого БУАД;
- перезапуск измерения проема;

Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата	Изм	Лист	№ докум.	Подп.	Дата	ЕМРЦ.421243.131 РЭ	Лист
											7

- прямое управление работой БУАД для осуществления тестовых мероприятий;
- отключение двигателя при перезаписи массива данных для защиты БУАД и механического оборудования от повреждения;
- блокировка БУАД при разрыве связи во время записи данных для защиты БУАД от работы с неправильными или неполными данными;
- защита от записи в БУАД данных, не соответствующих его мощности.

3.5.3. Устройство настройки **УСНА** и кабель двустороннего последовательного обмена УСНА-БУАД поставляются отдельно.

3.5.4. Устройство настройки **УСНА** описано в отдельном документе.

Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата	Инв. № подл.	Подп. и дата	ЕМРЦ.421243.131 РЭ			Лист
										8
Изм	Лист	№ докум.	Подп.	Дата						



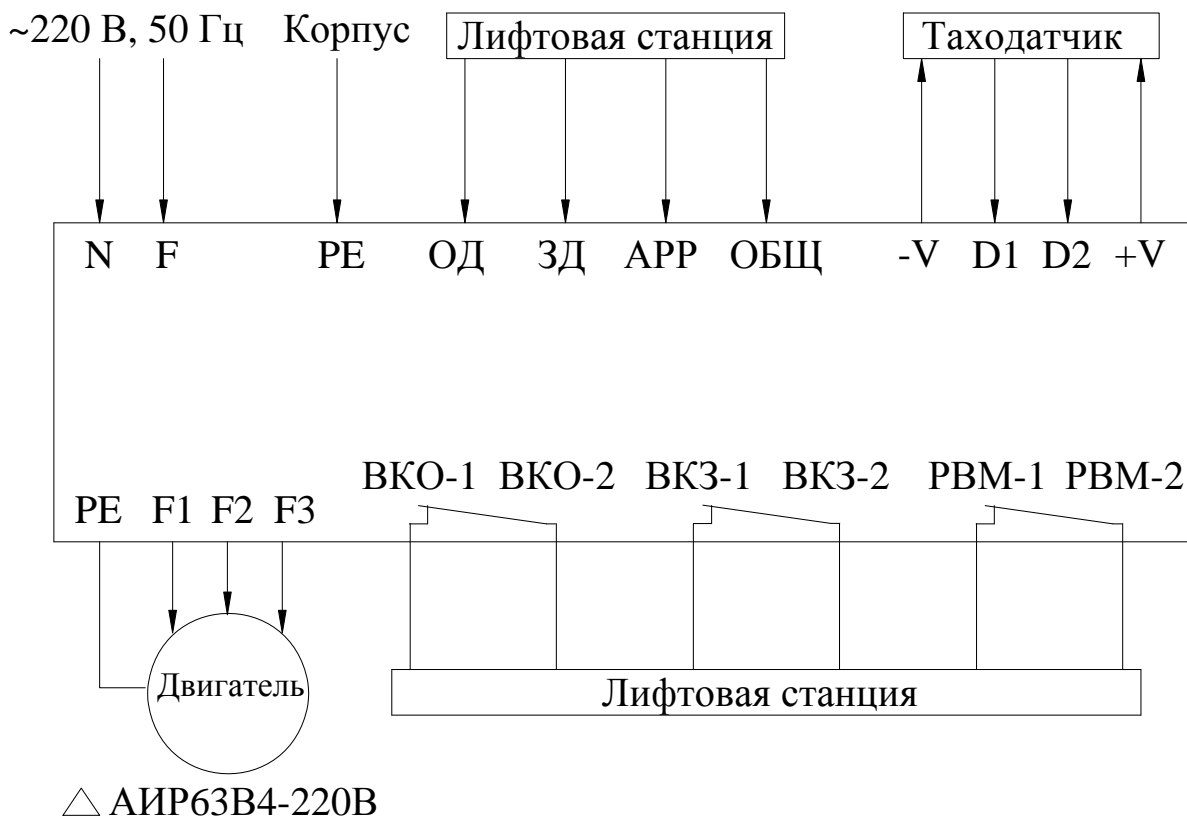


Рис.2. Блок-схема подключения внешних контактов БУАД-7-31.

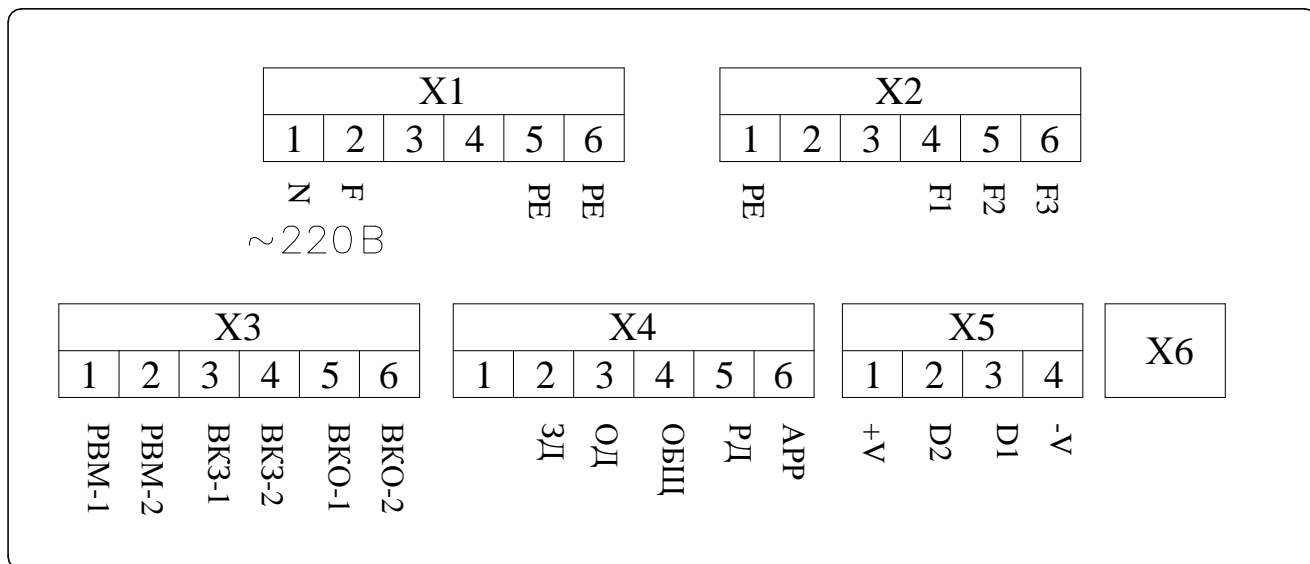


Рис. 3. Схема подключения внешних контактов БУАД-7-31.

Инв. № подл.	Подп. и дата
Взам. инв. №	Инв. № дубл.
Подп. и дата	Подп. и дата
Изм	Лист
№ докум.	Подп.
Дата	Дата

### 3.6. УСИЛИЕ НА ПРИВОДНОМ РЕМНЕ

Усилие  $F_n$  на приводном ремне в общем случае определяется по формуле:

$$F_n = \frac{Md}{Dn} \cdot Nb, \text{ где}$$
$$\frac{2}{2}$$

$Md$  – момент на валу двигателя,

$Dn$  – диаметр шкива зубчатого ремня,

$Nb$  – коэффициент передачи редуктора от двигателя на шкив зубчатого ремня ( $Nb=1$  при отсутствии редуктора).

Поскольку момент выбранного двигателя имеет определенное значение, то чем меньше диаметр насадки зубчатого ремня, тем выше усилие на ремне.

### 3.7. ОСНОВНЫЕ РЕЖИМЫ ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ УСТРОЙСТВА

#### 3.7.1. Имеются следующие основные режимы функционирования *Устройства*:

- ‘Начальное закрытие’,
- ‘Синхронизация’,
- ‘Измерение проема’,
- ‘Обнуление’,
- ‘Удержание’ или ‘Арретирование’,
- ‘Открытие’,
- ‘Закрытие’,
- ‘Механическое препятствие’,
- ‘Ошибка’,

#### 3.7.2. Режим ‘Начальное закрытие’

3.7.2.1. Данный режим используется в лифтовой станции **УЛ, УКЛ**. В этот режим *Устройство* входит после включения *Устройства* и 2сек задержки для заряда силовых конденсаторов.

3.7.2.2. При подаче любой из команд ЗД или ОД дверь будет двигаться со скоростью  $V_{syn}$  в направлении закрытия, при этом пропадание команды вызовет остановку и удержание двери в текущем положении. При появлении команды ЗД или ОД, дверь продолжит двигаться в направлении закрытия до момента достижения препятствия. После прекращения движения включится ВКЗ. При этом положение двери будет удерживаться с силой удержания при закрытии  $F_{arrc}$ , но для *Устройства* будет считаться по-прежнему неопределенным (не синхронизированным).

3.7.2.3. Режим удержания будет сохраняться до подачи команды ОД **или**, если движение в направлении закрытия было вызвано командой ОД, то снятием команды ОД и новой подачей.

#### 3.7.3. Режим ‘Синхронизация’

3.7.3.1. Данный режим возникает сразу после режима ‘Начальное закрытие’ для **УЛ, УКЛ** или после включения и 2сек задержки для **ШУЛК, ШУЛМ, ШУЛР, СПУЛ**, а также при ошибке **Et0** (см. режим ‘Ошибка’).

3.7.3.2. *Устройство* штатно исполняет все команды, но двигается на медленной скорости  $V_{syn}$ , пока не будет определено положение при **полном закрытии**.

Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата	Изм	Лист	№ докум.	Подп.	Дата	ЕМРЦ.421243.131 РЭ	Лист
											10

3.7.3.3. При **полном закрытии**, когда одновременно поданы команды ЗД и ДК и *Устройство* определило наличие упора в зоне С9 (см. **рис.5**), произойдет синхронизация *Устройства* на значении проема, ранее измеренного и записанного в память ( $Len=tP.21$ ).

3.7.3.4. При каждом закрытии запоминается координата фронта сигнала ДК и сравнивается с предыдущим ее значением. Если уход модуля разницы координат превысит  $DC=tP.23$ , то происходит пересинхронизация на  $Len$  по упору при закрытии при наличии ДК, в обратном случае будет выдан РВМ (разомкнется 'сухой контакт' (СК) РВМ).

3.7.3.5. Если подана команда ЗД и в момент обнаружения упора не подан сигнал ДК, то *Устройство* также выдаст РВМ.

3.7.3.6. Если проем был уже промерен, то после синхронизации, *Устройство* начинает двигаться по траектории, показанной на **рис.5**.

### 3.7.4. Режим 'Измерение проема'

3.7.4.1. Режим измерения проема инициализируется с помощью УСНА специальной командой, а также при записи нуля в ячейку  $Len=tP.21$ , которая проверяется при каждой подаче команды ОД или ЗД. При этом *Устройство* штатно исполняет все команды, но движется на медленной скорости  $V_{sup}$ , пока не будет завершено измерение проема. Измерение проема производится в импульсах таходатчика.

3.7.4.2. После инициализации измерения проема необходимо подать команду ЗД. При **полном закрытии**, когда одновременно поданы команды ЗД и ДК и *Устройство* определило наличие упора в зоне С9 (см. **рис.5**), произойдет синхронизация *Устройства* на минимально возможном значении проема и будет выдан сигнал ВКЗ. После этого нужно подать команду ОД. При получении упора при открытии будет выдан сигнал ВКО. *Устройство* сравнит полученное значение длины проема с минимальным и максимальным значением и, если оно будет находиться в допустимых пределах, произойдет запись полученного значения в память, в противном случае будет выдана ошибка **ELrL** (длина проема находится вне допустимых пределов) и записи полученного значения в память не произойдет.

### 3.7.5. Режим 'Обнуление'

3.7.5.1. В этот режим *Устройство* переходит при необходимости обесточить двигатель.

3.7.5.2. В данном режиме на цифровом индикаторе УСНА отображается текущее положение в импульсах таходатчика, а светодиоды направления приложения усилия двигателем 'ДО' и 'ДЗ' выключены.

3.7.5.3. Данный режим возникает при аварии и вводе данных с клавиатуры УСНА (после ввода пароля).

### 3.7.6. Режим 'Удержание' или 'Арретирование'

3.7.6.1. В данный режим *Устройство* переходит при необходимости одностороннего или двухстороннего удержания положения.

3.7.6.2. На цифровом индикаторе УСНА отображается текущее положение в импульсах таходатчика, непрерывно светится светодиод 'ГОТ', а светодиоды направления движения 'ДО' и 'ДЗ' светятся при приложении усилия двигателем в данном направлении.

3.7.6.3. Одностороннее удержание положения реализуется автоматически после получения открытого состояния (включен ВКО). Если была достигнута зона С0, то точка удержания в зоне открытия равна  $X_{arго} = DO$ . Если же при открытии возник упор в зоне  $C_{vko}$ , то точка удержания равна  $X_{arго} = X_{up} + D_{keepo} - 30$  ( $X_{up}$  – точка упора) При  $X > X_{arго}$  включается двигатель и прикладывает усилие  $F_{arго}$  в направлении открытия.

Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата					
Изм	Лист	№ докум.	Подп.	Дата	ЕМРЦ.421243.131 РЭ				
					Лист				
					11				

3.7.6.4. Одностороннее удержание положения реализуется автоматически также после получения закрытого состояния (включен ВКЗ), причем имеется 2 типа удержания: **статическое** ( $F_{din}=tP.26 \leq 20$ ) и **динамическое** ( $F_{din}=tP.26 > 20$ ).

3.7.6.5. Для **статического** типа удержания точка удержания в зоне закрытия равна  $X_{arrc}=L+30-D_{кеерс}$ , где  $L$  – длина проема. Если  $X_{arrc} < L$ , то в промежутке  $L-X_{arrc}$  действует всегда сила закрытия  $F_{vkz}$ . При отсутствии сигнала АРР в оставшейся части проема также действует сила  $F_{vkz}$ , а при наличии сигнала АРР – сила  $F_{arrc}$ . Сила  $F_{vkz}$  выбирается небольшой, достаточной для того, чтобы дверь не приоткрывалась самостоятельно. Таким образом, реализуется режим, когда в зоне точной остановки не подается сигнал АРР и пассажир при этом может самостоятельно открыть дверь. С помощью параметра  $ARR\_O=0$  можно включить полностью автоматический режим удержания после получения закрытого состояния без управления сигналом АРР, что по умолчанию используется для **УЛ, УКЛ**.

3.7.6.6. Для **динамического** типа удержания при сдвиге на 2 точки по таходатчику, если время сдвига будет меньше  $T_{din}=tP.48$ , включится усилие  $F_{din}=tP.26$  на время  $T_{PdIn}=tP.49$ , а затем плавно уменьшится до  $F_{vkz}$ . Если при ослаблении усилия произойдет откат на границу  $X_{arrc}=L+30-D_{кеерс}$ , то останется далее усилие  $F_{arrc}$ . Если резкий сдвиг будет произведен за границу  $X_{arrc}=L+30-D_{кеерс}$ , то также возникнет динамическое удержание с силой  $F_{din}$ . При отсутствии сигнала АРР действует сила  $F_{vkz}$ , которая выбирается небольшой, достаточной для того, чтобы дверь не приоткрывалась самостоятельно.

3.7.6.7. Двухстороннее удержание положения реализуется автоматически в произвольном промежуточном состоянии между упорами вне указанных выше зон с силой  $F_{arrm}$ , причем точка удержания запоминается после полного торможения, при подходе к точке удержания сила и скорость уменьшаются.

### 3.7.7. Режим ‘Открытие’

3.7.7.1. В данный режим *Устройство* переходит при необходимости открытия двери.

3.7.7.2. Данный режим включается при наличии сигнала ОД и отсутствии сигнала ЗД. При снятии сигнала ОД во время движения, производится экстренное торможение.

3.7.7.3. На цифровом индикаторе УСНА отображается текущее положение в импульсах таходатчика, непрерывно светится светодиод ‘ГОТ’, светятся светодиоды ‘КО’ и ‘ДО’, но **не светятся** светодиоды ‘КЗ’ и ‘ДЗ’.

3.7.7.4. *Устройство* обрабатывает траекторию движения, показанную на **рис.5**, справа налево.

3.7.7.5. Параметры открытия задаются в строке **tP.0-** (*Tun 0*) таблицы параметров.

3.7.7.6. Если движение начинается при включенном ВКЗ, то этот сигнал выключается при выходе из конечной зоны закрытия, равной  $DC+C\_VKZ$  (см. описание параметров).

3.7.7.7. Остановка движения производится при достижении зоны  $C_0$ . При этом выдается ВКО и включается режим удержания на точке  $X_{arr0} = DO$ . При  $X > X_{arr0}$  включается двигатель и прикладывает усилие  $F_{arr0}$  в направлении открытия.

3.7.7.8. Если возникает упор при открытии в зоне  $C\_vko$ , то также выдается ВКО и включается режим удержания на точке  $X_{arr0}=X_{up}+D_{кееро-30}$  ( $X_{up}$  – точка упора). Смещение  $D_{кееро-30}$  необходимо для ослабления или усиления давления на упор при дальнейшем удержании. После этого *Устройство* переходит в режим одностороннего удержания. При  $X > X_{arr0}$  включается двигатель и прикладывает усилие  $F_{arr0}$  в направлении открытия.

3.7.7.9. Упор определяется через 0.4 сек. после прекращения движения в направлении открытия.

### 3.7.8. Режим ‘Закрытие’

3.7.8.1. В данный режим *Устройство* переходит при необходимости закрытия двери.

3.7.8.2. Данный режим включается при наличии сигнала ЗД и отсутствии сигнала ОД. При снятии сигнала ЗД во время движения, производится экстренное торможение.

Имп. и дата	Подп. и дата
Инв. № дубл.	
Взам. инв. №	
Имп. № подл.	

Изм	Лист	№ докум.	Подп.	Дата	ЕМРЦ.421243.131 РЭ	Лист
						12

- 3.7.8.3. На цифровом индикаторе УСНА отображается текущее положение в импульсах таходатчика, непрерывно светится светодиод 'ГОТ', светятся светодиоды 'КЗ' и 'ДЗ', но *не светятся* светодиоды 'КО' и 'ДО'.
- 3.7.8.4. *Устройство* обрабатывает траекторию движения, показанную на **рис.5**, слева направо.
- 3.7.8.5. Параметры закрытия задаются в строке **tP.1-** (*Tun 1*) таблицы параметров.
- 3.7.8.6. Если движение начинается при включенном ВКО, то этот сигнал выключается при выходе из конечной зоны открытия, равной DO+C\_ВКО (см. описание параметров).
- 3.7.8.7. При **полном закрытии**, когда одновременно подан ДК и *Устройство* определило наличие упора в зоне С9 (см. **рис.5**), выдается сигнал ВКЗ. После этого *Устройство* переходит в режим одностороннего удержания.
- 3.7.8.8. Упор определяется через 0.4 сек. после прекращения движения в направлении закрытия.

### 3.7.9. Режим 'Механическое препятствие'

- 3.7.9.1. В данный режим *Устройство* переходит при наличии препятствия в проеме во время закрытия.
- 3.7.9.2. После полного останова при обнаружении препятствия *Устройство* перейдет в режим 'Удержание' или 'Арретирование' и включит РВМ (на индикаторе УСНА начнет светиться светодиод 'РВМ').
- 3.7.9.3. *Устройство* снова выключит РВМ при снятии команды ЗД, во время которой возникло препятствие и подачи новой команды ОД или ЗД.

### 3.7.10. Режим 'Ошибка'

При возникновении ошибок в *Устройстве* на цифровом индикаторе УСНА сокращенно отображается название ошибки, а светодиод 'ГОТ' начинает мигать. При некоторых критичных ошибках двигатель выключается (режим 'Обнуление'). *При возникновении ошибки включается РВМ и остается включенным до устранения ошибки.* При изменении команды движения происходит сброс параметров некоторых ошибок и новая попытка штатного движения. Могут возникнуть следующие ошибки:

- **E0C** – перегрузка по току: ток выходных ключей превысил пороговое значение, заданное аппаратно. Ошибка снимается при выключении и повторном включении *Устройства*.
- **E0U** – перегрузка по напряжению: напряжение на выходных ключах превышает 410В. При снижении напряжения до 350В *Устройство* запускается автоматически.
- **EdIr** – ошибка направления, одновременно поданы команды ОД и ЗД. Ошибка сбрасывается при подаче верного кода направления.
- **Et0** – таймаут движения, превышено максимальное время открытия или закрытия, которые задаются в таблице параметров. *Синхронизация* в этом случае выключается. Ошибка сбрасывается при смене кода направления вращения, но затем необходимо провести *синхронизацию* заново. При повторном неоднократном возникновении данной ошибки нужно провести **измерение проема**, если затем эта ошибка все равно будет возникать, необходимо проверить механику привода.
- **E0L** – переезд зоны полного открытия (**С0**, **рис.5**) или полного закрытия (**С9**, **рис.5**). *Синхронизация* в этом случае выключается. Ошибка сбрасывается при смене кода направления вращения, но затем необходимо провести *синхронизацию* заново. При повторном неоднократном возникновении данной ошибки нужно провести **измерение проема**, если затем эта ошибка все равно будет возникать, необходимо проверить механику привода.
- **ELrL** – длина проема находится вне допустимых пределов.
- **ECS** – не совпадает контрольная сумма управляющей программы. Нормальная работа невозможна, необходимо заменить процессор.

Инд. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Индв. № дубл.	Подп. и дата

Изм	Лист	№ докум.	Подп.	Дата

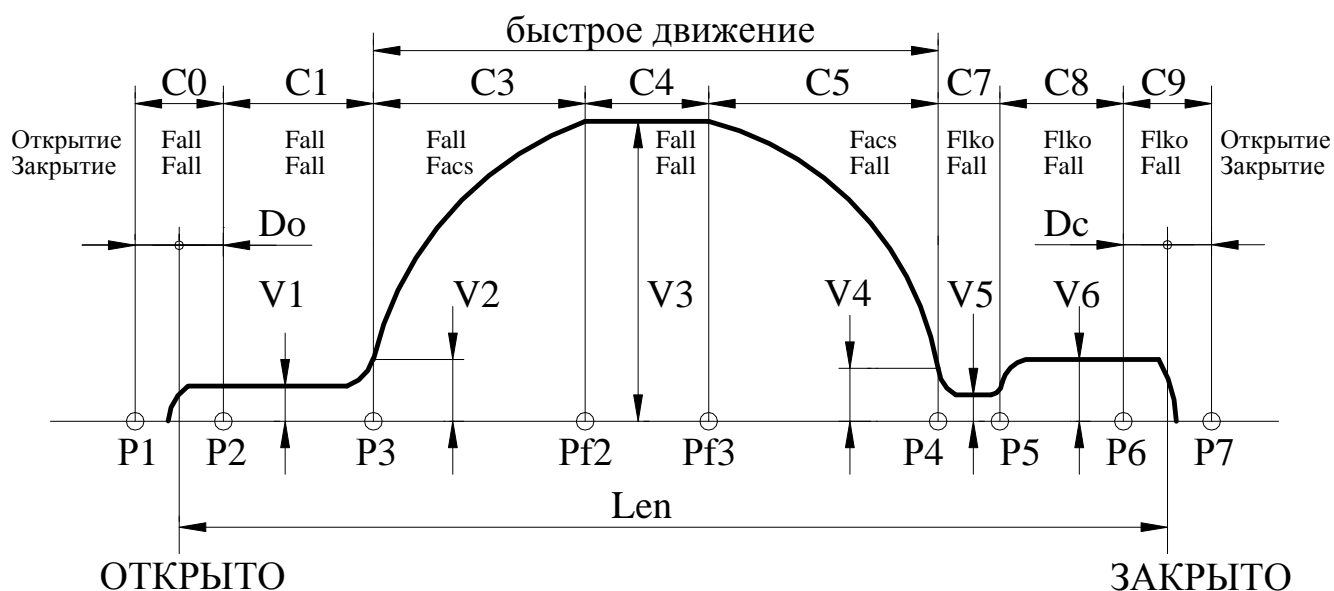


Рис.5. Траектория движения.

### 3.8. ТИПЫ ПАРАМЕТРОВ

3.8.1. Рис.5, на котором показана траектория движения, отслеживаемая Устройством, поясняет назначение многих параметров, рассмотренных ниже. На рис.5 отображено также распределение сил на участках траектории отдельно при открытии и при закрытии (при переходе в режим удержания устанавливается соответствующая сила удержания).

3.8.2. При попытке ввести неверную величину параметра с помощью устройства настройки УСНА ввод не производится и подается звуковой сигнал.

3.8.3. По умолчанию, вначале записываются параметры, соответствующие лифтовой станции ШУЛК, ШУЛМ, ШУЛР, СПУЛ и двигателю АИР63В4-220В ("треугольник"). Затем при монтаже с помощью устройства настройки УСНА можно оперативно изменить тип двигателя и станции, а также соответствующие им параметры и ограничители.

3.8.4. Полная информация по данным на балки со всеми используемыми типами двигателей и соответствующие ограничители параметров приводятся в описании УСНА.

3.8.5. **Тип 0** – параметры, используемые при открытии.

3.8.5.1. **Номер 0** – V3 (мм/сек) – максимальная скорость движения.

3.8.5.2. **Номер 1** – Facs (Н) – усилие на участке ускорения C5.

3.8.5.3. **Номер 2** – Fall (Н) – усилие на всех участках, кроме C5.

3.8.5.4. **Номер 3** – Farr (Н) – усилие удержания (арретирования).

3.8.5.5. **Номер 4** – C7 (мм) – участок смыкания (размыкания) створок.

3.8.5.6. **Номер 5** – C8 (мм) – участок закрытия замков (длина пружины).

3.8.5.7. **Номер 6** – C1 (мм) – участок, примыкающий к открытому состоянию.

3.8.5.8. **Номер 7** – V1 (мм/сек) - скорость движения на участке C1.

3.8.5.9. **Номер 8** – V2 (мм/сек) – минимальная скорость движения на участке C3.

3.8.5.10. **Номер 9** – V4 (мм/сек) – минимальная скорость движения на участке C5.

3.8.5.11. **Номер А** – V5 (мм/сек) – скорость движения на участке медленных движений C7 при закрытии.

3.8.5.12. **Номер В** – V6 (мм/сек) – скорость движения на участке закрытия замков C8.

Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата	Изм	Лист	№ докум.	Подп.	Дата	ЕМРЦ.421243.131 РЭ	Лист
											14

3.8.5.13. **Номер С** –  $KC3$  (1 – 180) – распределение участка торможения относительно общей длины  $L_{br} = L_{fast} * KC3 / 256$ , где  $L_{br}$  – длина участка торможения,  $L_{fast}$  – длина участка быстрого движения.

3.8.5.14. **Номер D** –  $KC5$  (1 – 128) – распределение участка ускорения относительно общей длины  $L_{acs} = L_{fast} * KC5 / 256$ , где  $L_{acs}$  – длина участка ускорения,  $L_{fast}$  – длина участка быстрого движения.

3.8.5.15. **Номер E** –  $Sw\_tab$  – переключатель форм кривых торможения и ускорения, на индикаторе отображается в виде  $00ab$ , где  $a = 0,1$  определяет соответствующую таблицу на участке  $C5$ ,  $b = 0,1$  определяет соответствующую таблицу на участке  $C3$ :

- 0 – функция вида  $\sin(x)$ , где  $0 < x < \pi/2$ ;
- 1 – функция вида  $1 - \cos(x)$ , где  $0 < x < \pi$ .

3.8.5.16. **Номер F** –  $D_{кееро}$  (0 – 100,  $1 = K_s$  мм) – зазор до препятствия при открытии, если препятствие находится в зоне  $C\_vko$ . При этом выдается ВКО и включается режим одностороннего удержания. Координата точки удержания определяется из выражения  $X_{арр} = X_{ур} + D_{кееро} - 30$ , где  $X_{ур}$  – координата препятствия. Если  $D_{кееро}$  меньше 30, то точка удержания уходит за пределы препятствия и, следовательно, двигатель будет оказывать постоянное давление в сторону препятствия.

### 3.8.6. Тип 1 – параметры, используемые при закрытии.

3.8.6.1. **Номер 0** –  $V3$  (мм/сек) – максимальная скорость движения.

3.8.6.2. **Номер 1** –  $F_{acs}$  (Н) – усилие на участке ускорения  $C3$ .

3.8.6.3. **Номер 2** –  $F_{all}$  (Н) – усилие на всех участках, кроме  $C3$ .

3.8.6.4. **Номер 3** –  $F_{арг}$  (Н) – усилие удержания (арретирования).

3.8.6.5. **Номер 4** –  $C7$  (мм) – участок смыкания (размыкания) створок.

3.8.6.6. **Номер 5** –  $C8$  (мм) – участок закрытия замков (длина пружины).

3.8.6.7. **Номер 6** –  $C1$  (мм) – участок, примыкающий к открытому состоянию.

3.8.6.8. **Номер 7** –  $V1$  (мм/сек) – скорость движения на участке  $C1$ .

3.8.6.9. **Номер 8** –  $V2$  (мм/сек) – минимальная скорость движения на участке  $C3$ .

3.8.6.10. **Номер 9** –  $V4$  (мм/сек) – минимальная скорость движения на участке  $C5$ .

3.8.6.11. **Номер A** –  $V5$  (мм/сек) – скорость движения на участке медленных движений  $C7$  при закрытии.

3.8.6.12. **Номер B** –  $V6$  (мм/сек) – скорость движения на участке закрытия замков  $C8$ .

3.8.6.13. **Номер C** –  $KC3$  (1 – 128) – распределение участка ускорения относительно общей длины  $L_{acs} = L_{fast} * KC3 / 256$ , где  $L_{acs}$  – длина участка ускорения,  $L_{fast}$  – длина участка быстрого движения.

3.8.6.14. **Номер D** –  $KC5$  (1 – 180) – распределение участка торможения относительно общей длины  $L_{br} = L_{fast} * KC5 / 256$ , где  $L_{br}$  – длина участка торможения,  $L_{fast}$  – длина участка быстрого движения.

3.8.6.15. **Номер E** –  $Sw\_tab$  – переключатель форм кривых торможения и ускорения, на индикаторе отображается в виде  $00ab$ , где  $a = 0,1$  определяет соответствующую таблицу на участке  $C5$ ,  $b = 0,1$  определяет соответствующую таблицу на участке  $C3$ :

- 0 – функция вида  $\sin(x)$ , где  $0 < x < \pi/2$ ;
- 1 – функция вида  $1 - \cos(x)$ , где  $0 < x < \pi$ .

3.8.6.16. **Номер F** –  $D_{кеерс}$  (0 – 100,  $1 = K_s$  мм) – зазор до крайнего положения при одностороннем статическом удержании в закрытом состоянии. Координата точки удержания в зоне закрытия определяется выражением  $X_{аррс} = L + 30 - D_{кеерс}$ , где  $L$  – длина проема. Если  $D_{кеерс}$  меньше 30, то точка удержания уходит за пределы проема и, следовательно, двигатель будет оказывать постоянное давление в сторону закрытия. Если  $X_{аррс} < L$ , то в промежутке  $L - X_{аррс}$  действует всегда сила закрытия  $F_{vkz}$ . При отсутствии сигнала  $APP$  в оставшейся части проема также действует сила  $F_{vkz}$ , а при наличии сигнала  $APP$  – сила  $F_{аррс}$ .

Имп. № подл.	Подп. и дата
Взам. инв. №	Подп. и дата
Инв. № дубл.	Подп. и дата
Инв. №	Подп. и дата

Изм	Лист	№ докум.	Подп.	Дата
-----	------	----------	-------	------

### 3.8.7. Тип 2 – общие параметры.

3.8.7.1. **Номер 0** –  $L_{dk}$  (0 – 9000,  $l=Ks$  мм) – число импульсов таходатчика в зоне действия сигнала ДК. Запоминается при первом быстром закрытии после измерения проема, если его величина не оказывается равной 0. Используется для дополнительной подсинхронизации при закрытии.

3.8.7.2. **Номер 1** –  $Len$  (0 – 9000,  $l=Ks$  мм) – число импульсов таходатчика в проеме.

3.8.7.3. **Номер 2** –  $DO$  (мм) – отступ от точки полного открытия ( $X=0$ ) в сторону закрытия, дверь не доходит до конца при открытии на данную величину.

3.8.7.4. **Номер 3** –  $DC$  (мм) – конечный зазор при закрытии.

3.8.7.5. **Номер 4** –  $Farrm$  (Н) – сила удержания двери в промежуточном положении.

3.8.7.6. **Номер 5** –  $Vsyn$  (мм/сек) – скорость тестового движения при синхронизации и измерении проема.

3.8.7.7. **Номер 6** –  $Fdin$  (Н) – максимальное усилие при *динамическом* удержании, устанавливается на время  $TPdin$ , затем происходит плавное ослабление усилия до  $Fvkz$ . Возникновение события динамического удержания определяется временем  $Tdin$ .

3.8.7.8. **Номер 7** –  $Vbar$  (мм/сек) – скорость движения при прохождении препятствия.

3.8.7.9. **Номер 8** –  $TO\_O$  (1-255 сек\*0.1) – таймаут на открытие. При отсутствии синхронизации время таймаута удваивается.

3.8.7.10. **Номер 9** –  $TO\_C$  (1-255 сек\*0.1) – таймаут на закрытие. При отсутствии синхронизации время таймаута удваивается.

3.8.7.11. **Номер А** –  $Var\_sl$  (0-1) – отсутствие или наличие обработки препятствия при повторном закрытии.

- Если  $Var\_sl=0$ , то при возникновении препятствия и повторном закрытии наличие препятствия не обрабатывается.
- Если  $Var\_sl=1$ , то точка препятствия запоминается и происходит замедление скорости движения при подходе к точке препятствия до  $Vbar$ . При отсутствии препятствия в том же месте, дальнейшее движение происходит по кривой, указанной на **рис.5**.

3.8.7.12. **Номер В** –  $Var\_ret$  (0-100 мм) – расстояние отъезда двери от места препятствия для освобождения зажатого объекта.

3.8.7.13. **Номер С** –  $Var\_op$  (0-1) – отсутствие или наличие автоматического открытия двери при обнаружении препятствия.

- Если  $Var\_op=0$ , то дверь при наличии препятствия фиксируется на расстоянии  $Var\_ret$  от точки регистрации препятствия.
- Если  $Var\_op=1$ , то происходит автоматическое открытие двери при обнаружении препятствия. При этом РВМ включается до момента полного открытия двери.

3.8.7.14. **Номер D** –  $C\_vko$  (мм) – дополнительное смещение точки **P2(рис.5)** для расширения диапазона выдачи и удержания сигнала ВКО. Если препятствие находится в зоне  $C\_vko$ , то выдается ВКО и включается режим одностороннего удержания. Координата точки удержания определяется из выражения  $Xargo=Xup+Dkeero-30$ , где  $Xup$  – координата препятствия.

3.8.7.15. **Номер E** –  $C\_vkz$  (мм) – дополнительное смещение точки **P6(рис.5)** для расширения диапазона удержания сигнала ВКЗ.

### 3.8.8. Тип 3 – дополнительные параметры.

3.8.8.1. **Номер 0** –  $Flko$  (Н) – усилие на участках открытия замка С8, С9. Если параметр установить равным 0, то  $Flko=Fall$  ( $tP.02$ ) при открытии.

3.8.8.2. **Номер 1** –  $Fpcl$  (Н) – результирующее усилие, создаваемое противовесом с учетом сил трения.

3.8.8.3. **Номер 2** –  $Fvkz$  (Н) – усилие удержания при закрытии в зоне точной остановки при отсутствии сигнала APP.

Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата	Изм	Лист	№ докум.	Подп.	Дата	ЕМРЦ.421243.131 РЭ	Лист
											16



3.8.8.4. **Номер 3** –  $V_{min}$  (0-50 мм/сек)- минимальная скорость движения. Частота, подаваемая на двигатель, не устанавливается ниже частоты, соответствующей минимальной скорости движения.

3.8.8.5. **Номер 4** –  $V_{arr}$  (мм/сек) – малая скорость движения при удержании (арретировании) (рис.6).

3.8.8.6. **Номер 5** –  $V_{arm}$  (мм/сек) – максимальная скорость движения при удержании (рис.6).

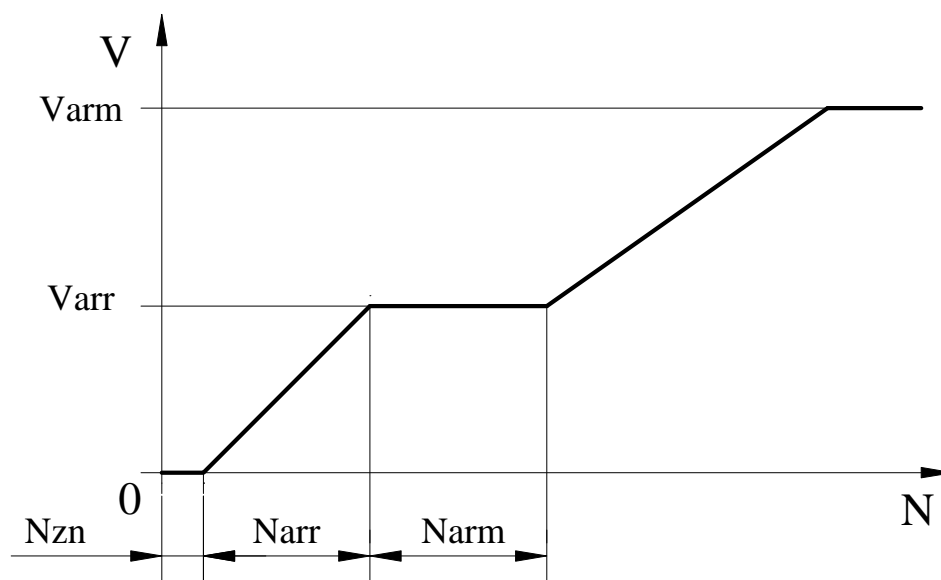
3.8.8.7. **Номер 6** –  $N_{arm}$  (0-100 мм) – участок скорости движения при удержании, где  $V=V_{arr}$  (рис.6).

3.8.8.8. **Номер В** –  $UL\_S$  – переключатель станции.

- При  $UL\_S=0$  устанавливается станция **ШУЛК, ШУЛМ, ШУЛР, СПУЛ**;
- При  $UL\_S=1$  устанавливается станция **УЛ, УКЛ**.

3.8.8.9. **Номер D** –  $Arg\_o$  (0-2) – переключатель режима удержания (арретирования) после получения закрытого состояния.

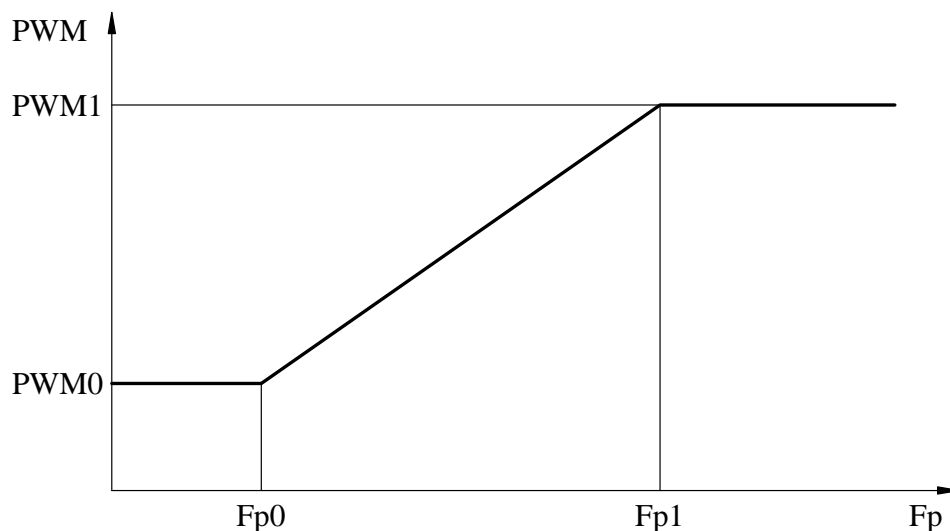
- При  $Arg\_o=0$  реализуется автоматическое удержание.
- При  $Arg\_o=1$  реализуется удержание по сигналу APP. Если подана команда APP, то происходит удержание усилием  $F_{arrc}$  при смещении относительно точки удержания в сторону открытия. Если отсутствует команда APP, то всегда происходит подпор с остаточным усилием  $F_{vkz}$ .
- При  $Arg\_o=2$  реализуется удержание по сигналу ЗД (закрыть). Если подана команда ЗД, то происходит удержание усилием  $F_{arrc}$  при смещении относительно точки удержания в сторону открытия. Если отсутствует команда ЗД, то всегда происходит подпор с остаточным усилием  $F_{vkz}$ .



**Рис.6.** Скорости удержания в зависимости от модуля отклонения от точки удержания.

Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата

Изм	Лист	№ докум.	Подп.	Дата



**Рис. 7.** Зависимость выходного относительного напряжения от частоты и табличных параметров.

**3.8.9. Тип 4** – параметры кривой выходного относительного напряжения ( $PWM=f(Fp)$ ) (рис.7).

3.8.9.1. Параметры устанавливаются исходя из минимизации выходной мощности, подаваемой на двигатель и из того, что не должна срабатывать защита по току, величина которой аппаратно установлена в *Устройстве*.

3.8.9.2.  $PWM$  вычисляется по формуле:  $PWM = \frac{U_{out}}{U_{pow}} \cdot 100\%$ , где

$U_{out}$  – выходное напряжение, подаваемое на двигатель;

$U_{pow}$  – сетевое напряжение (~220В).

3.8.9.3. **Номер 0** –  $PWM = PWM0$  (0 – 700,  $1=0.1\%$ ) – начало линейного участка кривой выходного относительного напряжения.

3.8.9.4. **Номер 1** –  $PWM = PWM1$  ( $PWM0 - 990$ ,  $1=0.1\%$ ) – конец линейного участка кривой выходного относительного напряжения

3.8.9.5. **Номер 2** – частота  $Fp = Fp0$  (0 – 250,  $1=0.1\text{Гц}$ ) – начало линейного участка кривой выходного относительного напряжения.

3.8.9.6. **Номер 3** – частота  $Fp = Fp1$  ( $Fp0 - 1000$ ,  $1=0.1\text{Гц}$ ) – конец линейного участка кривой выходного относительного напряжения.

3.8.9.7. **Номер 8** –  $Tdin$  ( $1=0.01\text{сек}$ ) – время между двумя точками счета таходатчика для динамического удержания. Если реальное время при попытке дернуть дверь оказывается меньше заданного, то прикладывается усилие  $Fdin$  в течение времени  $TPdin$ , а затем происходит ослабление усилия до  $Fvkz$ .

3.8.9.8. **Номер 9** –  $TPdin$  ( $1=0.1\text{сек}$ ) – время удержания максимального динамического усилия  $Fdin$  до начала ослабления усилия до  $Fvkz$ .

3.8.10. Начальные установки параметров *Устройства* в заводских условиях для данной балки приводятся в **таблице 1**, а соответствующие ограничители параметров приводятся в **таблице 2**.

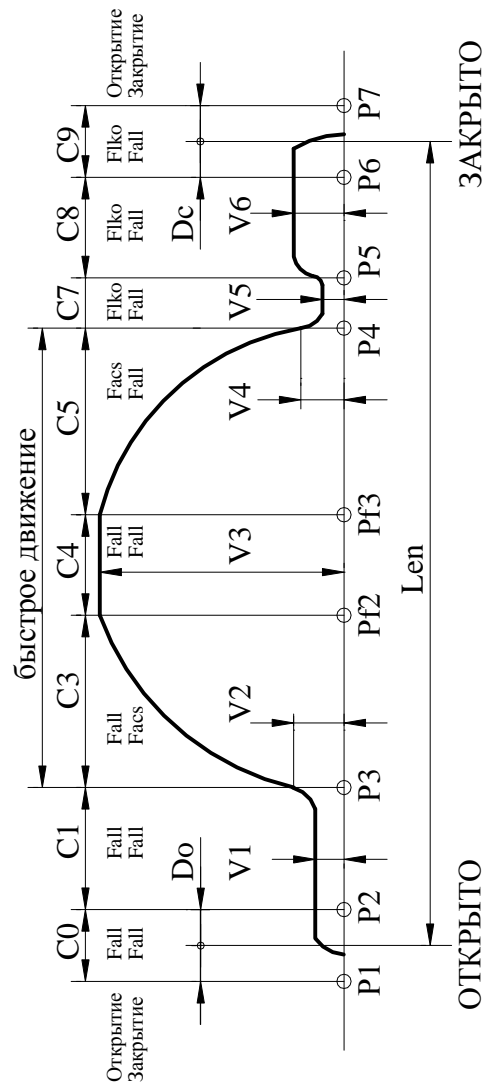
Инв. № подл.	Подп. и дата
Взам. инв. №	Инв. № дубл.
Подп. и дата	Подп. и дата

Изм	Лист	№ докум.	Подп.	Дата
-----	------	----------	-------	------

Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата

**Таблица 1. Параметры БУАД-7-31.3 при поставке от производителя.**

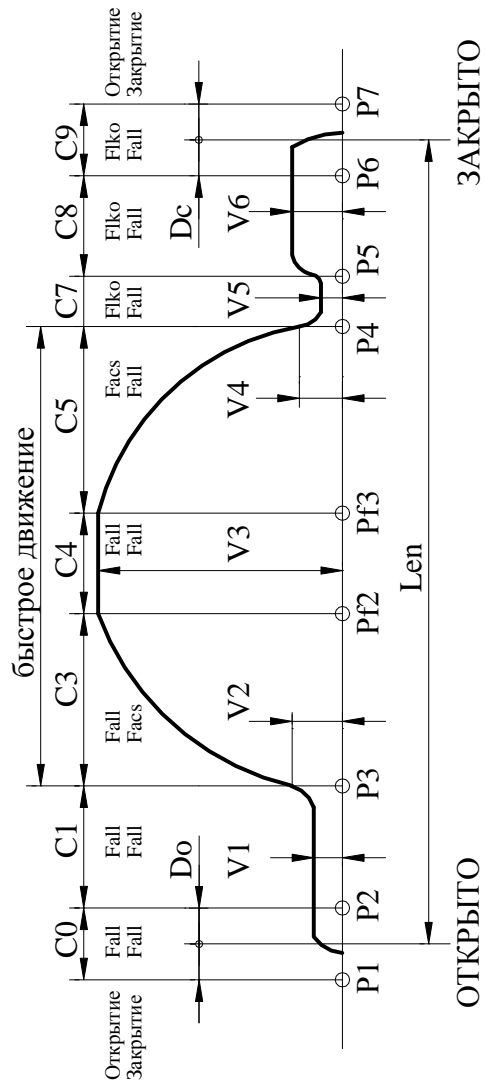
ТР-АВ А\В	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
TP-0-	V3 500 мм/сек	Facs 350 H	Fall 270 H	Farr 150 H	C7 0 мм	C8 20 мм	C1 0 мм	V1 40 мм/сек	V2 40 мм/сек	V4 80 мм/сек	V5 80 мм/сек	V6 80 мм/сек	KC3 127 -	KC5 127 -	Sw_tab 0 C5.C3	Dkeepo 30 *Ks мм
TP-1-	V3 400 мм/сек	Facs 200 H	Fall 180 H	Farr 100 H	C7 0 мм	C8 0 мм	C1 0 мм	V1 80 мм/сек	V2 80 мм/сек	V4 40 мм/сек	V5 40 мм/сек	V6 40 мм/сек	KC3 127 -	KC5 127 -	Sw_tab 0 C5.C3	Dkeepo 39 *Ks мм
TP-2-	L_dk 0 *Ks мм	Len 0 *Ks мм	DO 11 мм	DC 9 мм	Farrm 180 H	Vsyn 100 мм/сек	Fdin 0 H	Vbar 70 мм/сек	TO_O 255 *0.1сек	TO_C 255 *0.1сек	Bar_sl 0 -	Bar_ret 10 мм	Bar_op 0 -	C_vko 90 мм	C_vkz 10 мм	
TP-3-	Flko 500 H	Fpcl 0 H	Fvkz 30 H	Vmin 1 мм/сек	Varr 80 мм/сек	Varm 200 мм/сек	Narm 0 мм				Adr_S 0 -	UL_S 0 -	Mask 11 -	Arg_o 2 -		
TP-4-	W0 250 *0.1%	W1 990 *0.1%	Fp0 40 *0.1Гц	Fp1 400 *0.1Гц					Tdin 20 *0.01сек	Trpdin 10 *0.1сек						
TP-E-	Par_str 4 -	Par_col 4 -	Pass_u 0E00 -	Pass_a 3A87 -												



Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата

Таблица 2. Ограничители параметров БУАД-7-31.3

ТР.АВ А\В	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
ТР.0-	V3 1200 мм/сек	Facs 600 H	Fall 400 H	Farr 350 H	C7 150 мм	C8 250 мм	C1 100 мм	V1 150 мм/сек	V2 150 мм/сек	V4 400 мм/сек	V5 300 мм/сек	V6 300 мм/сек	KC3 180 -	KC5 128 -	Sw_tab 11 C5,C3	Dkeepo 100 *Ks мм
ТР.1-	V3 1000 мм/сек	Facs 350 H	Fall 350 H	Farr 350 H	C7 150 мм	C8 250 мм	C1 100 мм	V1 350 мм/сек	V2 400 мм/сек	V4 150 мм/сек	V5 150 мм/сек	V6 150 мм/сек	KC3 128 -	KC5 180 -	Sw_tab 11 C5,C3	Dkeepo 100 *Ks мм
ТР.2-	L_dk 255 *Ks мм	Len 9000 *Ks мм	DO 50 мм	DC 50 мм	Farrm 500 H	Vsyn 200 мм/сек	Fsyn 350 H	Vbar 200 мм/сек	TO_O 255 *0.1сек	TO_C 255 *0.1сек	Bar_sl 1 -	Bar_ret 100 мм	Bar_op 1 -	C_vko 250 мм	C_vkz 250 мм	- -
ТР.3-	Flko 600 H	Fpcl 350 H	Fvkz 350 H	Vmin 50 мм/сек	Varr 200 мм/сек	Varm 500 мм/сек	Narm 100 мм				Adr_S 1 -	UL_S 1 -	Mask 255 -	Arr_o 2 -		
ТР.4-	W0 700 *0.1%	W1 990 *0.1%	Fp0 250 *0.1Гц	Fp1 1000 *0.1Гц				Tdin 255 *0.01сек		Tr_din 255 *0.01сек						



### 3. ИСПОЛЬЗОВАНИЕ УСТРОЙСТВА

4.1. При подготовке *Устройства* к работе *Устройство* крепится с помощью четырех болтов **М4** к несущей поверхности в вертикальном положении. При этом несущая поверхность должна быть подсоединена к заземляющему медному РЕ-проводнику сечением не менее 1,5 кв.мм.

4.2. Присоединение *Устройства* к сети, асинхронному электродвигателю и к шине управления осуществляется с помощью разъемных клемников в соответствии с **Рис.8**. Подводящие провода могут быть вложены в металлорукава или пластмассовый рукав диаметром не более 16 мм. Рукав закрепляются заглушками *Устройства*.

4.3. Присоединение проводов к разъемам **X1, X2, X3, X4, X5** *Устройства* осуществляется при отключенном сетевом питании и снятых заглушек. После закрепления разъемов заглушки закрепляются на корпусе *Устройства* с помощью четырех винтов **М4**. Только после закрепления заглушек можно подать сетевое питание на *Устройство*.

4.4. Назначение контактов разъемов на **Рис.8** приведено ниже:

4.4.1. **Разъем X1** предназначен для подключения сетевого питания:

- Контакт **1** – нейтральная фаза сетевого напряжения 220В, 50Гц;
- Контакт **2** – фаза сетевого напряжения 220В, 50Гц;
- Контакт **3** – не используется;
- Контакт **4** – не используется;
- Контакт **5** – заземляющий РЕ-проводник (корпус);
- Контакт **6** – заземляющий РЕ-проводник (корпус).

4.4.2. **Разъем X2** предназначен для подключения асинхронного электродвигателя:

- Контакт **1** – заземляющий РЕ-проводник от двигателя (корпус);
- Контакт **2** – не используется;
- Контакт **3** – не используется;
- Контакт **4** – выходное напряжение формируемой фазы F1, 180В, 0-100Гц;
- Контакт **5** – выходное напряжение формируемой фазы F2, 180В, 0-100Гц;
- Контакт **6** – выходное напряжение формируемой фазы F3, 180В, 0-100Гц;

4.4.3. **Разъем X3** предназначен для выдачи информационных сигналов на станцию.

- Контакты **1, 2** – “сухой” контакт РВМ, гальванически развязан с силовой цепью. Сигнал РВМ постоянно выключен, включается при наезде на препятствие при закрытии. При снятии команды ЗД и подаче команды ОД или снова ЗД сигнал РВМ опять выключается. При возникновении ошибки РВМ также включается и остается включенным до устранения ошибки. При изменении команды движения происходит сброс параметров некоторых ошибок и новая попытка штатного движения.
- Контакты **3, 4** – “сухой” контакт ВКЗ, гальванически развязан с силовой цепью. При полном закрытии сигнал ВКЗ включается, выключается при выходе из конечной зоны закрытия, равной DC+C\_VKZ.
- Контакты **5, 6** – “сухой” контакт ВКО, гальванически развязан с силовой цепью. При полном открытии сигнал ВКО включается, выключается при выходе из конечной зоны открытия, равной DO+C\_VKO.

4.4.4. **Разъем X4** предназначен для подключения управляющих сигналов от станции.

- Контакт **1** – не используется.
- Контакт **2** – ЗД – входной сигнал, команда “Закрыть” (18-30В, 7-15мА, длительность > 0,4с), гальванически развязан с силовой цепью.
- Контакт **3** – ОД – входной сигнал, команда “Открыть” (18-30В, 7-15мА, длительность > 0,4с), гальванически развязан с силовой цепью.
- Контакт **4** – ОБЩ. – “Общий” для управляющих сигналов.
- Контакт **5** – резервный входной сигнал (18-30В, 7-15мА, длительность > 0,4с), гальванически развязан с силовой цепью.

Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата	Изм	Лист	№ докум.	Подп.	Дата	ЕМРЦ.421243.131 РЭ	Лист
											21

- Контакт **6** – АРР – входной сигнал, команда “удержание” или “арретирование” (18-30В, 7-15мА, длительность > 0,4с), гальванически развязан с силовой цепью. Удержание двери в закрытом состоянии осуществляется подачей сигнала АРР. Используется только для **ШУЛК, ШУЛМ, ШУЛР**.

4.4.5. **Разъем X5** предназначен для подключения внешнего таходатчика.:

- Контакт **1** – положительное питание +V таходатчика +5В;
- Контакт **2** – выходной сигнал D1 таходатчика в интервале от 0В до +5В;
- Контакт **3** – выходной сигнал D2 таходатчика в интервале от 0В до +5В;
- Контакт **4** – общий вывод таходатчика.

4.5. Рекомендуемые сечения проводов для подключения к разъемам:

- провода к разъему **X1** диаметром не менее **0.75 кв.мм**;
- провода к разъему **X2** диаметром не менее **0.75 кв.мм**;
- провода к разъему **X3** диаметром не менее **0.2 кв.мм**;
- провода к разъему **X4** диаметром не менее **0.2 кв.мм**;
- провода к разъему **X5** диаметром не менее **0.2 кв.мм**.

4.6. Вариант жгутования выходных проводов *Устройства* приведен на **рис.9**.

4.7. Устройство работает в окружающей среде при температуре не более +45°C и не ниже 0°C, атмосферном давлении в диапазоне от 80кПа до 150кПа и влажности не более 93% без конденсации и каплеобразования. *Устройство* должно быть защищено от прямого попадания солнечного света.

4.8. При перемещении *Устройства* из внешней среды с температурой ниже 0°C в помещение с температурой выше 0°C устройство необходимо выдержать при температуре помещения не менее 5 часов в выключенном состоянии.

4.9. Условия монтажа *Устройства* приведены ниже:

- установка *Устройства* вертикально с точностью 4°;
- *Устройство* устанавливать вдали от нагревательных элементов;
- необходимо оставлять достаточно места для перемещения воздуха вдоль *Устройства*;
- необходимо оставлять свободное пространство перед корпусом *Устройства* не менее 10 мм.

Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата	EMPIЦ.421243.131 PЭ	Лист
						22
Изм	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		

Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата

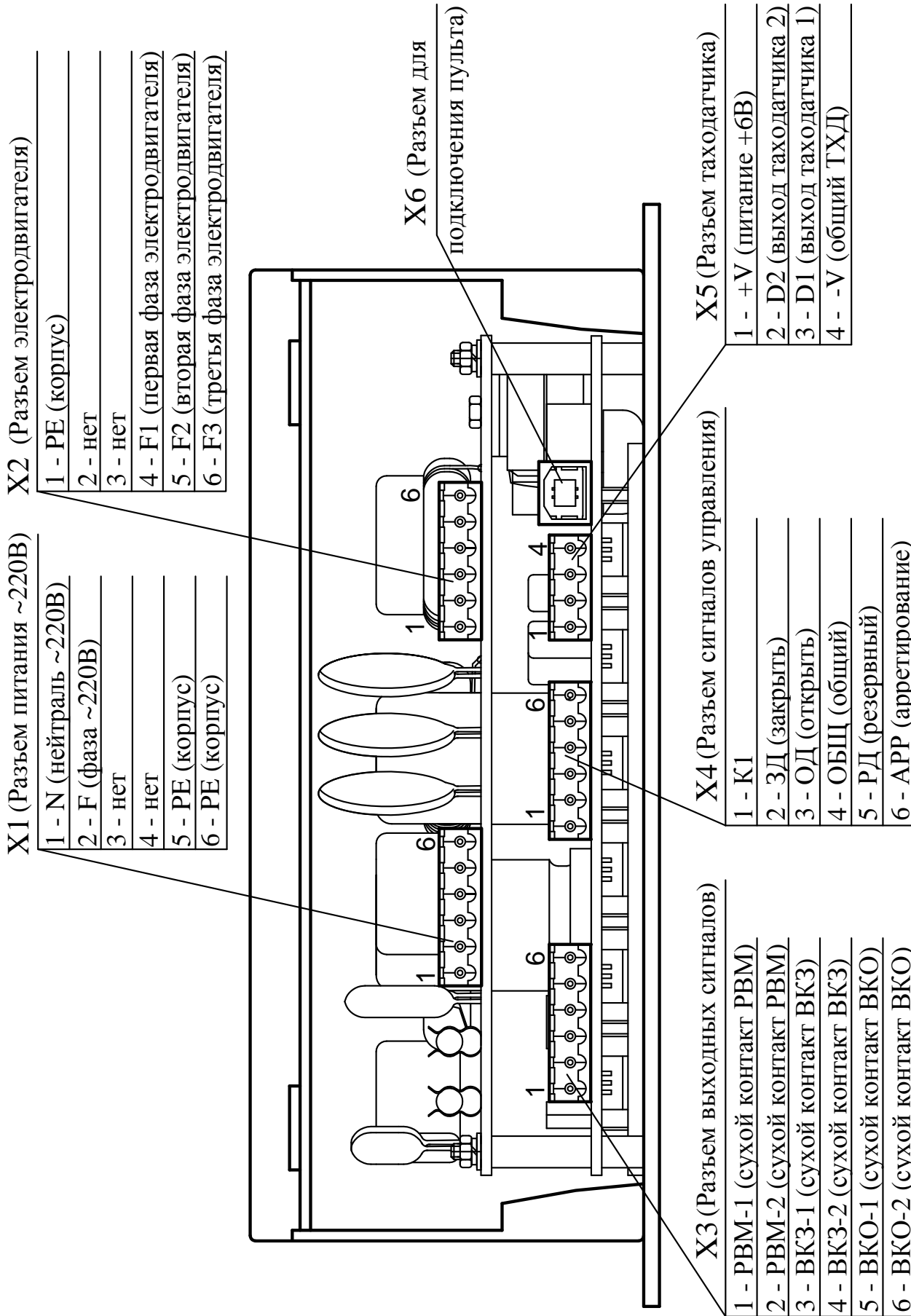


Рис.8. Подключение внешних разъемов БУАД-7-31.

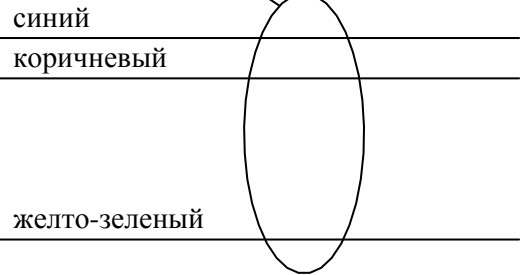
Изм	Лист	№ докум.	Подп.	Дата

ЕМРЦ.421243.131 РЭ

### X1

Конт.	Наименование
1	N (Нейтраль ~220 В, 50 Гц )
2	F (Фаза ~220 В , 50 Гц)
3	
4	
5	РЕ (корпус Устройства)
6	РЕ (корпус Устройства)

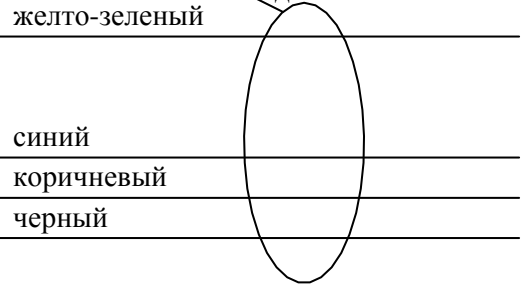
Кабель ПВС 3 x 0,75 мм<sup>2</sup> ГОСТ 7399-97  
длина 1250 мм



### X2

Конт.	Наименование
1	РЕ (Корпус электродвигателя)
2	
3	
4	F1 (Фаза 1 электродвигателя)
5	F2 (Фаза 2 электродвигателя)
6	F3 (Фаза 3 электродвигателя)

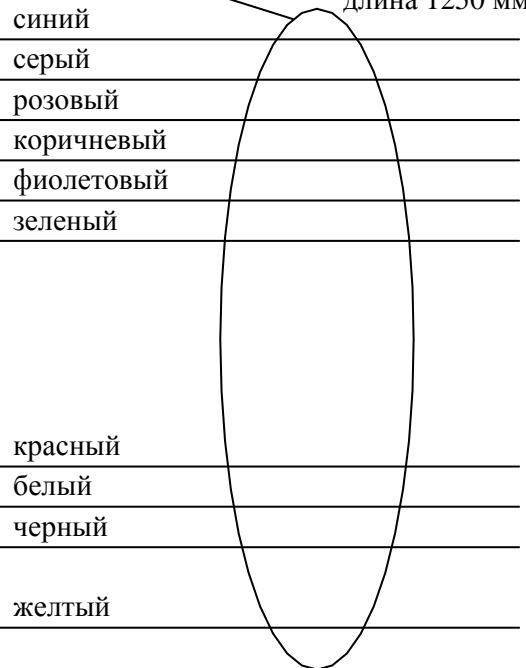
Кабель ПВС 4 x 0,75 мм<sup>2</sup> ГОСТ 7399-97  
длина 1250 мм



### X3

Конт.	Наименование
1	PBM-1 ("Сухой" контакт PBM)
2	PBM-2 ("Сухой" контакт PBM)
3	BK3-1 ("Сухой" контакт BK3)
4	BK3-2 ("Сухой" контакт BK3)
5	BKO-1 ("Сухой" контакт BKO)
6	BKO-2 ("Сухой" контакт BKO)

Кабель КСПВГ 10 x 0,2 мм<sup>2</sup>  
ТУ 3581-01-39793330-2000  
длина 1250 мм



### X4

Конт.	Наименование
1	K1 (Сигнал K1)
2	ЗД (закрывать)
3	ОД (открывать)
4	ОБЩ (Общий контакт сигналов управления)
5	РД (резервный)
6	АРР (арретирование)

### X5

Конт.	Наименование
1	+V (Питание +6 В таходатчика)
2	D2 (выход 2 таходатчика)
3	D1 (выход 1 таходатчика)
4	-V (общий таходатчика)

Кабель от оптического таходатчика  
ЕМРЦ.31.6500

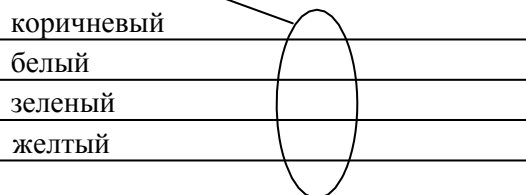


Рис.9. Вариант жгутования выходных проводов Устройства.

Изм	Лист	№ докум.	Подп.	Дата



## 5. ОБСЛУЖИВАНИЕ И ТЕКУЩИЙ РЕМОНТ

5.1. После установки (монтажа) *Устройства* в соответствии с настоящим РЭ гарантийный срок работы *Устройства* 18 месяцев со дня его установки (монтажа), но не более 36 месяцев со дня его приобретения.

5.2. При эксплуатации *Устройства* в соответствии с настоящим РЭ *Устройство* рассчитано на работу в течение 15 лет. При выходе *Устройства* из строя в течение данного срока предприятие-изготовитель в течение гарантийного срока ремонтирует *Устройство* за счет собственных средств, а после гарантийного срока по утвержденным нормам.

5.3. При отсутствии свечения светового индикатора 'ГОТ' необходимо:

- Проверить исправность проводов, подающих сетевое питание и замерить величину напряжения.
- Отключить питание *Устройства*, открыть крышку для доступа к разъемам и проверить сохранность плавких предохранителей, размещенных на плате фильтров.
- Дальнейший ремонт должен осуществляться силами предприятия-изготовителя или специализированными предприятиями по ремонту.

## 6. ПОРЯДОК ФАЗИРОВАНИЯ УСТРОЙСТВА

6.1. Любые изменения подключения кабелей и шин осуществляется при выключенном питании и соблюдении всех правил техники безопасности.

6.2. Подключите все необходимые коммуникации *Устройства*.

6.3. Сдвиньте дверь на середину проема.

6.4. Подайте питание 220В, 50 Гц на *Устройство*.

6.5. Определите правильность подключения сигналов D1 и D2 *таходатчика*. Кратковременно подайте команду ОД или ЗД на *Устройство*. Если двери открываются, то показания индикатора на *Устройстве* должны уменьшаться, а если закрываются – увеличиваться. Если это не так, то необходимо выключить *Устройство*, вынуть разъем X5 и поменять на нем местами сигнальные провода таходатчика D1 и D2 (контакты 2 и 3).

6.6. Снова подайте питание 220В, 50Гц на *Устройство*.

6.7. Теперь определите правильность подключения *фаз* асинхронного двигателя. Для этого кратковременно подайте команду ОД или ЗД на *Устройство*, но так чтобы дверь не доходила до упора. При подаче команды ОД, дверь должна открываться, а при подаче команды ЗД – закрываться. Если это не так, то необходимо выключить *Устройство* и поменять местами любые 2 фазы (из трех) асинхронного двигателя либо на разъеме X2 (контакты 4, 5, 6), либо на самом двигателе.

6.8. Опять подайте питание 220В, 50Гц на *Устройство* и убедитесь в правильности движения двери в нужном направлении по командам ОД и ЗД.

## 7. КОМПЛЕКТНОСТЬ ПОСТАВКИ

7.1. *Устройство* поставляется заказчику в картонной коробке и имеет следующую комплектацию:

- *Устройство*;
- паспорт;
- инструкция по эксплуатации.

Имп. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата	ИМПЦ.421243.131 РЭ	Лист
						25
Изм	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		

## 8. ХРАНЕНИЕ УСТРОЙСТВА

8.1. *Устройство* хранить в закрытом помещении при температуре не ниже  $-25^{\circ}\text{C}$  и не выше  $+65^{\circ}\text{C}$  по условиям 1(Л)ГОСТ 15150-69 в упакованном виде. Складирование необходимо производить на стеллажах.

8.2. *Устройство* консервации не подлежит.

## 9. ТРАНСПОРТИРОВАНИЕ УСТРОЙСТВА

9.1. Транспортирование *Устройства* разрешается производить закрытыми транспортными средствами в соответствии с правилами перевозки грузов, действующими на данном виде транспорта, при воздействии климатических факторов внешней среды по условиям хранения 4(Л2)ГОСТ 15150-69 при температуре окружающей среды не ниже  $-25^{\circ}\text{C}$ .

9.2. Условия транспортирования *Устройства* в части воздействия механических факторов - по группе С ГОСТ 23216-78.

Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата	ЕМРЦ.421243.131 РЭ	Лист
						26
Изм	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		

### Лист регистрации изменений.

Изм.	Номера листов (страниц)				Всего листов (страниц) в документе	№ докум.	Входящий № сопровод. докум. и дата	Подпись	дата
	Измененных	Замененных	Новых	Изъятых					

Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата

ЕМРЦ.421243.131 РЭ

Лист

27