

7655



AUTINOR

Manuel d'installation

ALPHA MLIFT VECTOR

Programmation Vectorielle

AVERTISSEMENT

Ce document est réputé exact à la date de parution.

Les informations qu'il contient ont été scrupuleusement contrôlées. Cependant **AUTINOR** décline toute responsabilité en cas d'erreur ou d'omission.

Si vous constatez une inexactitude ou une imprécision, si vous avez des suggestions, vous pouvez communiquer vos remarques par écrit (courrier, télécopie ou Email) à :

Société **AUTINOR** - Service Documentation
Z.A. Les Marlières
59710 AVELIN
☎ [33] 03-20-62-56-00
📠 [33] 03-20-62-56-41
✉ autinor@autinor.com

Cette documentation est la propriété de la société **AUTINOR** auprès de laquelle elle peut être achetée (à l'adresse ci-dessus). Elle peut néanmoins être librement reproduite pour communiquer les informations qu'elle contient à toute personne dont la fonction le justifie.

Seule sa reproduction intégrale, sans addition ni suppression est autorisée.

En cas de citations devront, au moins, être mentionnés :

- le nom de la société **AUTINOR**,
- la date de l'édition originale.

COMPATIBILITE ELECTROMAGNETIQUE

Depuis le 1^{er} janvier 1996, les installations d'ascenseurs sont tenues de respecter les exigences essentielles de la Directive Européenne 89/336/CEE relative à la Compatibilité Electromagnétique (CEM).

L'équipement n'est qu'un composant de l'installation ; il n'est donc pas soumis à l'obligation du marquage **CE** prévu par cette directive. Cependant, pour vous permettre de rédiger en toute tranquillité la déclaration de conformité prévue par la directive, et conformément aux règles professionnelles, tous les équipements **AUTINOR** sont livrés avec un *engagement de conformité*.

Votre déclaration de conformité ne peut cependant s'appuyer sur cet engagement que si l'équipement est installé en suivant intégralement les consignes données dans la présente documentation.

PREAMBULE

• Rappel réglementaire pour la manutention :

Quel que soit la nature de la charge, les opérations de manutention sont sources de risques (heurt, chute, écrasement,...). Chaque fois que cela est possible, préférez la manutention mécanique à la manutention manuelle. Lorsque le recours à la manutention manuelle est inévitable, respectez la réglementation qui la régit.

Au niveau européen, cette réglementation est constituée des textes transposant la Directive 90/269/CEE, Directive du Conseil du 19 mai 1990 "concernant les prescriptions minimales de santé et de sécurité relatives à la manutention manuelle des charges comportant des risques, notamment dorsaux lombaires, pour les travailleurs."

En France, la réglementation de la manutention manuelle est constituée des textes suivants :

- Code du travail article R 231-72 (Décret n° 92-958 du 3 septembre 1992 transposant en droit français la directive européenne 92/269/CEE)

" Lorsque le recours à la manutention manuelle est inévitable... un travailleur ne peut être admis à porter d'une façon habituelle des charges supérieures à 55 kilogrammes qu'à condition d'y avoir été reconnu apte par le médecin du travail, sans que ces charges puissent être supérieures à 105 kilogrammes. "

- Décret n° 95-826 du 30 Juin 1995, Titre 1^{er} - article 8 "fixant les prescriptions particulières de sécurité applicables aux travaux effectués sur les ascenseurs"
+ Circulaire de mise en œuvre DRT 96/3 du 25 Mars 1996

" ... Les travaux comportant le port manuel d'une masse supérieure à 30 kilogrammes, ou comportant la pose ou la dépose manuelle d'éléments d'appareils d'une masse supérieure à 50 kilogrammes, ... doivent être effectués par au moins deux travailleurs ; "

complétée par la norme française NF X 35-109 qui donne des recommandations plus précises qui prennent en compte les paramètres suivants : âge du travailleur, nature de la tâche (occasionnelle ou répétitive), charge unitaire, distance parcourue :

	Port de charge occasionnel	Port de charge répétitif
Homme 18 / 45 ans	30 kg	25 kg
Homme 45 / 60 ans	25 kg	20 kg

Sécurités :

Respecter les consignes qui vous ont été données par votre hiérarchie pour l'utilisation des équipements de protection individuel (gants, chaussures, lunettes..., dispositif anti-chute).

TABLE DES MATIERES

Chapitre I - Généralités	11
<i>Fixation des coffrets</i>	12
<i>Position du ou des coffret(s) et précaution en matière de compatibilité électromagnétique</i>	14
<i>Interliaison entre le variateur de fréquence et la manœuvre en cas de coffrets séparés</i>	18
<i>Raccordement minimal pour les premiers déplacements</i>	20
<i>Localisation des connecteurs de la carte VEC01</i>	24
<i>Localisation des connecteurs de la carte BH12</i>	25
<i>Localisation et rôles des fusibles</i>	29
<i>Localisation des voyants, cavaliers et relais</i>	31
<i>Dispositif de paramétrage / diagnostique du variateur de fréquence</i>	34
<i>Dispositif de paramétrage / diagnostique de la manœuvre</i>	39
<i>A propos des illustrations (☺, ☹, ⚠, 🗑, 🛑, 🖱, 🔍)</i>	45
Chapitre II - Installation et raccords des sécurités	1
<i>Raccordement de la chaîne des sécurités</i>	2
<i>Prescriptions pour le raccordement des dispositifs connectés à la chaîne des sécurités</i>	3
<i>Mesure d'isolement de la chaîne des sécurités</i>	4
<i>Raccordement des sécurités de porte entre le 6 et le 10</i>	5
Chapitre III - Installation et raccords en machinerie	1
<i>Raccords en machinerie</i>	2
<i>Câble blindé du moteur de traction</i>	3
<i>Ventilation du moteur de traction, détection par thermo-contact de ventilation</i>	4
<i>Protection du moteur de traction et contrôle de la température de machinerie</i>	5
<i>Groupe électrogène / alimentation de secours</i>	6
<i>Manœuvre électrique de rappel</i>	7
<i>Visualisation de la zone de déverrouillage</i>	9
<i>Suspension de départ</i>	10
<i>Voyant défaut</i>	11
<i>Interphonie</i>	12
Chapitre IV - Installation et raccords en gaine	1
<i>Montage des supports de bande de comptage</i>	2
<i>Montage des supports de drisse pour écrans de zone</i>	3
<i>Position des capteurs de zone de déverrouillage P01 ou I.L.S. et du capteur de comptage O03</i>	4
<i>Position des écrans pour le contrôle de zone de déverrouillage par capteurs P01 dans le cas de mouvements portes ouvertes</i>	5
<i>Position des bandes d'aimant pour le contrôle de zone de déverrouillage par I.L.S. dans le cas de mouvements portes ouvertes</i>	6
<i>Pontage des sécurités de portes, ouverture avant arrêt, visualisation de la zone de déverrouillage (N62)</i>	7
<i>Pontage des sécurités de portes, ouverture avant arrêt, visualisation de la zone de déverrouillage (N57)</i>	8
<i>Réglage de l'option isonivelage</i>	9

TABLE DES MATIERES

Chapitre V - Installation et raccordements aux paliers	1
<i>Raccordements aux paliers, manœuvre de 2 à 12 niveaux, blocage ou collective à 1 seul bouton</i>	2
<i>Boutons d'appel et quittances optionnelles</i>	3
<i>Répétiteur de position au(x) palier(s) modèle Id30</i>	5
<i>Répétiteur de position au(x) palier(s) modèle Id 50-1</i>	6
<i>Répétiteur de position au(x) palier(s) modèle Id 50</i>	7
<i>Répétiteur de position et flèches au(x)palier(s) modèle Idfl 30 / 50</i>	8
<i>Feuille de programmation standard</i>	9
<i>Répétiteur de position et flèches a message défilant au(x) palier(s) modèle Idfl 30 / 50 md</i>	10
<i>Feuille de programmation pour afficheurs a message défilant</i>	11
<i>Flèches de sens au(x) palier(s) modèle Fl30 / 50</i>	12
<i>Flèches de sens au(x) palier(s) modèle avec ampoules; puissance < ou > à 1,2 W</i>	13
<i>Mise hors service</i>	14
<i>Voyants « occupé » aux paliers</i>	16
Chapitre VI - Installation et raccordements en cabine	1
<i>Raccordements en cabine, manœuvre de 2 à 12 niveaux, blocage ou collective à 1 seul bouton</i>	2
<i>Boutons d'envoi et quittances</i>	3
<i>Dispositif de comptage a bande, capteur O03-1 (ou O03-2)</i>	5
<i>Bouton d'alarme en cabine</i>	7
<i>Bouton d'arrêt en cabine</i>	8
<i>Gong en cabine</i>	9
<i>Came mobile de déverrouillage</i>	11
<i>Opérateur de porte automatique</i>	13
<i>Opérateur de porte automatique « commandé par la came »</i>	14
<i>Onduleur de porte OP06 ou OP11</i>	15
<i>Onduleur de porte OP15</i>	16
<i>Répétiteur de position en cabine modèle Id 30</i>	18
<i>Répétiteur de position en cabine modèle Id 50-1</i>	19
<i>Répétiteur de position en cabine modèle Id 50</i>	20
<i>Répétiteur de position et flèches en cabine modèle Idfl 30 / 50</i>	21
<i>Feuille de programmation standard</i>	22
<i>Répétiteur de position et flèches à message défilant en cabine modèle Idfl 30 / 50 md</i>	23
<i>Feuille de programmation pour afficheurs a message défilant</i>	24
<i>Flèches de sens en cabine modèle Fl30 / 50</i>	25
<i>Flèches de sens en cabine modèle avec ampoules, puissance < ou > à 1,2 W</i>	26
<i>Manœuvre d'inspection</i>	27
<i>Le dispositif de fin de course d'inspection</i>	30
<i>Inspection en grande vitesse</i>	30
<i>Pleine charge (« Non stop »)</i>	31
<i>Surcharge de la cabine</i>	32

TABLE DES MATIERES

Chapitre VI - Installation et raccordements en cabine (suite)

<i>Réservation de la cabine « Priorité cabine »</i>	34
<i>Voyant pompier</i>	35
<i>Lumière automatique temporisée (BH07)</i>	36

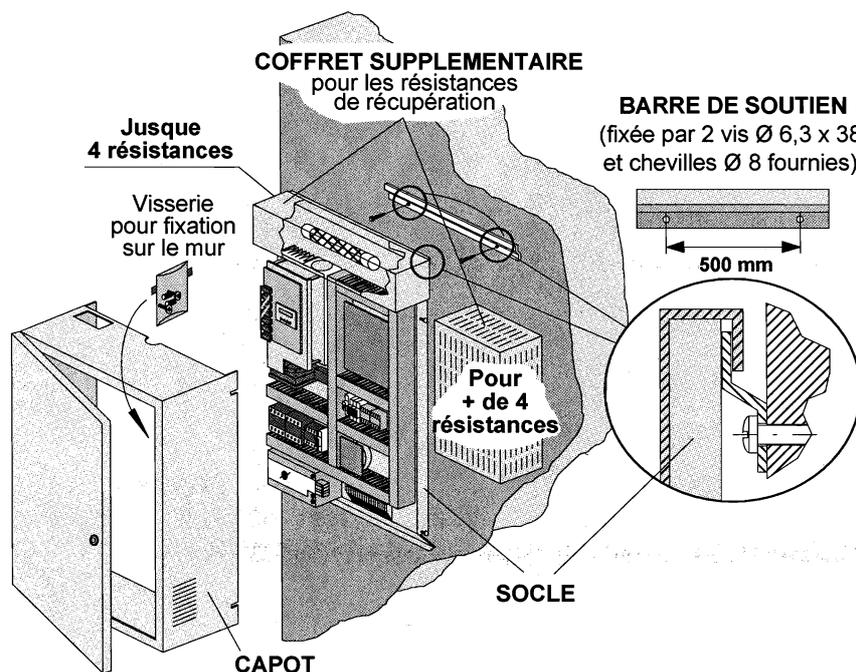
Chapitre VII - Procédures de mise en service

Procédure à suivre pour effectuer le relevé automatique des niveaux	2
Ce qu'il faut savoir avant de partir en GV	6
<i>Programmation de la distance de ralentissement sur la régulation</i>	6
<i>Programmation de la protection thermique du moteur</i>	7
<i>Détail de l'adresse 00E (option hardware)</i>	7
<i>Concernant la manœuvre</i>	8
Réglage des paramètres en grande vitesse	9
<i>Réglage de la vitesse synchrone</i>	9
<i>Réglage automatique de la précision d'arrêt en montée</i>	9
<i>Réglage automatique de la précision d'arrêt en descente</i>	9
<i>Réglage de la précision d'arrêt en approche directe</i>	10
<i>Réglage automatique de la zone d'hystérésis</i>	10
<i>Positionnement des aimants EM au niveau le plus haut</i>	10
<i>Positionnement des aimants EM sur la bande de comptage (capteur O03-2)</i>	11
Paramètres à ajuster sur le site et table de conversion	12
<i>Rappel des paramètres à affiner sur le site</i>	12
<i>Tables de conversion</i>	12
Les paramètres liés au variateur de fréquence, entrées / sorties et codes de défaut	17
Les paramètres liés à la manœuvre, entrées / sorties et codes de défaut	39
Les paramètres liés à la bande	96
Schémas électriques	97
<i>Modèle 2</i>	97
<i>Modèle 3 - 4</i>	98
<i>Modèle 5</i>	99
<i>Modèle 6</i>	100
<i>Modèle 7</i>	101
<i>Raccordements du moteur de porte et du moteur de ventilation du moteur de traction</i>	102

CHAPITRE I

GENERALITES

FIXATION DU OU DES COFFRETS (1/2) ET PRESCRIPTIONS NORMATIVES

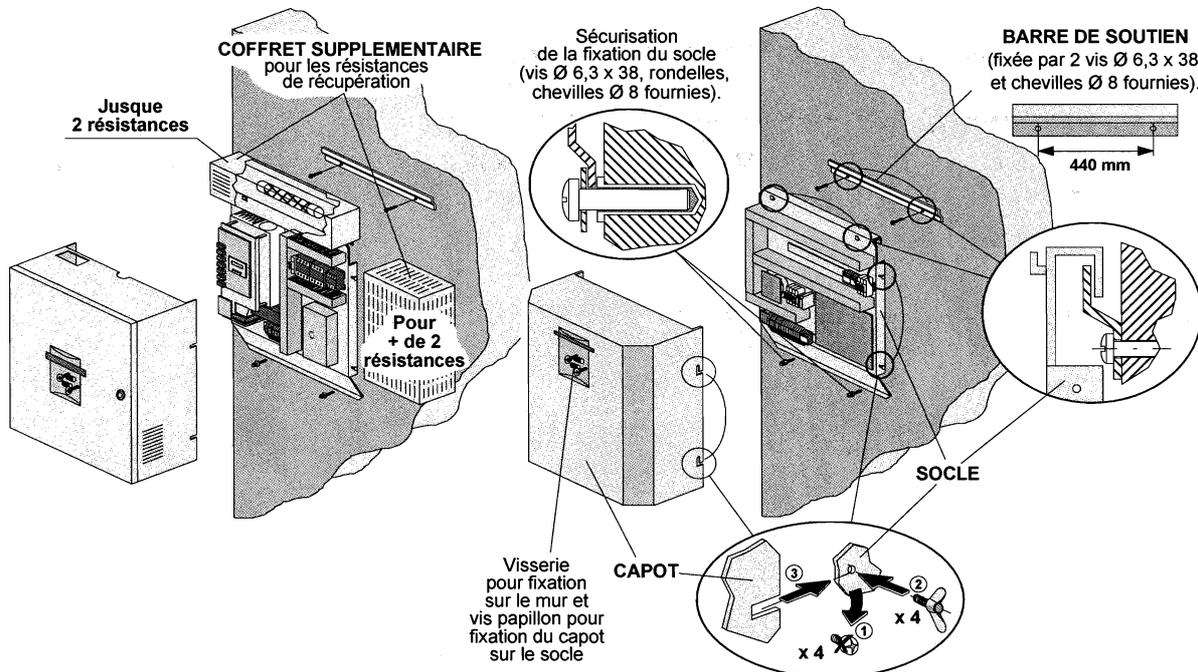


Dimensions de l'armoire : L = 750 mm, H = 1050 mm, P = 300 mm - Poids = 80 à 100 kg

En cas de nombreux Hors Standard : L = 900 mm, H = 1050 mm, P = 300 mm

Coffret déporté pour plus de 4 résistances : L = 320 mm, H = 600 mm, P = 250 mm.

Degrés de protection : IP 31



Dimensions du coffret Alpha : L = 562 mm, H = 562 mm, P = 250 mm - Poids = env. 40 kg

Dimensions des coffrets V.F. :

- **Modèles 2, 3, 4, 5*, 6* : L = 562 mm, H = 680 mm, P = 285 mm - Poids = env. 40 kg**

- * Avec coffret déporté pour plus de 2 résistances: L = 320 mm, H = 600 mm, P = 250 mm.

- **Modèles 7, 8 et 9 : L = 800 mm, H = 1200 mm, P = 400 mm.**

Remarque : La barre de soutien est montée, pour le transport, sur les goujons prévus pour la fixation de la jupe. L'entrée des canalisations ou des câbles se fait par le dessous. Le coffret de résistances externes doit être placé de préférence au dessus de l'armoire si ce n'est pas possible, le plus éloigné des entrées d'air de l'armoire.

FIXATION DU OU DES COFFRETS (2/2) ET PRESCRIPTIONS NORMATIVES

N'oubliez pas que vous devez respecter les prescriptions de la Norme EN 81-1 § 6.3.2.1 :

6.3 Construction et équipement des locaux de machines

6.3.2 Dimensions

6.3.2.1 Les dimensions du local des machines doivent être suffisantes pour permettre de travailler aisément et en toute sécurité sur les équipements, notamment les équipements électriques.

En particulier, il doit être au moins prévue une hauteur libre de 2 m, et :

a) une surface libre horizontale devant les tableaux de manœuvre et les armoires. Cette surface est définie comme suit :

- 1) profondeur, mesurée à partir de la surface extérieure des enveloppes d'au moins 0,70 m ;
- 2) largeur, la plus grande des dimensions suivantes : 0,50 m ou la largeur totale de l'armoire ou du tableau ;

b) une surface libre horizontale minimale de 0,50 m x 0,60 m pour la maintenance et la vérification des parties en mouvement où cela est nécessaire et, le cas échéant, la manœuvre manuelle de secours (**12.5.1**).

POSITION DU OU DES COFFRETS ET COMPATIBILITE ELECTROMAGNETIQUE (1/4)

Lorsque la machinerie supporte ou se situe à proximité d'une antenne de réception de Radio ou de Télévision, veillez à ne pas placer le coffret dans la zone de réception de l'antenne (figure 1).

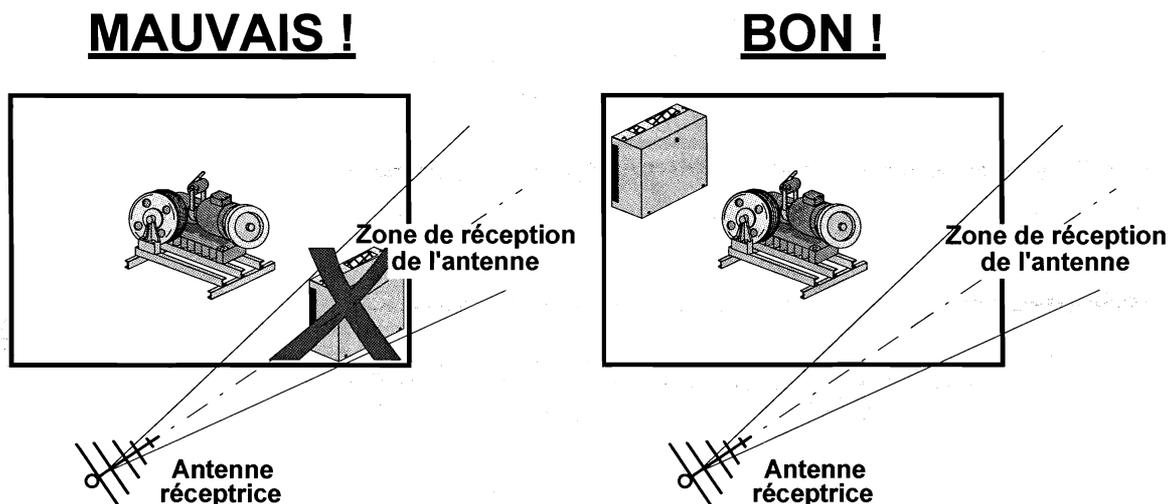
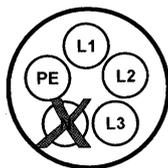


Figure 1 Emplacement du variateur de fréquence à l'extérieur de la zone de réception de l'antenne

Si vous ne pouvez trouver, pour le coffret de la Variation de Fréquence, un emplacement satisfaisant, faites déplacer les antennes ! Si ce n'est pas possible, contactez **AUTINOR** qui envisagera, avec le propriétaire, des mesures à prendre, conformément à ce que prévoient les Normes EN 12015 et EN 12016 : *Famille de produit Ascenseurs, Escaliers mécaniques et Trottoirs roulants.*

PRECAUTIONS A PRENDRE.

1. L'arrivée Force L1, L2, L3 + Terre (Vert Jaune) doit passer dans un même câble multiconducteurs.



2. La liaison Force de l'ALPHA MLIFT-VECTOR - MOTEUR (11, 12, 13 + Terre) doit passer dans un même câble multiconducteurs. Même lorsque le câble moteur est protégé mécaniquement par un tube ou une goulotte métallique, l'utilisation d'un câble blindé de longueur minimale de 3,50 m est indispensable (type LIYYCY) pour limiter les perturbations. Le blindage doit être composé au minimum d'une tresse, l'augmentation du nombre de tresses améliore l'efficacité du blindage. Le câble doit être souple pour faciliter son installation dans la machinerie et doit en outre satisfaire aux prescriptions de la Norme EN 81.

Pour être pleinement efficace, le blindage doit être relié simultanément au socle métallique de l'armoire et à la carcasse métallique du moteur.

De surcroît, à l'intérieur comme à l'extérieur de l'armoire, il convient d'espacer au maximum le câble moteur du câble d'alimentation triphasée pour limiter les effets de couplage ; pour la même raison, il convient aussi d'espacer les câbles véhiculant des courants forts de ceux dans lesquels circulent des courants faibles. Ces deux types de câble ne doivent donc pas être placés dans les mêmes goulottes, métalliques ou non, ni traverser la tôle par les mêmes ouvertures.

PRECAUTIONS EN MATIERE DE COMPATIBILITE ELECTROMAGNETIQUE (2/4)

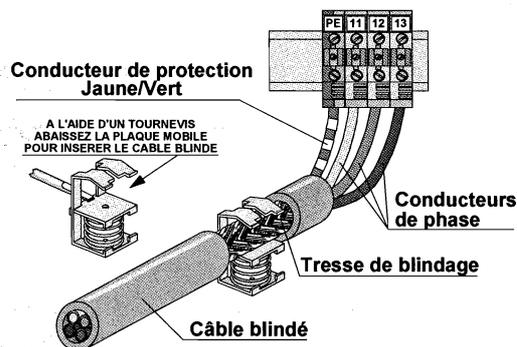
En aucun cas, la tresse de blindage ne remplace le conducteur de protection Jaune-Vert.

CONSEIL : Pour assurer la compatibilité électromagnétique de l'installation, il peut être nécessaire d'utiliser, pour la connexion côté moteur, un presse-étoupe métallique avec contact de blindage permettant d'obtenir une liaison électrique efficace entre la tresse et la carcasse (voir figure ci-dessous).

Dans le cas où la boîte à bornes du moteur est en matériau isolant, l'utilisation de presse-étoupe métallique est évidemment inutile. La tresse de blindage doit alors être reliée au plus court à la borne de terre du moteur.

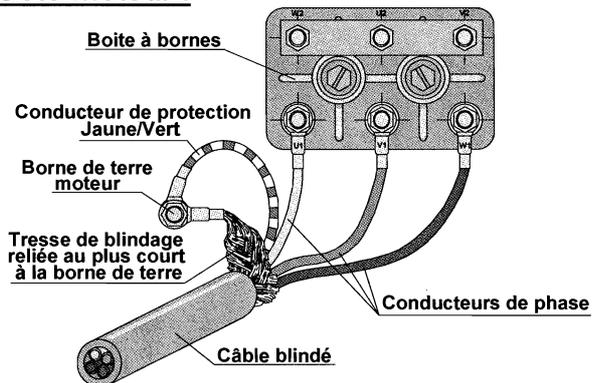
• Raccordement conventionnel :

Coté armoire :



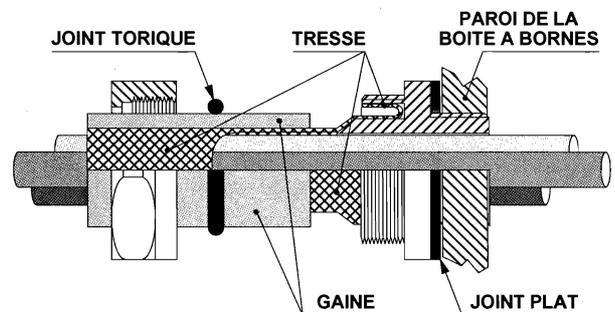
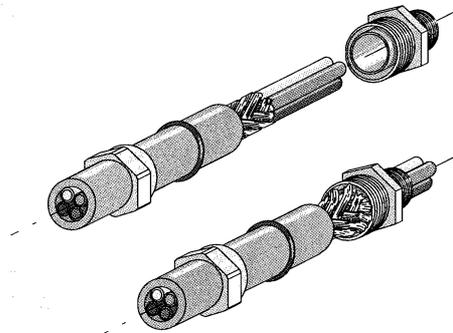
Remarque : Espacer au maximum le câble moteur du câble secteur à l'intérieur comme à l'extérieur de l'armoire.

Coté moteur :



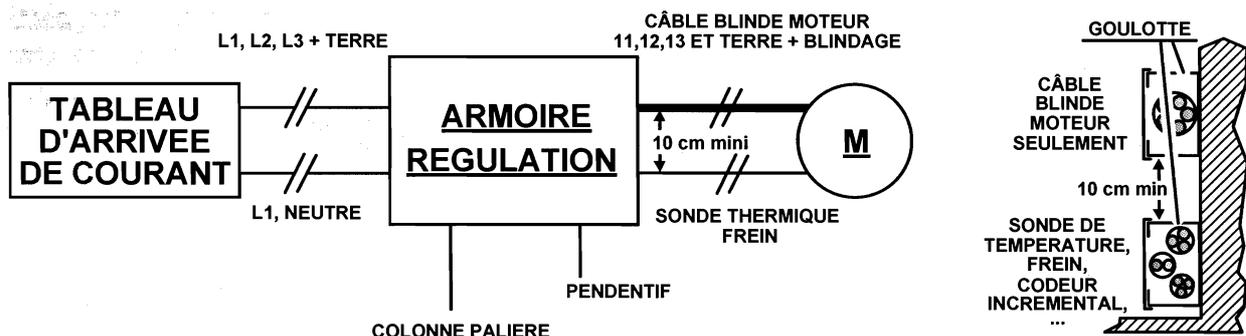
Remarque : Les conducteurs ne doivent être dégagés de la tresse de blindage qu'à l'intérieur de la boîte à bornes.

• Raccordement avec presse-étoupe :



3. Les autres liaisons de l'ALPHA MLIFT VECTOR - MOTEUR, à savoir le frein (+FR et -FR), la sonde thermique (0V, STH) peuvent circuler côte-à-côte mais éloignées d'au moins **10 cm** du câble d'alimentation force.

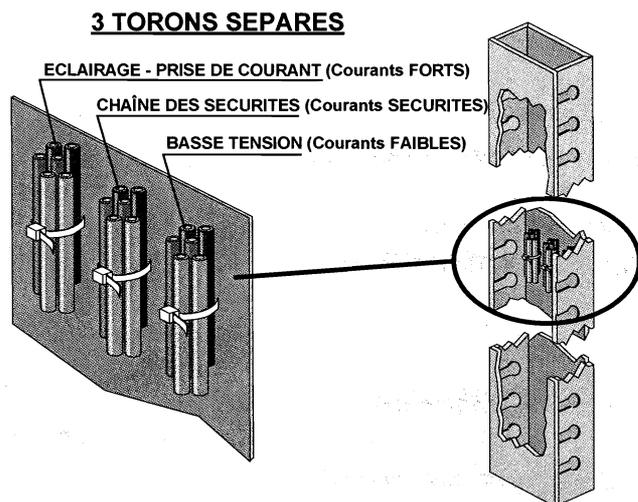
EXEMPLE D'IMPLANTATION :



On vérifiera que le câble se raccordant au tableau d'arrivée de courant ne circule pas à proximité de la liaison entre l'ALPHA MLIFT VECTOR et le MOTEUR

PRECAUTIONS EN MATIERE DE COMPATIBILITE ELECTROMAGNETIQUE (3/4)

A PROPOS DE LA SÉPARATION DES TORONS EN COLONNE PALIERE.



ATTENTION :

Il est conseillé de séparer, dans la colonne palière, les 3 torons multifilaires, éclairage – prise de courant, chaîne des sécurités et basse tension afin de faciliter la maintenance et tenir compte des prescriptions en matière de C.E.M.*

* C.E.M. : Compatibilité ElectroMagnétique

A PROPOS DE LA SÉPARATION DES PENDENTIFS.

Les organes pilotés par les contacteurs sont alimentés par des fils qui passent dans le pendentif

D'autres fils conducteurs du pendentif ne véhiculent non pas des courants forts pour activer des organes de puissance, mais des « INFORMATIONS » électriques par courants faibles. Ces informations sont l'état des fins de courses portes nécessaire à la gestion de l'opérateur de portes automatiques ou les envois cabine par exemple.

Pour situer la différence d'importance entre les deux types de courants, certains moteurs d'opérateurs peuvent consommer 3 ampères alors que le courant qui sert d'information quant à l'état du fin de course fermeture porte ne vaut que 3 milliampères.

Il existe dans cet exemple tout à fait banal un rapport de 1 à 1000.

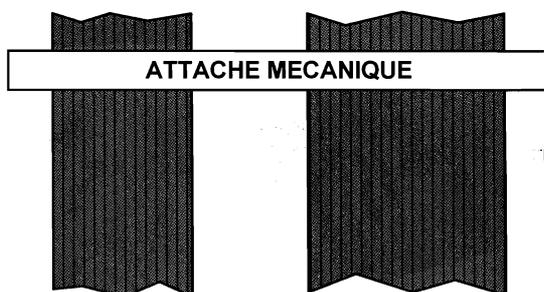
Ce rapport est souvent encore plus élevé notamment si on considère les courants de transitions au début de l'alimentation d'un organe de puissance. Il est clair que les gros courants influenceront les petits par induction si on ne prend pas soin de les séparer.

Le fait de ne pas séparer ces courants dans le pendentif mènera à :

- L'envoi d'informations erronées vers la manœuvre,
- La dégradation progressive de composants électroniques plus ou moins rapidement (de 3 jours à quelques mois).

Les conséquences à court ou moyen terme seront des fonctionnements « bizarres » de l'appareil, puis inévitablement et irrémédiablement la panne !!!

En résumé, les fils conducteurs du pendentif véhiculant des courants forts pour la came mobile ou le moteur d'opérateur de porte ou l'injection de freinage ou les taquets anti-dérive ou le moteur de ventilation cabine sans oublier la lumière cabine et la chaîne des sécurités doivent impérativement être séparés des autres conducteurs véhiculant des informations par courants faibles.



UN OU PLUSIEURS PENDENTIFS
" COURANTS FAIBLES "

Les pendentifs doivent être séparés sur la plus longue distance possible et on s'arrangera pour le faire dans la gaine comme indique ci-dessus :

Dans le cas de l'utilisation de boîtes « mi-course », on prendra également soin de séparer les fils.

Les précautions effectuées plus haut méritent d'être prises jusqu'au niveau de l'armoire. En effet, nous éviterons de croiser les fils dans tous les sens derrière l'armoire et laisserons un peu de mou afin de faciliter la maintenance.

UTILISATION DES DISJONCTEURS DIFFERENTIELS AVEC DES VARIATEURS DE FREQUENCE AUTINOR (4/4)

Tout d'abord, il convient de rappeler que :

- la Directive Basse tension indique explicitement que les installations électriques des ascenseurs sont exclues de son champ d'application, et que donc la norme relative aux installations électriques (norme NF C 15-100 en France), ne s'applique que jusqu'aux bornes d'entrée de l'interrupteur principal de l'installation d'ascenseur (cf EN 81 § 13.1.1.2) ;
- néanmoins, la sécurité des personnes doit évidemment être assurée et que, pour ce faire, on s'appuie, autant que possible sur les prescriptions de norme C 15-100 compte tenu des impératifs propres aux ascenseurs.

La norme C 15-100 § 532.2.1.3 indique que :

“ Les dispositifs de protection à courant différentiel-résiduel doivent être choisis et les circuits électriques divisés de telle manière que tout courant de fuite à la terre susceptible de circuler durant le fonctionnement normal des appareils ne puisse provoquer la coupure intempestive du dispositif. ”

Les variateurs de fréquence AUTINOR ont un courant de fuite normal d'environ 60 mA à l'arrêt ou à vide et d'environ 300 mA en charge. Il est donc recommandé d'alimenter le moteur par un disjoncteur différentiel de courant différentiel assigné (= "sensibilité") $I_{\delta_n} = 500$ mA.

Par ailleurs, la norme C 15-100 indique que dans le cas d'installations électriques câblées conformément au schéma TT (installations alimentées par le réseau électrique public), la protection des personnes contre les contacts indirects par disjoncteurs à courant différentiel résiduel implique le respect d'une relation qui lie le courant différentiel assigné I_{δ_n} du disjoncteur à la tension limite conventionnelle de contact U_L et à la résistance de la prise de terre :

$$I_{\delta_n} * R_A \leq U_L \text{ (NF C 15-100 § 532.2.4.2)}$$

La protection des personnes peut donc être assurée par un disjoncteur différentiel de sensibilité égale à 500 mA, à condition que la résistance de la prise de terre du bâtiment soit au plus égale à 100 Ω dans le cas d'une installation d'ascenseur, pour laquelle la tension limite conventionnelle de contact U_L est de 50 V. Il appartient au propriétaire de fournir à son électricien la valeur de la résistance de cette prise de terre, de façon que cet électricien puisse s'assurer que la sensibilité du différentiel assure une protection correcte des personnes contre les contacts indirects.

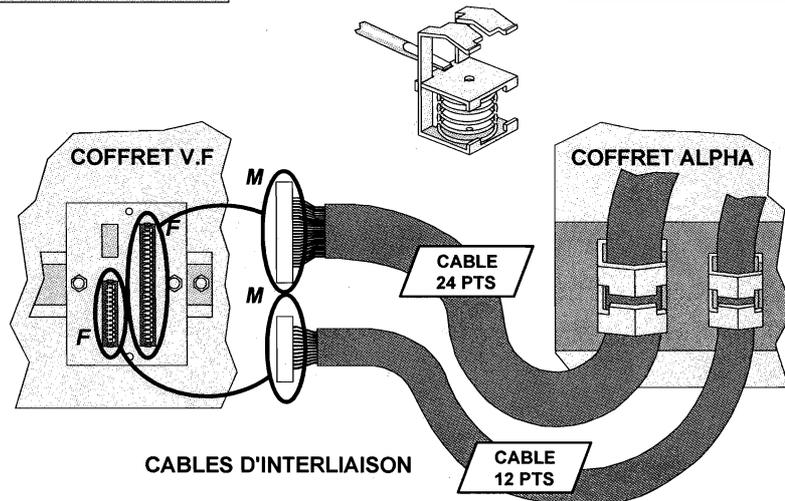
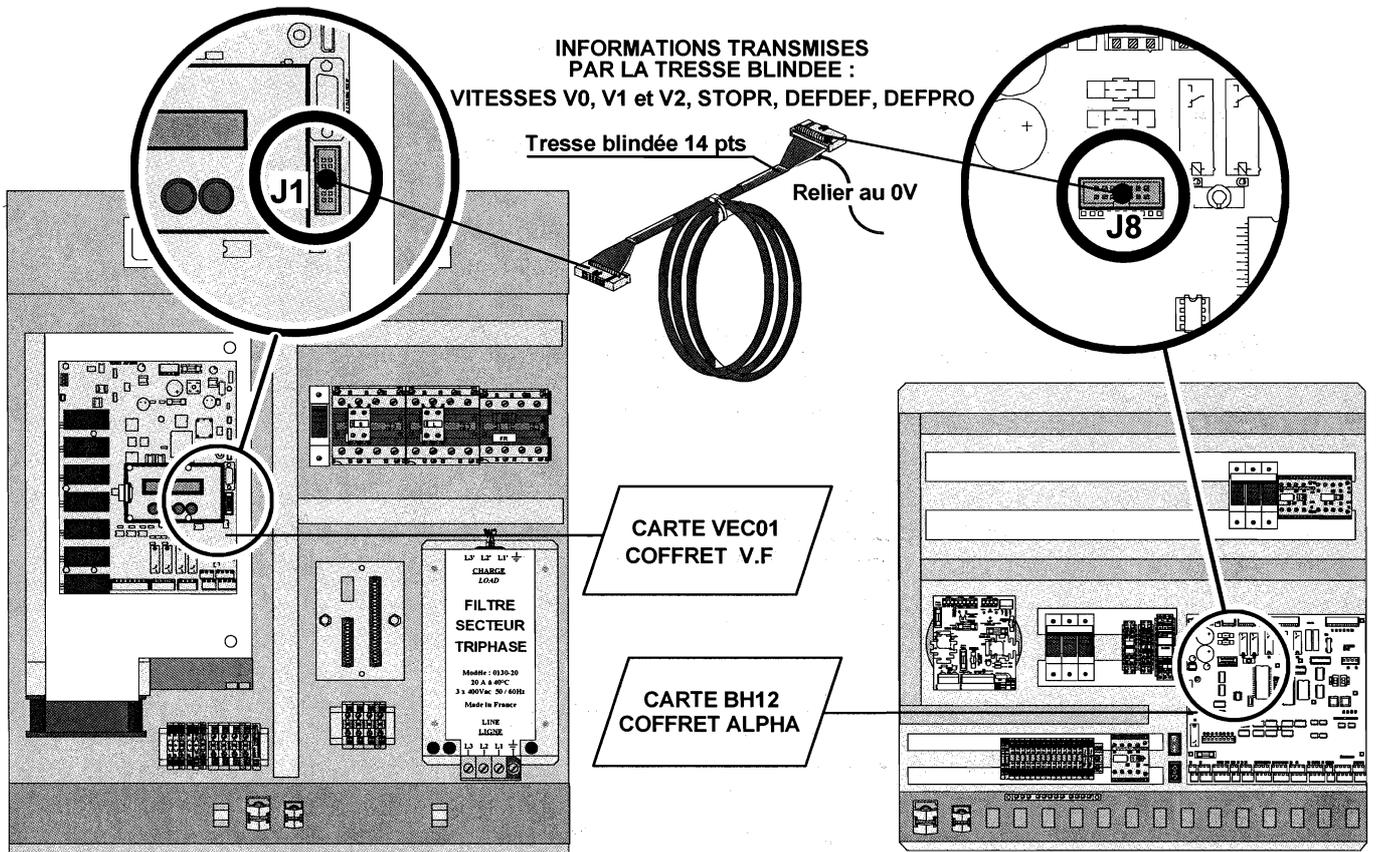
Si la résistance de la prise de terre est supérieure à 100 Ω , l'électricien pourrait utiliser un disjoncteur différentiel de type S ayant un courant différentiel assigné de 300 mA, qui permettra d'assurer la protection des personnes contre les contacts indirects pour une résistance de prise de terre pouvant s'élever jusqu'à 167 Ω . Il conviendra néanmoins de s'assurer, dans ce cas, que le déplacement à pleine charge de l'ascenseur ne provoque pas de déclenchement intempestif du disjoncteur.

A titre indicatif : Il est possible d'obtenir une résistance de prise de terre de l'ordre de 25 Ω avec un piquet de terre de 2 m de long enfoncé dans un sol de type argileux (résistivité moyenne 50 $\Omega \cdot m$) :

$$R_A = \frac{\rho}{L} = \frac{50}{2} = 25 \Omega$$

Il est donc vraisemblable que la résistance de la prise de terre du bâtiment est suffisamment faible pour permettre l'utilisation d'un disjoncteur différentiel de 500 mA.

INTERLIAISON ENTRE LE VARIATEUR DE FREQUENCE 1/2 ET LA MANŒUVRE ALPHA EN CAS DE COFFRETS SEPARES

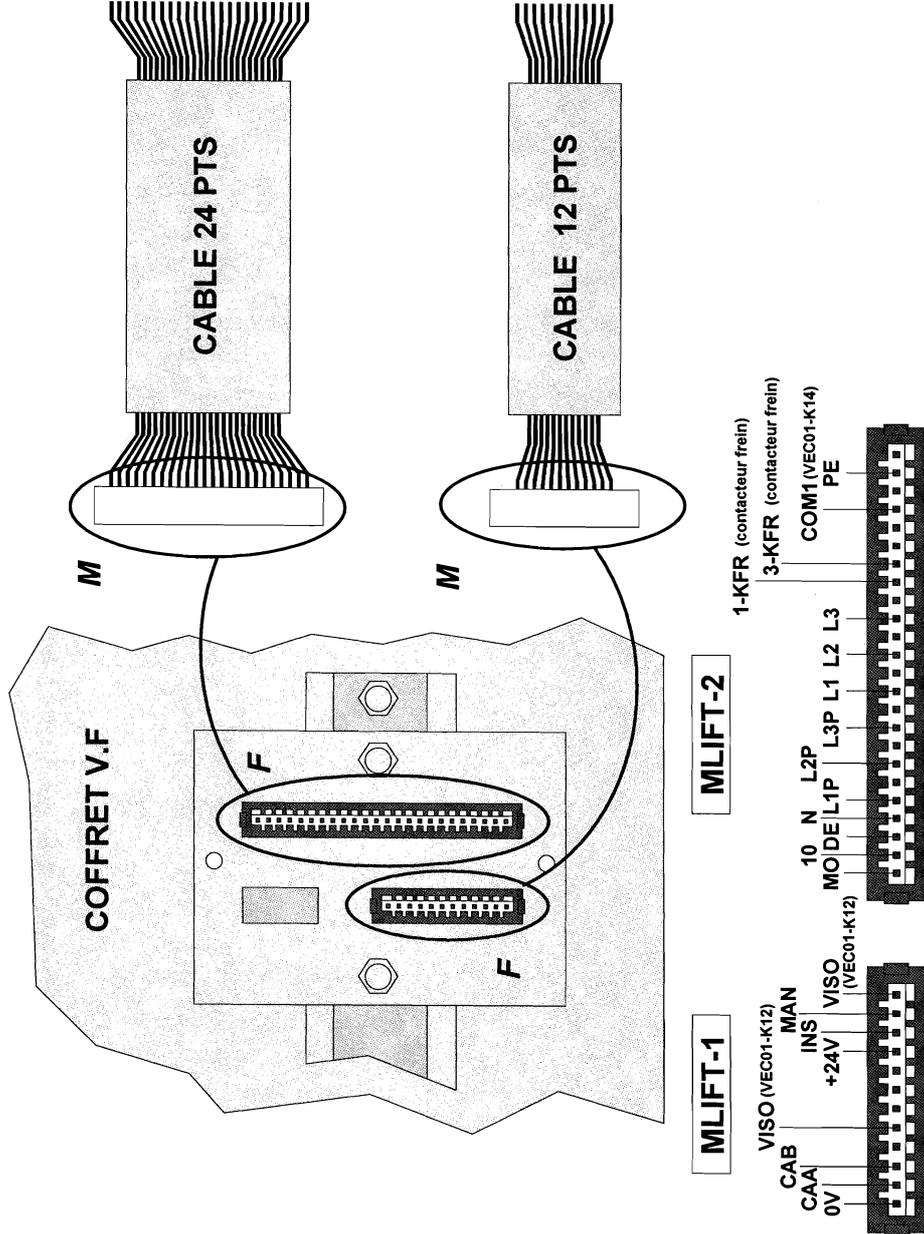


DETAIL DE L'INTERLIAISON PAGE SUIVANTE

INTERLIAISON ENTRE LE VARIATEUR DE FREQUENCE 2/2 ET LA MANŒVRE ALPHA EN CAS DE COFFRETS SEPARÉS

COFFRET ALPHA

Fil 1	MO	K28 (BH12)
Fil 2	10	
Fil 3	DE	K28 (BH12)
Fil 4	N	En cas d'Alim. Porte Auto 220 Mono
Fil 5	L1P	KT1 (BG22)
Fil 7	L2P	KT1 (BG22)
Fil 9	L3P	En cas de carte BH08 - Borne A
Fil 11	L1PA	En cas d'Alim. Porte Auto 380 Tri
Fil 13	L2PA	En cas d'Alim. Porte Auto 380 Tri
Fil 15	L3PA	En cas d'Alim. Porte Auto 380 Tri
Fil 17	+	KT3 (BG22)
Fil 18	-	KT3 (BG22)
Fil 21	RSE	Borne A (BH02)
Fil 23		Barre collectrice de terre
Fil 1	0V	CP22 (BH12)
Fil 2	CAA	CP22 (BH12)
Fil 3	CAB	CP22 (BH12)
Fil 5	+24V	KS12 (N57/N62)
Fil 9	+24	CP22 (BH12)
Fil 10	INS/	KC23 (BH12)
Fil 11	MAN/	KM11 (BH12)
Fil 12	SH8	KS12 (N57/N62)

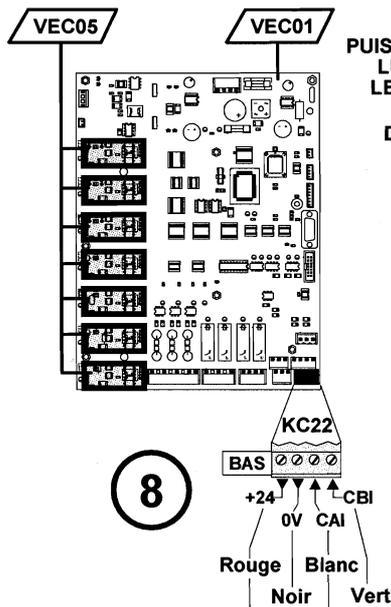
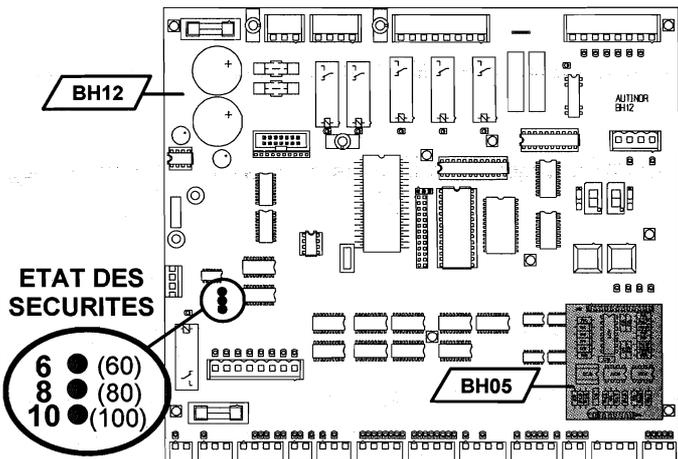


Connecteurs M.T.A Femelles

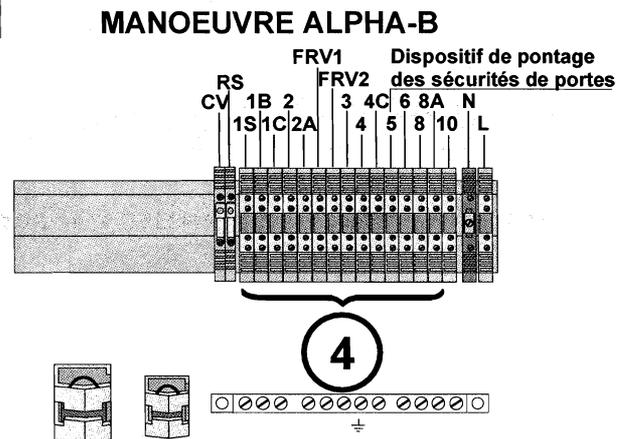
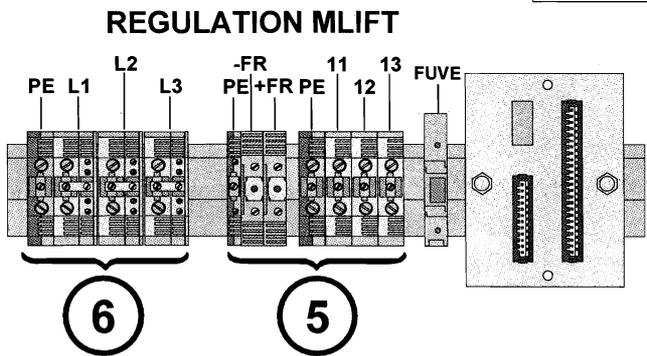
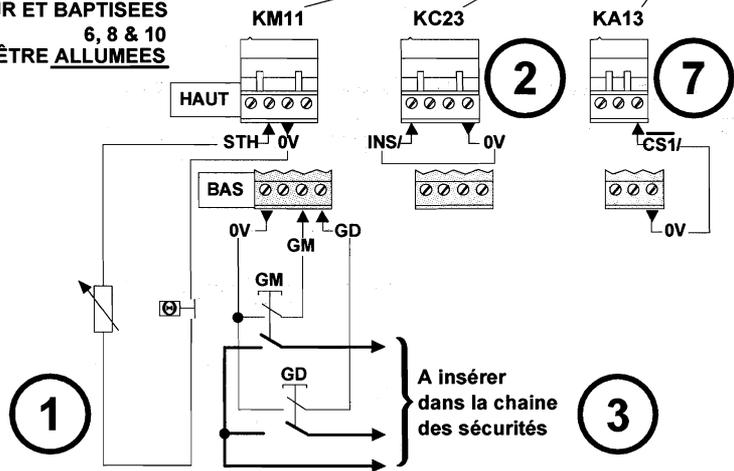
RACCORDEMENT MINIMAL POUR LES PREMIERS DEPLACEMENTS (1/4)

CODEUR INCREMENTAL	
HENGSTLER	
+24	ROUGE
0V	NOIR
CAI	BLANC
CBI	VERT

Les fils non utilisés sont à couper.
La tresse blindée ne doit pas être raccordée.
Les fils CAI et CBI seront éventuellement à inverser en fonction de votre configuration.



POUR QUE L'APPAREIL
PUISSE PARTIR, LES 3 DIODES
LUMINEUSES SITUEES SUR
LE PORTEUR ET BAPTISEES
6, 8 & 10
DOIVENT ÊTRE ALLUMES



RACCORDEMENT MINIMAL POUR LES PREMIERS DEPLACEMENTS (2/4)

N'oubliez pas, dans le cas d'armoires séparées, de raccorder la tresse blindée **14pts** entre **J1(VEC01)** et **J8(BH12)** ainsi que les cordons **12pts** et **24pts** sur les connecteurs MTA fixés sur tôle.

Durant la période de montage, vous pouvez utiliser temporairement les entrées **0V**, **GM** et **GD** du connecteur **KM11** pour vous déplacer respectivement en montée et en descente.

REALISEZ LES CONNEXIONS SUIVANTES :

(voir page précédente où réaliser ces connexions)

- ① La sonde thermique et/ou le thermocontact de sécurité du moteur de traction entre les bornes **STH** et **0V** du connecteur **KM11(Haut)**.
- ② Pontez temporairement les bornes **0V** et **INS** du connecteur **KC23(Haut)**.
- ③ Les boutons poussoir "montée" et "descente" de la boîte d'inspection sur le toit de cabine aux bornes **GM**, **GD** et **0V** du connecteur **KM11(Bas)**, ainsi que les contacts dans la chaîne des sécurités.
- ④ Les circuits de sécurité **1S**, **6**, **8** et **10** sur le **bornier électromécanique**.
- ⑤ Le moteur de traction à **11**, **12**, **13** sur le bornier électromécanique et la **TERRE**, ainsi que l'alimentation du frein **+FR** & **-FR**.
- ⑥ L'alimentation par le réseau électrique à **L1**, **L2**, **L3** et la **Terre**.



ATTENTION ! NE PAS RACCORDER L'ARRIVEE FORCE L1, L2, L3 SUR 11, 12, 13 SOUS PEINE DE DETRUIRE LES TRANSISTORS DE SORTIE.

RACCORDER LES POINTS ①, ⑤, ⑥ EN SUIVANT LES RECOMMANDATIONS DE COMPATIBILITE ELECTROMAGNETIQUE DE LA PAGE 15.

- ⑦ Pontez temporairement **CS1** et **0V** sur **KA13**.
- ⑧ Raccordez les quatre fils du **codeur incrémental** sur le connecteur **KC22(Bas)** de la carte **VEC01**.

MISE SOUS TENSION LORS DES PREMIERS DEPLACEMENTS (3/4)

Mettez sous tension :

- Les LEDs visualisant les transistors sont allumées en vert.

COUPEZ LA CHAINE DES SECURITES !

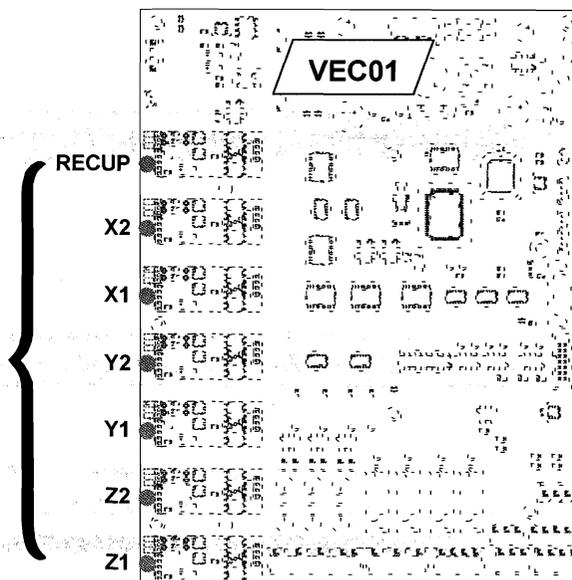
Pour utiliser le module de paramétrage/diagnostic, reportez vous page 34.

Contrôle de la commande des transistors :

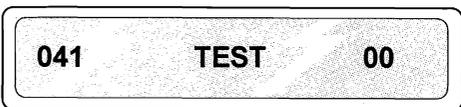
1) A l'adresse 041, écrivez 55



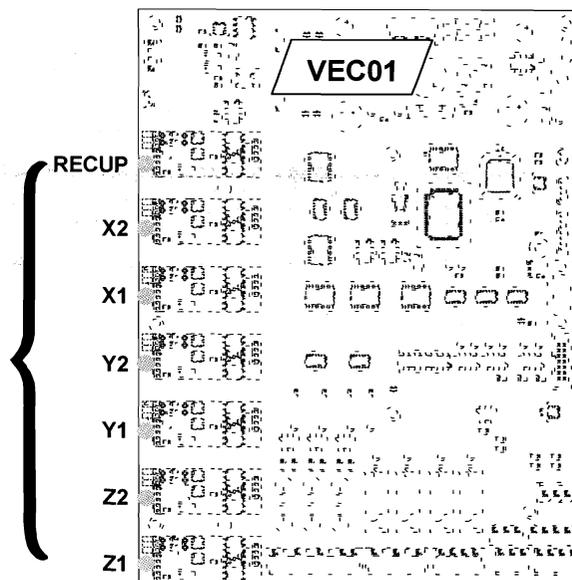
LES LEDS ROUGES S'ALLUMENT.



2) A l'adresse 041, écrivez 00



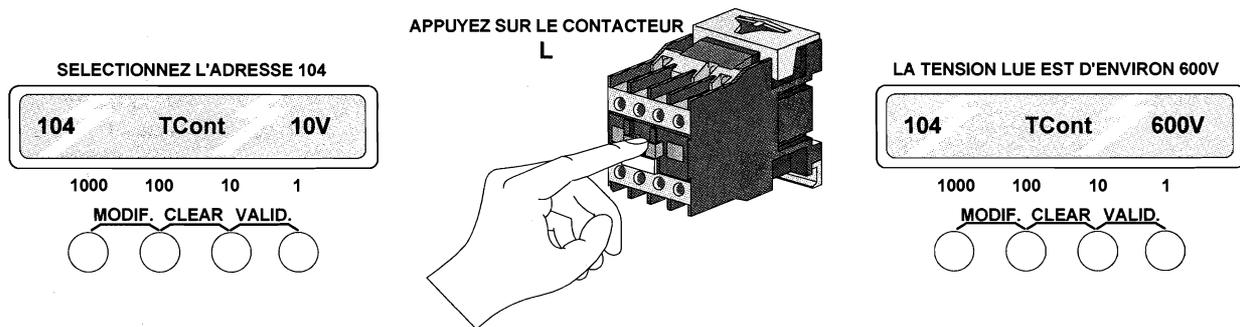
LES LEDS VERTES S'ALLUMENT.



MISE SOUS TENSION LORS DES PREMIERS DEPLACEMENTS (4/4)

Contrôle de la tension des condensateurs :

COUPEZ LA CHAINE DES SECURITES !



Contrôle des capteurs de courant VEC12 :

- Vérifiez aux adresses **12A** et **12E** que les valeurs se situent entre **500** et **524**. Si ces dernières ne semblent pas cohérentes, contrôlez le raccordement du connecteur **K8** de la carte **VEC01**.

Contrôle du raccordement du codeur incrémental :

- Vérifiez à l'adresse **116**, grâce au module de paramétrage/diagnostic (voir page 36) que le nombre d'impulsion **augmente** lorsque le rotor tourne dans le sens correspondant à la **montée** et **diminue** lorsque le rotor tourne dans le sens correspondant à la **descente**. Manœuvrez le rotor **lentement** à la main.

Si les impulsions évoluent dans le mauvais sens, **inversez** les fils **CAI** et **CBI** situés sur le connecteur **KC22(bas)** de la carte **VEC01**.

Contrôlez la cohérence des paramètres (voir Chapitre VII Paramètres du Variateur de Fréquence) :

RETABLIR LA CHAINE DES SECURITES !

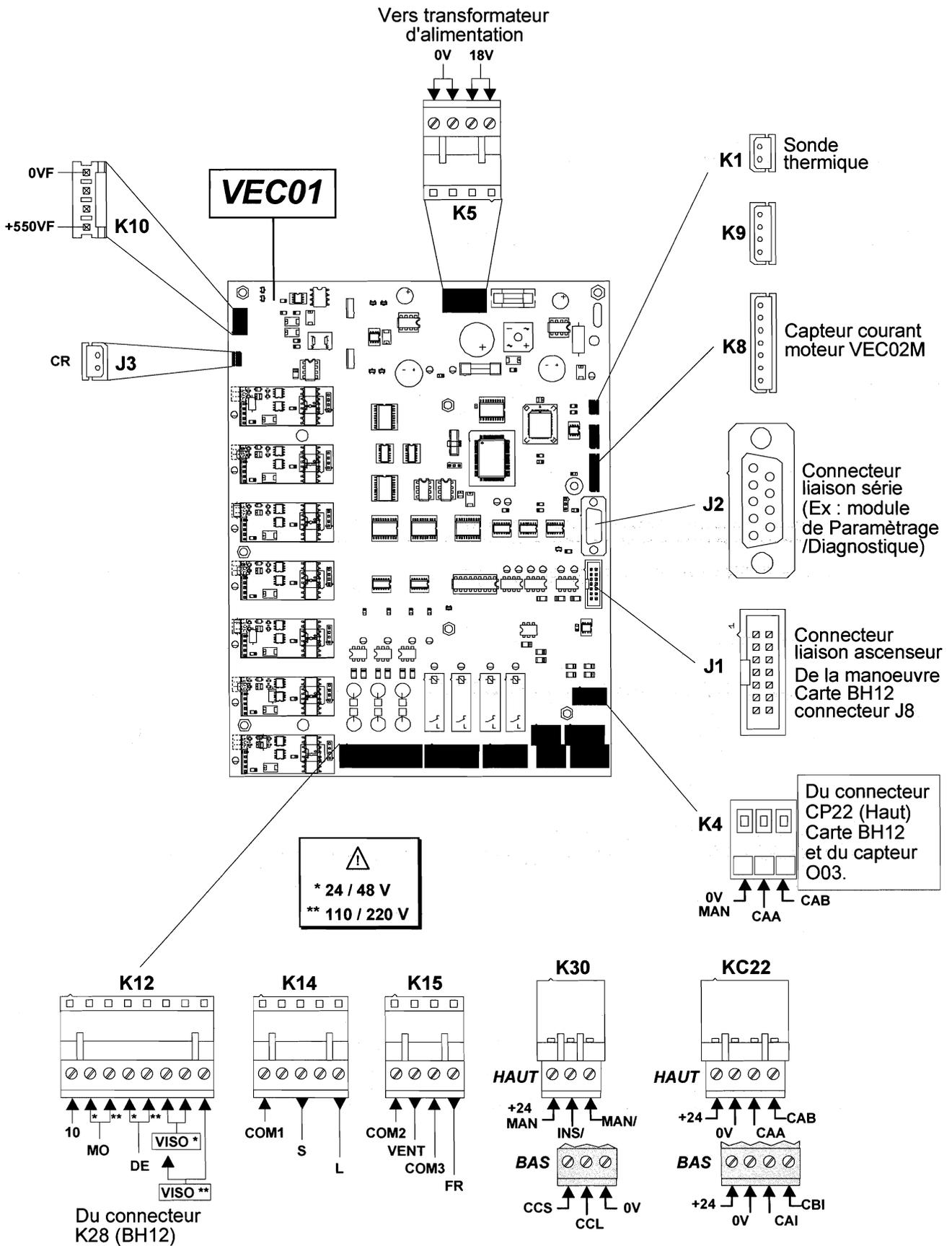
Essayez de faire un mouvement en **Montée** puis en **Descente**,
et vérifiez que l'appareil démarre dans le sens souhaité.

Défauts éventuels :

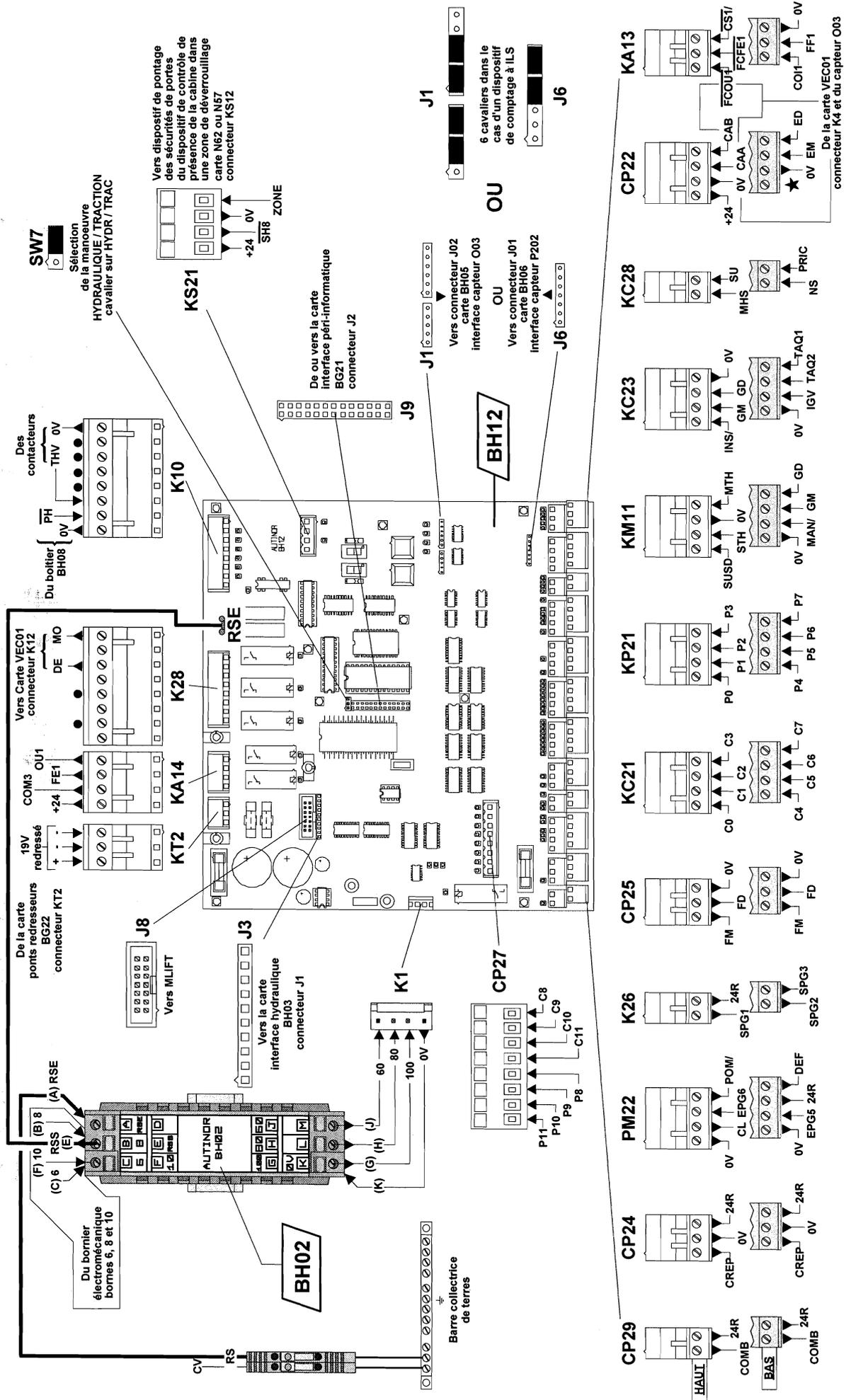
Il se peut que le système vous indique le ou les codes de défaut suivant :

- **17** : **Manque** ou **inversion** de phases sur l'armoire.
- **102** : **Ecart** entre la **consigne** et la **vitesse réelle** de plus de **15%** en **PV**.
- **100** : **Surintensité** du moteur :
 - ◆ **Inversez** deux phases du moteur.
 - ◆ Vérifiez que votre codeur est bien **raccordé**.
- **62** : **Défaut** capteur **O03**

LOCALISATION DES CONNECTEURS DE LA CARTE VEC01 1/5



LOCALISATION DES CONNECTEURS DE LA CARTE BH12 2/5

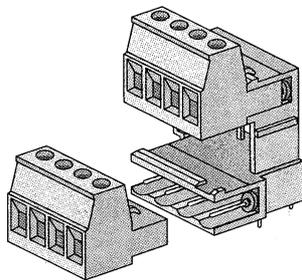


LES CONNECTEURS ET BORNIERES 3/5

LA CARTE BH12

Connecteurs « électroniques »

Pour minimiser les dimensions de la carte électronique **BH12**, cette dernière est équipée de connecteurs « à double étage ». La figure ci-dessous donne la correspondance entre la position physique des connexions et le symbole utilisé dans les illustrations de ces connexions :



Constitution du connecteur

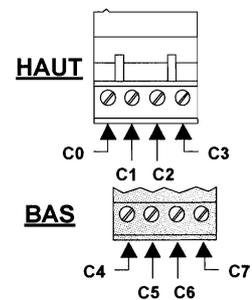
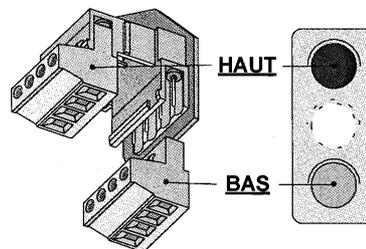


Figure correspondante

Autant que possible il existe un connecteur distinct pour chaque fonction ou groupe de fonctions. La partie alphabétique du **nom du connecteur** rappelle la **destination des connexions** :

Nom	Destination des connexions	Nom	Destination des connexions
CPxx	comporte des connexions vers la C abine et les P aliers (particularité Série Alpha)	KMxx	connexions en M achinerie
Kxx	Réservé aux connexions internes à l'équipement (« connexions usine »)	KPxx	connexions vers les P aliers
KAxx	connexions vers les p ortes A utomatiques	KSxx	connexions relatives à la ch îne des S écurités
KCxx	connexions vers la C abine	KTxx	connexions au T ransformateur d'alimentation de l'équipement
KHxx	connexions vers la centrale H ydraulique	PMxx	comporte des connexions vers les P aliers et la M achinerie (particularité Série Alpha)

Le regroupement de fonction est conçu de telle sorte que vous n'avez, en principe, à connecter qu'**un seul fil par borne** ; c'est pourquoi il existe 2 connecteurs distincts si une même fonction coexiste à la fois en Cabine et aux Paliers (cas du répéteur de position, connecteur CP24, par exemple).

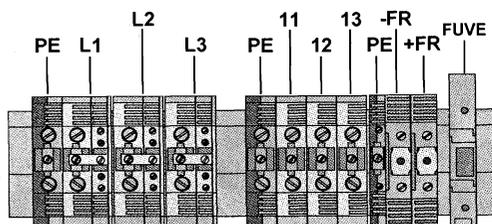
LES CONNECTEURS ET BORNIERIERS 4/5

L'ARMOIRE

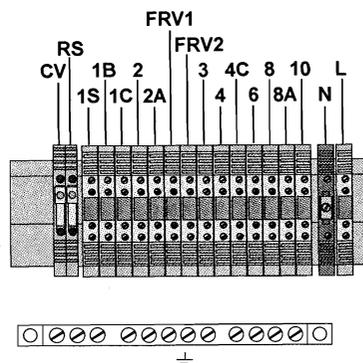
Le bornier électromécanique peut avoir un tout autre aspect en fonction des différents Hors Standards. La borne PE peut être remplacée le cas échéant par la barre collectrice de terres.

1 COFFRET

REGULATION MLIFT

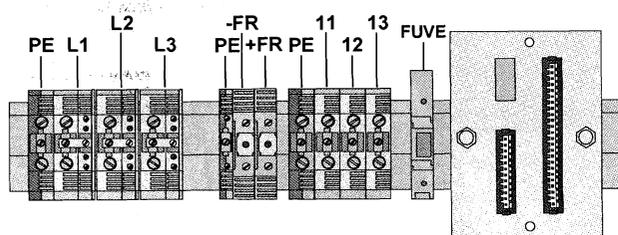


MANOEUVRE ALPHA-B

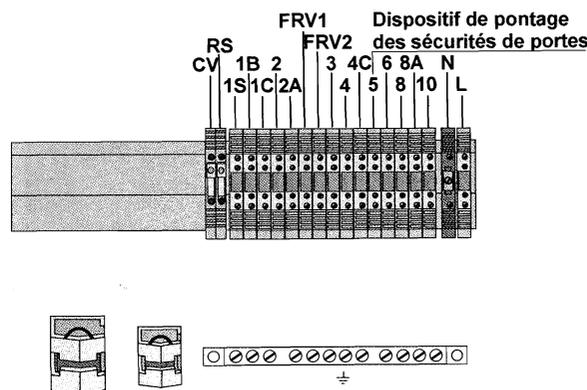


2 COFFRETS

REGULATION MLIFT



MANOEUVRE ALPHA-B



Fixation des câbles et pendentifs dans les coffrets

La partie inférieure des capots est échancrée pour autoriser l'entrée des câbles dans les coffrets, conformément aux prescriptions de la Norme EN 81-1 § 13.5.3.5 :

13.5 Canalisations électriques

13.5.3.5 Afin d'assurer la continuité de la protection mécanique, les revêtements protecteurs des conducteurs et câbles doivent pénétrer dans les boîtiers des interrupteurs et appareils ou avoir un manchon approprié à leurs extrémités.

Note : Les châssis fermés des portes palières et de cabine sont considérés comme des boîtiers d'appareils.

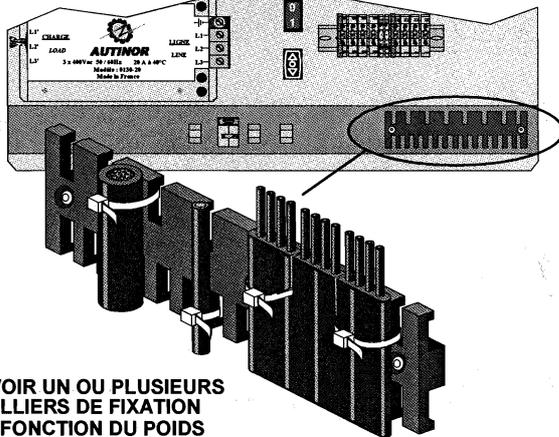
LES CONNECTEURS ET BORNIERES 5/5

Pour vous permettre de fixer les câbles en provenance de la gaine et de la cabine, le socle de la manœuvre **Alpha Mlift Vector 1** coffret comporte 1 « peigne d'accrochage » situé sur le pan incliné de la partie inférieure du socle ; la figure ci-dessous vous montre comment utiliser ce peigne pour fixer des câbles de différents diamètres ainsi que les pendentifs. En cas de 2 coffrets, utiliser les embases.

Séparation des pendentifs

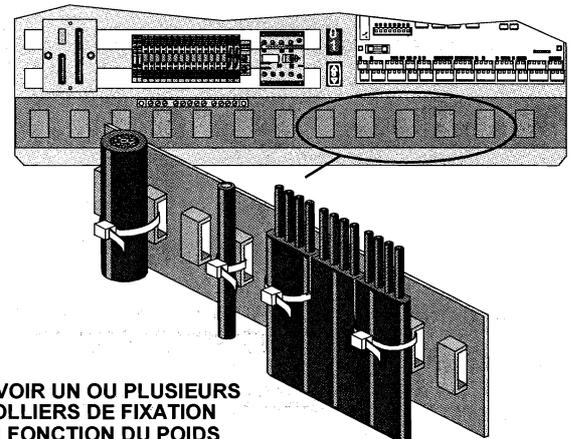
Les pendentifs composés de **courants forts** doivent être **séparés** de ceux composés de **courants faibles** (Voir page 16).

1 COFFRET



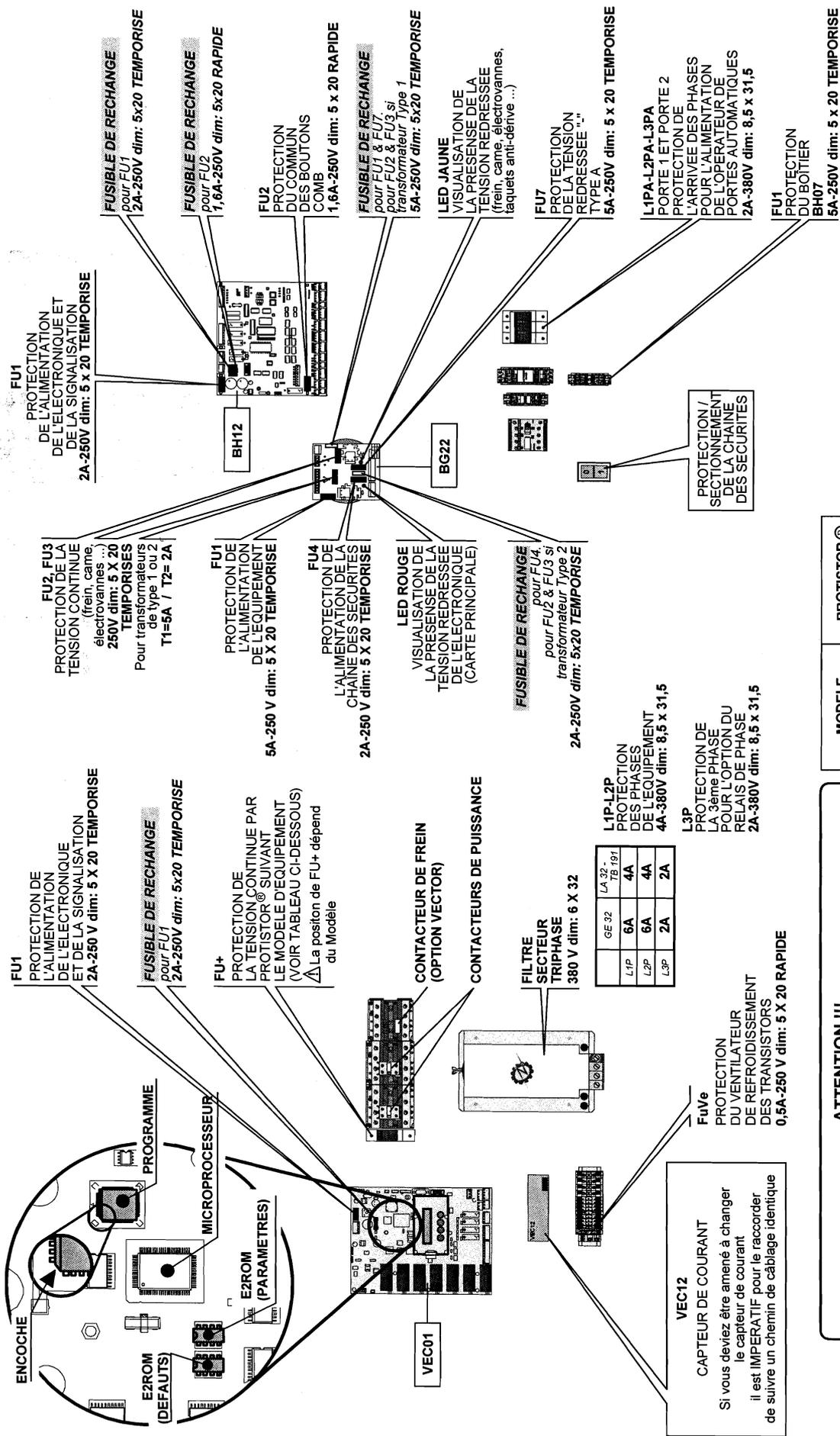
PREVOIR UN OU PLUSIEURS
COLLIERS DE FIXATION
EN FONCTION DU POIDS
DU PENDENTIF

2 COFFRETS



PREVOIR UN OU PLUSIEURS
COLLIERS DE FIXATION
EN FONCTION DU POIDS
DU PENDENTIF

LOCALISATION ET ROLES DES FUSIBLES (1/2)

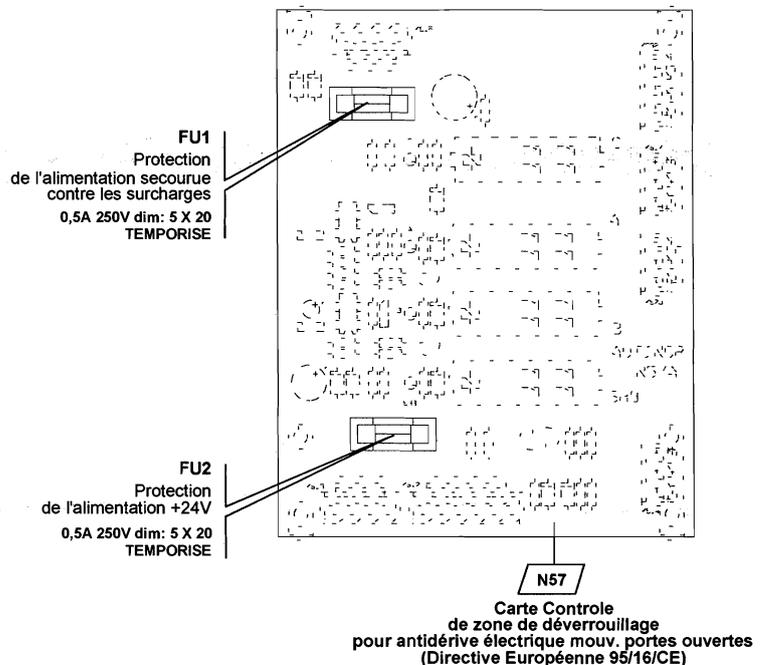
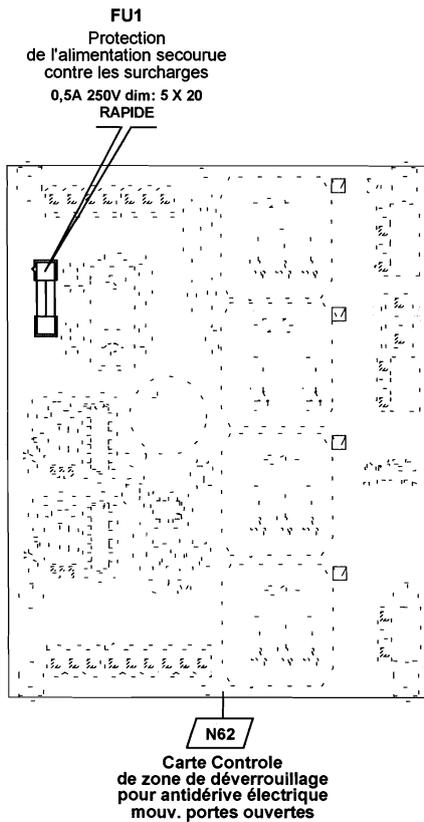
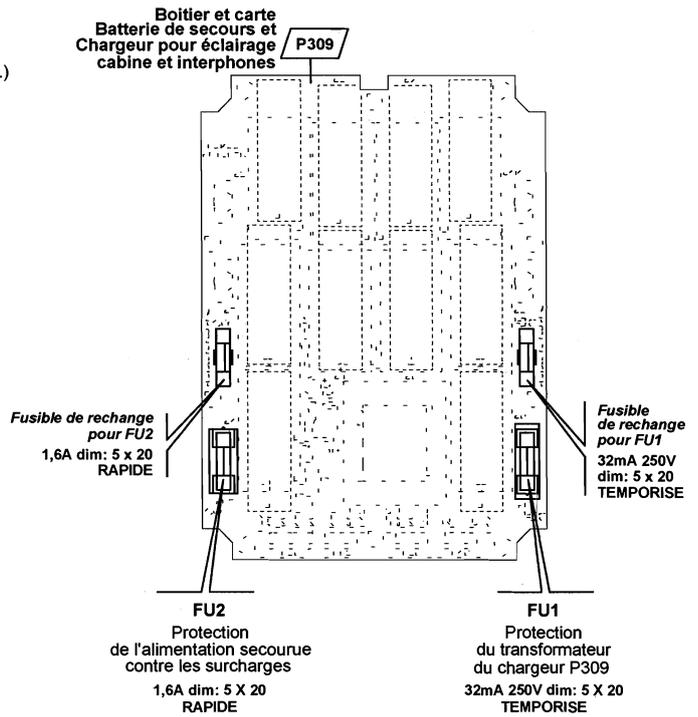
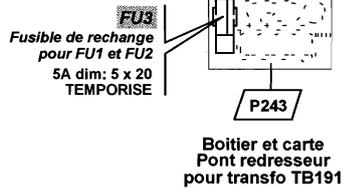
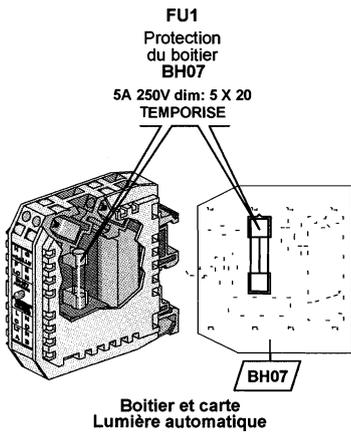


VEC12
CAPTEUR DE COURANT
Si vous devez être amené à changer le capteur de courant il est IMPERATIF pour le raccorder de suivre un chemin de câblage identique

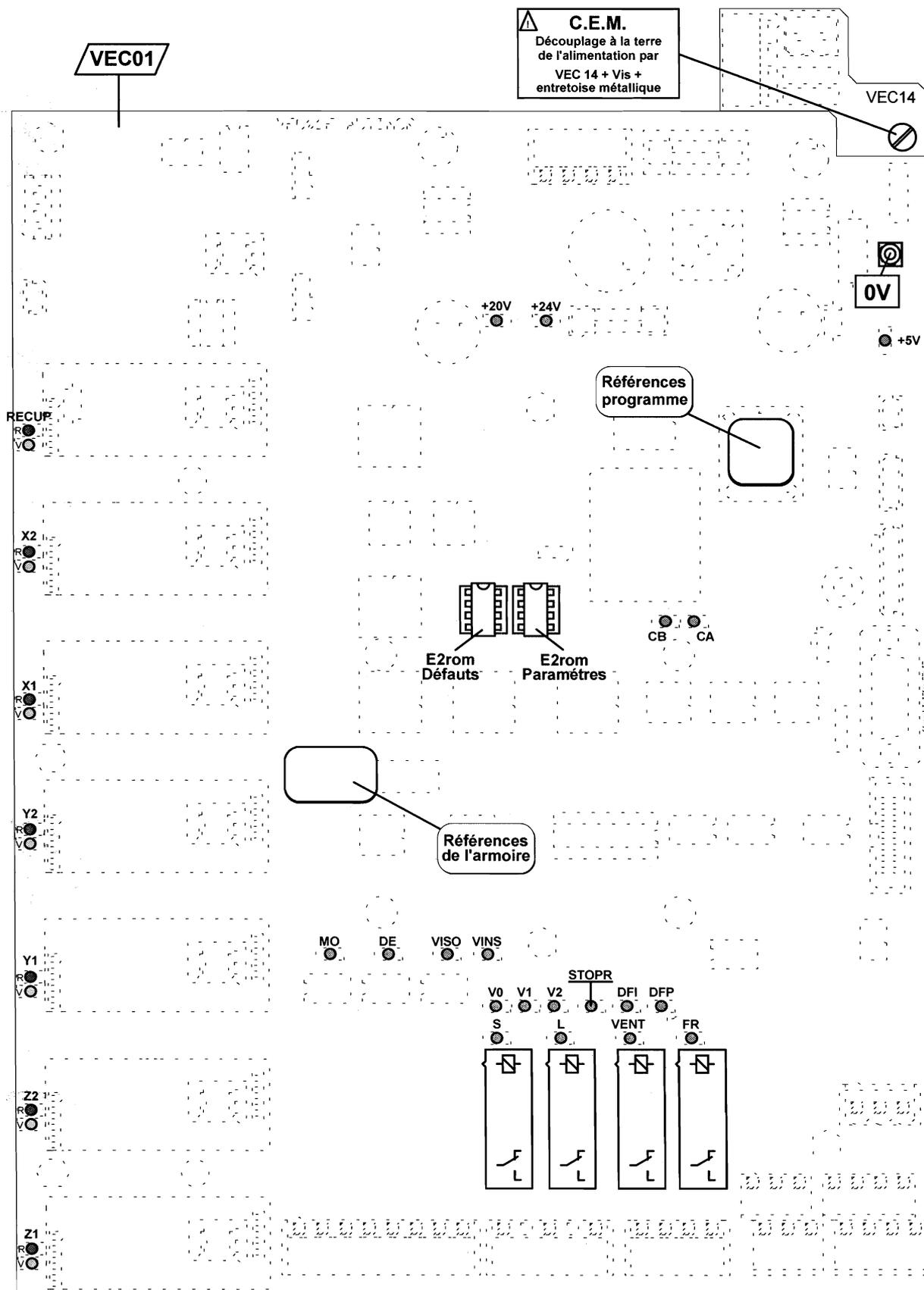
ATTENTION !!!
N'UTILISEZ QUE DES PROTISTORS[®] SUPPORTANT 600V ET SPECIALEMENT CONÇUS POUR PROTEGER LES SEMI-CONDUCTEURS. L'UTILISATION DE FUSIBLES DIFFERENTS EST DANGEREUSE ET POURRAIT ENTRAÎNER LA DESTRUCTION DES TRANSISTORS DE PUISSANCE EN CAS DE SURCHARGE ELECTRIQUE OU DE COURT-CIRCUIT !!!

MODELE	PROTISTOR [®]
N°2	25 A (10x38)
N°3	40 A (14x51)
N°4	50 A (14x51)
N°5	63 A (22x58)
N°6 / 7	80 A (22x58)

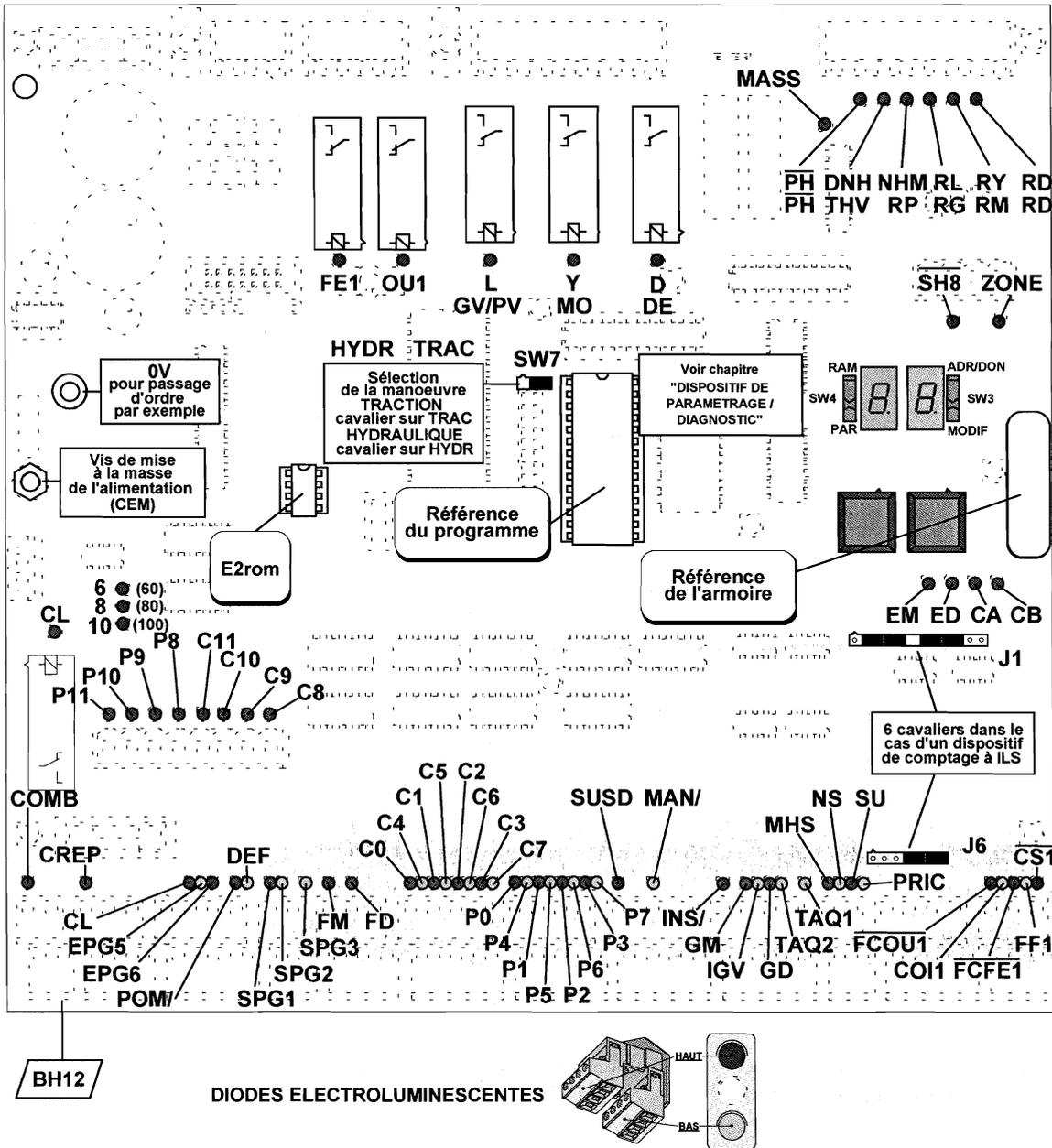
LOCALISATION ET ROLES DES FUSIBLES (2/2) DES CARTES AUXILIAIRES



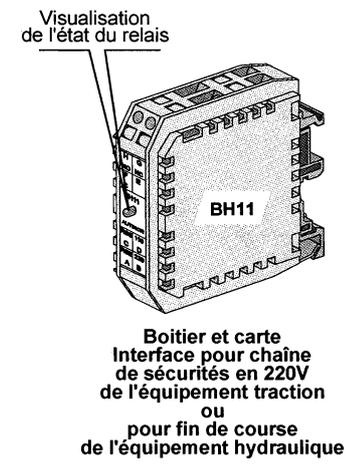
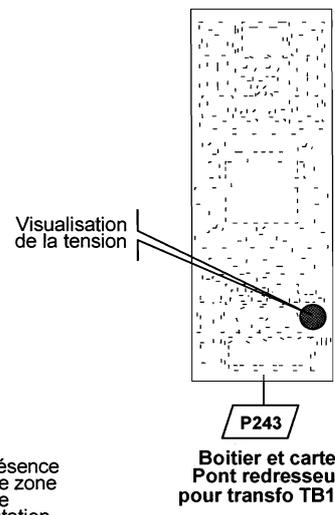
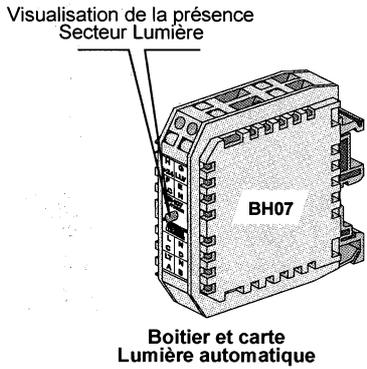
LOCALISATION DES VOYANTS, CAVALIERS (1/3) INTERRUPTEURS A GLISSIERE ET RELAIS



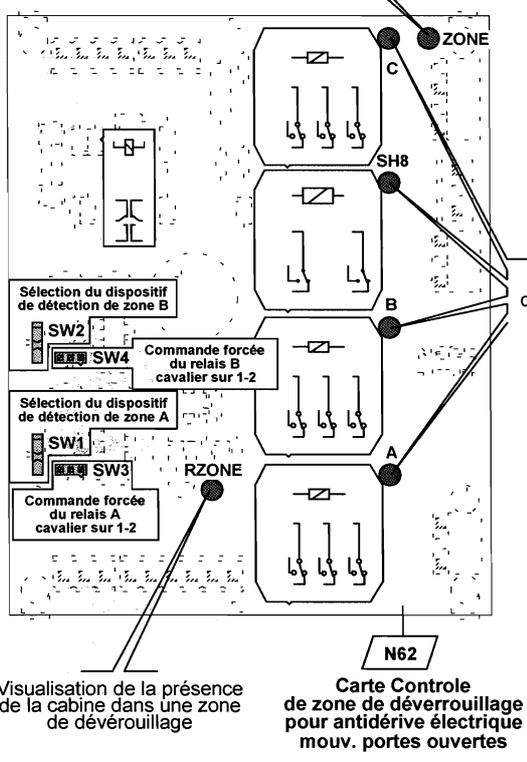
LOCALISATION DES VOYANTS, CAVALIERS (2/3) INTERRUPTEURS A GLISSIERE ET RELAIS



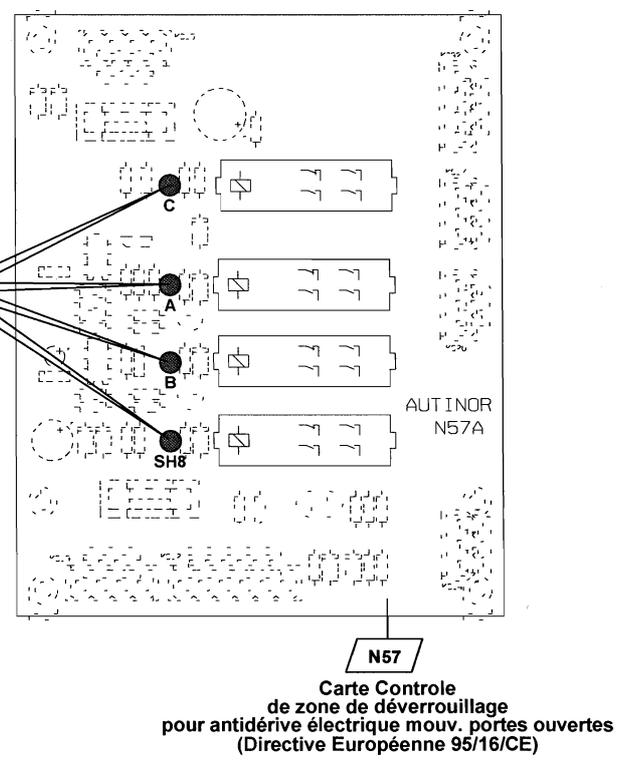
LOCALISATION DES VOYANTS, CAVALIERS (3/3) INTERRUPTEURS A GLISSIERE ET RELAIS DES CARTES AUXILIAIRES



Visualisation de la présence de la cabine dans une zone de déverrouillage dans le cas d'alimentation de secours



Visualisation de l'état des relais



LE DISPOSITIF DE PARAMETRAGE / DIAGNOSTIC DU VARIATEUR DE FREQUENCE

Ce chapitre contient les informations qui vous permettront d'adapter le fonctionnement de la variation de fréquence aux conditions spécifiques de l'ascenseur sur lequel elle est installée.

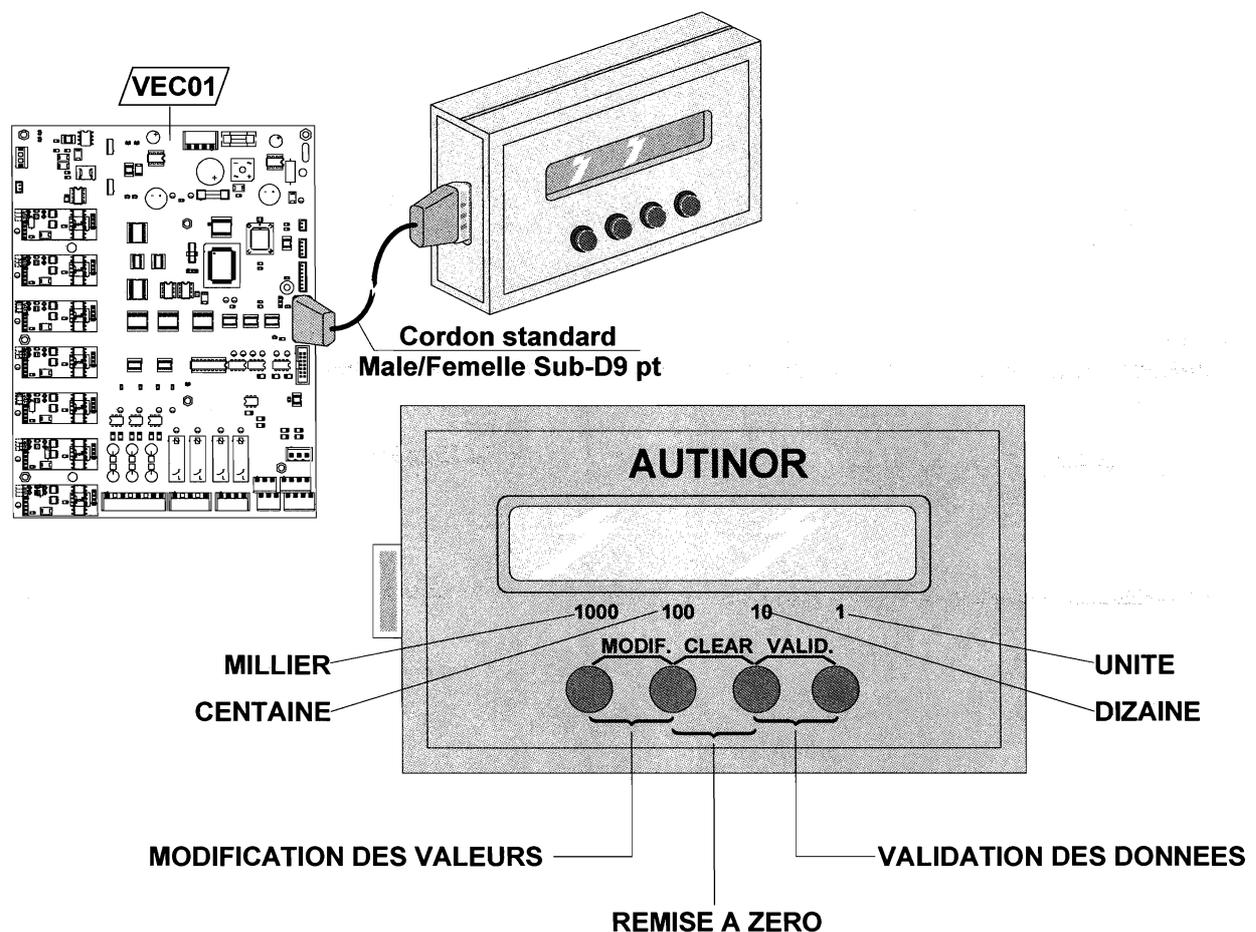
Cette adaptation est contrôlée par des **paramètres**, que vous pouvez modifier en fonction de vos besoins par l'intermédiaire du module de paramétrage/diagnostic décrit plus bas au paragraphe *L'accès aux paramètres*.

Les paramètres sont mémorisés dans une mémoire de type particulier appelée **EEPROM**¹ (ou E2PROM) qui **conserve les informations même lorsque l'équipement est mis hors tension**.

Chaque paramètre est repéré par un **nom abrégé** et une **adresse** qui correspond à la position à laquelle il est mémorisé dans la mémoire EEPROM.

L'ACCES AUX PARAMETRES

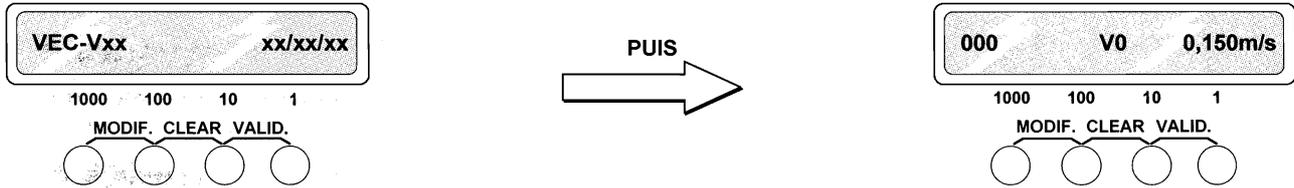
Comme indiqué plus haut, vous pouvez visualiser et modifier les paramètres par l'intermédiaire du module de paramétrage/diagnostic ; ce dernier, est constitué d'un boîtier comportant un afficheur à cristaux liquides de 16 caractères et de quatre boutons poussoirs, il est raccordé sur la carte **VEC01** par l'intermédiaire d'un cordon standard Mâle/Femelle Sub-D 9 pt.



1 EEPROM est l'abréviation de Electrically Erasable Programmable Read Only Memory qui signifie Mémoire programmable à lecture seule, effaçable électriquement.

POUR ACCEDER AUX PARAMETRES ET AUX INFORMATIONS ENTREES-SORTIES

Mettez l'équipement sous tension, le module affiche :



Chaque impulsion sur le bouton **1** augmente de **1** la valeur visualisée.

Chaque impulsion sur le bouton **10** augmente de **10** la valeur visualisée.

Chaque impulsion sur le bouton **100** augmente de **100** la valeur visualisée.

Chaque impulsion sur le bouton **1000** augmente de **1000** la valeur visualisée.

CHOIX DE LA LANGUE

Le module de paramétrage/Diagnostic est pré-réglé dans la langue du pays de destination de l'équipement.

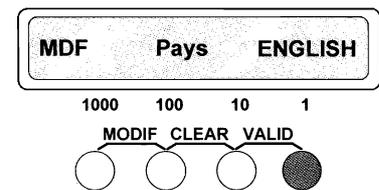
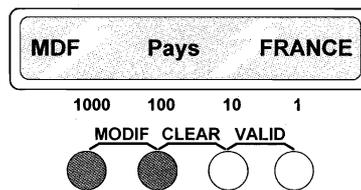
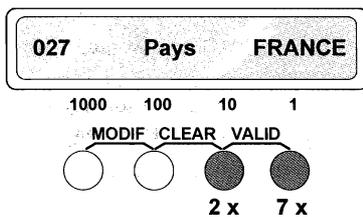
Quatre possibilités vous sont offertes pour dialoguer dans votre langue, elles apparaissent à l'adresse **027** sous cette forme :

FRANCE, ENGLISH, DEUTSCH, ESPAÑOL.

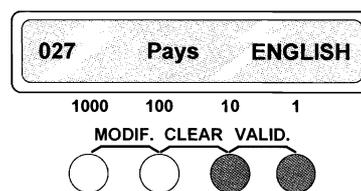
Appuyez 2 fois sur le bouton **10**, puis 7 fois sur le bouton **1**.

Appuyez sur les boutons **MODIF.** simultanément

Appuyez sur le bouton **1** et choisissez la langue désirée.



Mémorisez la langue désirée dans le module en appuyant sur les boutons **VALID** simultanément



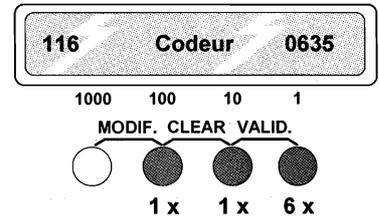
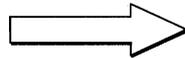
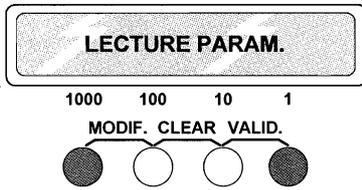
Le langage utilisé dans notre exemple par le module sera **l'anglais**

Autre exemple :

VISUALISATION DES IMPULSIONS DU CODEUR INCREMENTAL (VOIR PAGE 23).

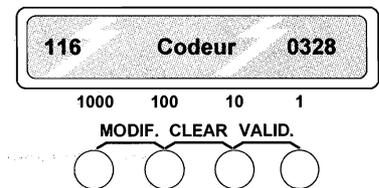
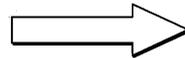
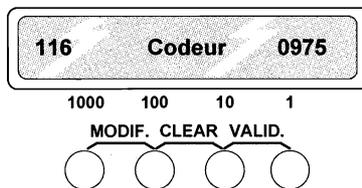
Remettez l'affichage à l'adresse 000 en appuyant simultanément sur les boutons CLEAR

Affichez l'adresse 116 à l'aide des boutons 100, 10 et 1



La valeur affichée à l'adresse 116 augmente lorsque le rotor tourne dans le sens correspondant à la montée

La valeur affichée à l'adresse 116 diminue lorsque le rotor tourne dans le sens correspondant à la descente

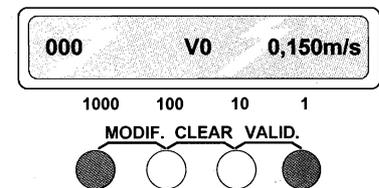
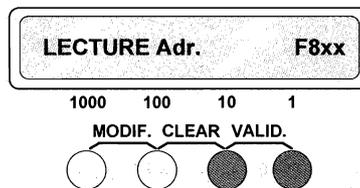
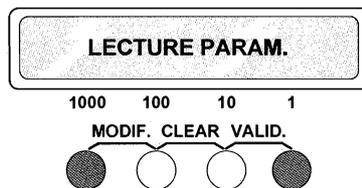


TRANSFERT DES PARAMETRES STOCKES DANS LA V.F. VERS L'OUTIL DE DIAGNOSTIC.

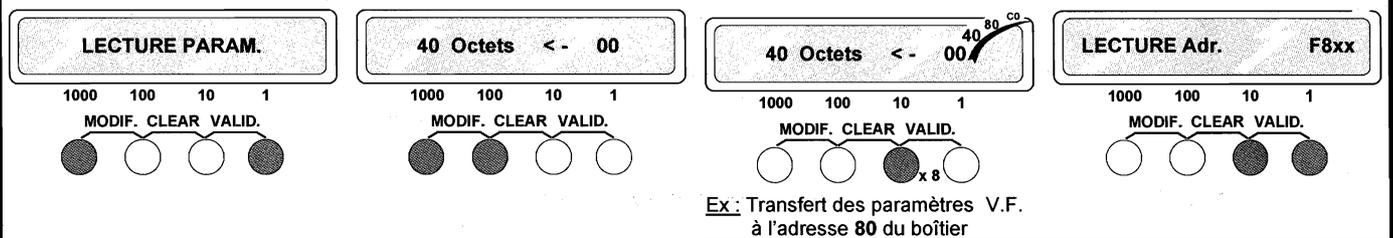
Appuyez sur les 2 boutons extrêmes afin de faire apparaître « LECTURE PARAM. »

Validez en appuyant sur « VALID » Transfert

Appuyez sur les 2 boutons extrêmes afin de revenir en mode normal



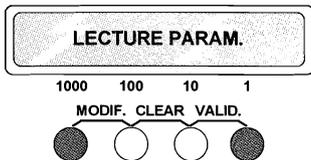
Note : Vous pouvez stocker dans l'E²ROM du boîtier les paramètres de 4 appareils, respectivement aux adresses 00, 40, 80 et C0 du boîtier. Pour cela appuyez sur les 2 boutons extrêmes puis appuyer sur les 2 boutons MODIF et changer le chiffre de droite en 00, 40, 80 ou C0 à l'aide du bouton 10 puis validez.



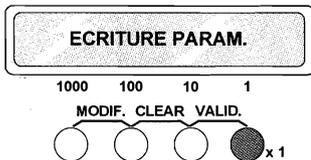
TRANSFERT DES PARAMETRES STOCKES DANS L'OUTIL DE DIAGNOSTIC VERS LA V.F.

ATTENTION : Cette opération écrase le paramétrage contenu dans la V.F.

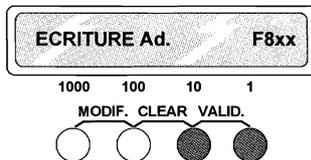
Appuyez sur les 2 boutons extrêmes, vous lisez, « **LECTURE PARAM.** »



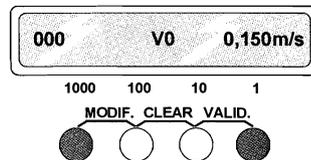
Afficher « **ECRITURE PARAM.** » à l'aide du bouton 1



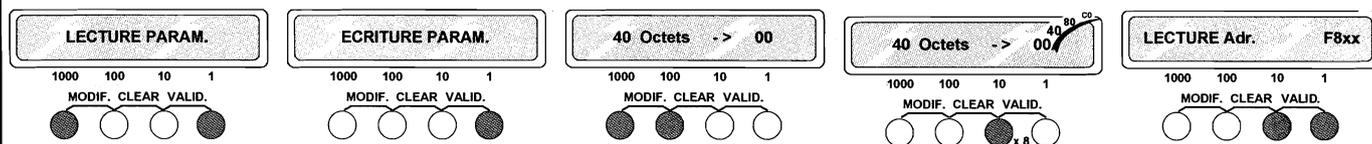
Validez en appuyant sur « **VALID** » Transfert



Appuyez sur les 2 boutons extrêmes afin de revenir en mode normal



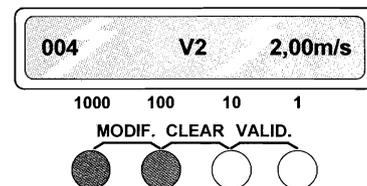
Note : Vous pouvez transférer dans l'E²ROM de la V.F. les paramètres stockés aux adresses **00, 40, 80** ou **C0** du boîtier VEC03. Pour cela appuyez sur les 2 boutons extrêmes, sur le bouton 1 afin de passer en mode « **ECRITURE** » puis appuyer sur les 2 boutons **MODIF** et changer le chiffre de droite en **00, 40, 80** ou **C0** à l'aide du bouton 10 puis validez.



Ex: Transfert des paramètres stockés à **80** vers la V.F.

RAPPEL D'UNE ADRESSE

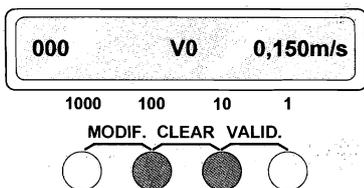
Lorsqu'en cours de modification vous avez oublié l'adresse et la valeur précédemment visualisée, le module de Paramétrage/Diagnostic met à votre disposition un moyen pour retrouver cette adresse : il suffit d'appuyer sur les touches **MODIF**.



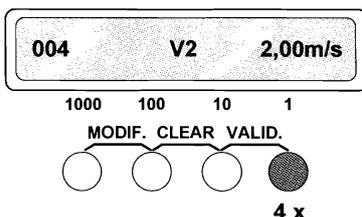
MODIFICATION DES PARAMETRES

Après avoir sélectionné la langue souhaitée (voir page précédente) vous pouvez accéder aux paramètres et si vous le désirez, les modifier.

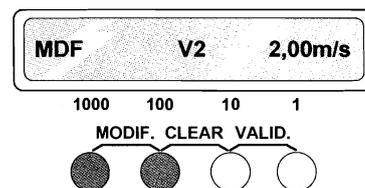
Remettez l'affichage à l'adresse **000** en appuyant simultanément sur les boutons **CLEAR**



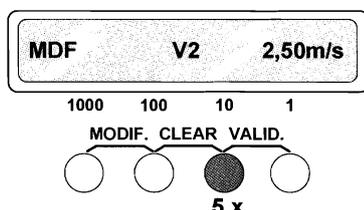
Vous désirez modifier la vitesse **V2**, affichez l'adresse **004** à l'aide du bouton 1



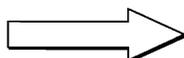
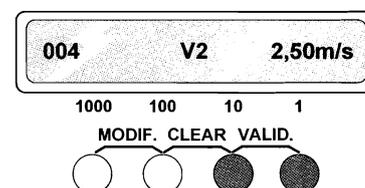
Appuyez sur les boutons **MODIF** simultanément



Appuyez 5 fois sur le bouton **10** pour obtenir la vitesse souhaitée.



Mémorisez la nouvelle vitesse dans le module en appuyant sur les boutons **VALID** simultanément

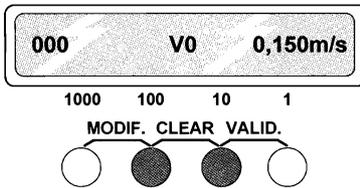


EN MODE BATONNETS

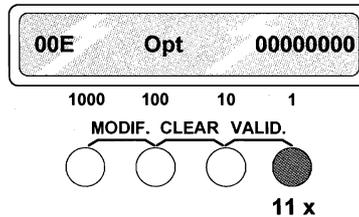
Vous pouvez accéder aux options grâce aux bâtonnets et si vous le désirez, les modifier.

Bât0 : IG, **Bât1** : NOBAND, **Bât2** : BATERI, **Bât3** : MLI,
Bât4 : RETSEC, **Bât5** : APPDIR, **Bât6** : D65°, **Bât7** : ML220V

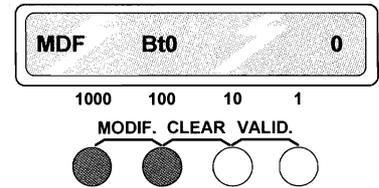
Remettez l'affichage à l'adresse **000** en appuyant simultanément sur les boutons **CLEAR**



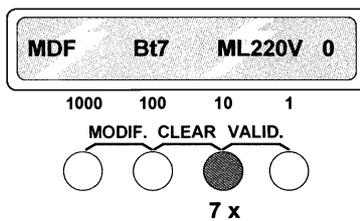
Affichez l'adresse **00E** à l'aide du bouton **1**



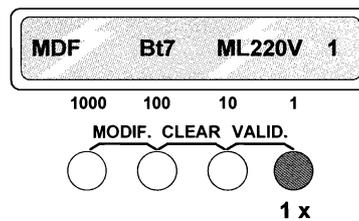
Appuyez sur les boutons **MODIF** simultanément



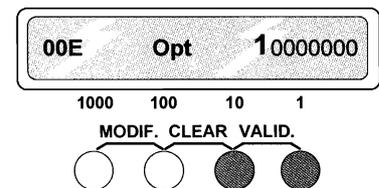
Appuyez sur le bouton **10** pour obtenir le bâtonnet souhaité.
 Par exemple : **MLI 220V**.



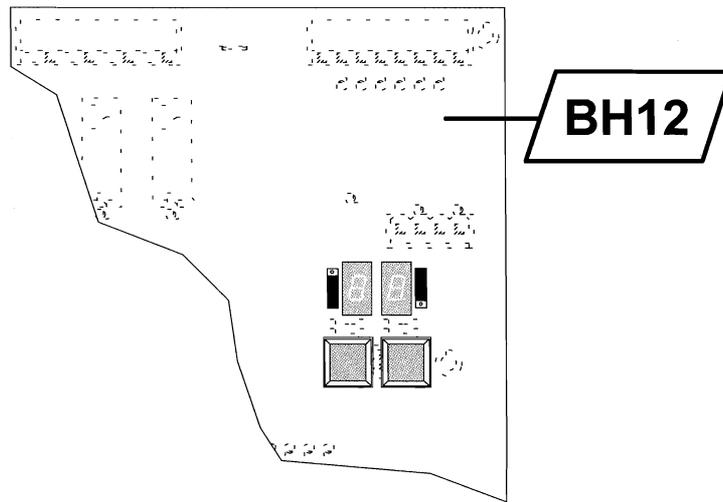
Appuyez sur le bouton **1** pour activer le bâtonnet **5**.



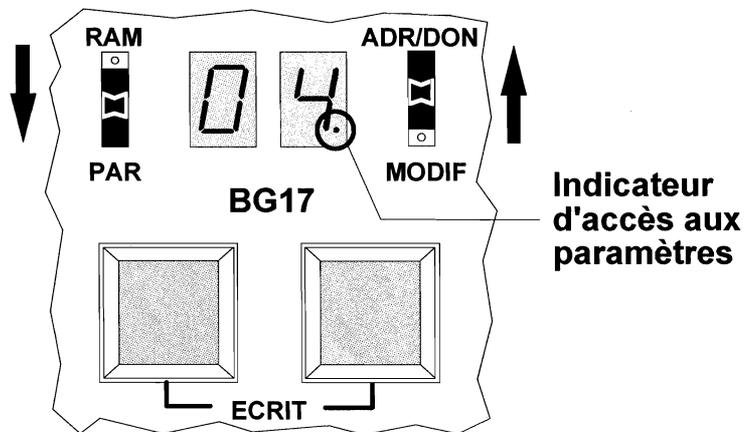
Mémorisez la nouvelle donnée dans le module en appuyant sur les boutons **VALID** simultanément.



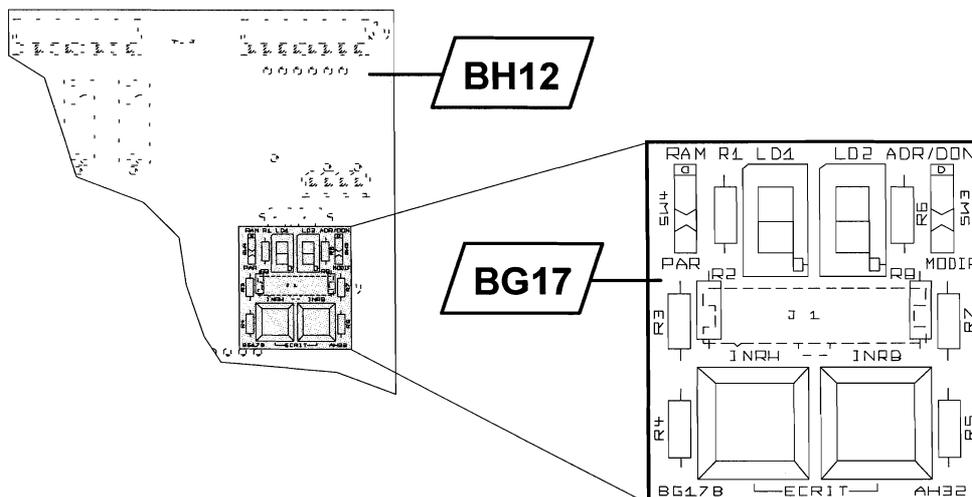
LE DISPOSITIF DE PARAMETRAGE / DIAGNOSTIC DE LA MANŒUVRE



Dispositif intégré à la carte manœuvre BH12



Position des interrupteurs à glissière pour accéder aux paramètres



EN OPTION : Module de paramétrage/diagnostic à connecter sur la carte BH12

LES PARAMETRES ET LEURS MYSTERES

Ce chapitre contient les informations qui vous permettront d'adapter le fonctionnement de l'équipement ALPHA MLIFT-VECTOR aux conditions spécifiques de l'ascenseur sur lequel il est installé.

Cette adaptation est contrôlée par des **paramètres**, que vous pouvez modifier en fonction de vos besoins par l'intermédiaire d'un dispositif de paramétrage/diagnostic² amovible ou non décrit plus bas au paragraphe *L'accès aux paramètres*.

Les paramètres sont mémorisés dans une mémoire de type particulier appelée **EEPROM**³ (ou E2PROM) qui **conserve les informations même lorsque l'équipement est mis hors tension**.

Chaque paramètre est repéré par un **nom abrégé** et une **adresse** qui correspond à la position à laquelle il est mémorisé dans la mémoire EEPROM. Comme les systèmes informatiques sont des bêtes étranges, les adresses sont exprimées dans un système de numération particulier, appelé système hexadécimal (= système de numération à base 16), et comportent aussi bien des chiffres (de 0 à 9) que des lettres (de A à F). Peu importe cette particularité, il vous suffit de considérer l'adresse comme un repère (pensez au jeu de bataille navale).

L'ACCES AUX PARAMETRES

Comme indiqué plus haut, vous pouvez visualiser et modifier les paramètres par l'intermédiaire du dispositif de paramétrage / diagnostic ; Ce dernier est constitué de 2 afficheurs à 7 segments, 2 boutons poussoirs et 2 interrupteurs à glissière intégrés sur la carte manœuvre BH12 (position des interrupteurs à glissière pour accéder aux paramètres, page 39).

En option, ce dispositif de paramétrage/diagnostic peut être livré indépendamment de la carte BH12 (page 39) sous la référence BG17.

Pour accéder aux **paramètres**, l'**interrupteur à glissière de gauche** doit être en **position basse** ; cette position est repérée par la mention **PAR** (comme PARAmètres) sur la sérigraphie de la carte.

Lorsque l'interrupteur à glissière est dans cette position, le point décimal de l'afficheur de droite est allumé pour vous rappeler que vous visualisez ou modifiez les paramètres.

- 2 Note aux habitués des documentations précédentes :
le vocable «dispositif de paramétrage/diagnostic» remplace l'ancienne appellation «outil de communication» pour éviter tout risque de confusion avec les dispositifs qui permettent ou permettront à l'équipement de communiquer (directement ou par liaison téléphonique) avec un système informatique (télésurveillance et/ou télédagnostic).
- 3 EEPROM est l'abréviation de *Electrically Erasable Programmable Read Only Memory* qui signifie *Mémoire programmable à lecture seule, effaçable électriquement*.

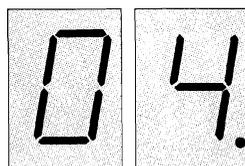
MODES D'AFFICHAGE

En fonction des informations à afficher, l'équipement ALPHA MLIFT-VECTOR utilise le mode de représentation le plus approprié à la nature de l'information.

Mode Chiffres

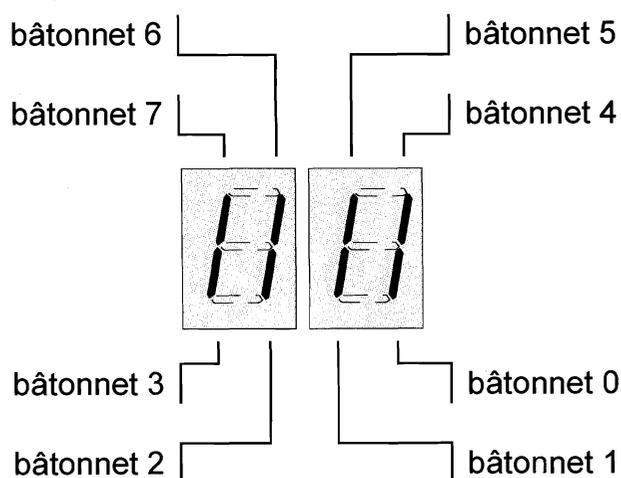
Le mode « **chiffre** » est pratique lorsque l'on a par exemple une temporisations ou un nombre de niveaux à lire et à programmer.

Exemple : Si l'on a une temporisation de porte de 4 secondes, on programme **04** à l'adresse **41**.



Mode Bâtonnets

On appelle affichage en mode « **bâtonnets** » la méthode qui consiste à utiliser individuellement les segments verticaux des afficheurs (voir ci-dessous la désignation des bâtonnets).



Le mode bâtonnet est pratique lorsque l'on a des fonctions à activer ou à désactiver :

Exemple : Si on souhaite activer la fonction « flèches clignotantes », le bâtonnet **5** à l'adresse **08** doit être **allumé**.

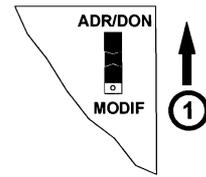
Le mode bâtonnet est également pratique pour visualiser l'état des entrées et des sorties :

Exemple : Si on souhaite vérifier que l'entrée **C0** (envoi cabine au niveau 0) est bien vue de l'équipement ALPHA MLIFT-VECTOR, on s'intéressera au bâtonnet **0** de l'adresse **00**.

Pour passer du « **mode chiffre** » au « **mode bâtonnet** » et réciproquement, il suffit de positionner l'interrupteur « ADR/DON-MODIF » sur « ADR/DON », d'appuyer sur les 2 poussoirs en même temps puis de relâcher.

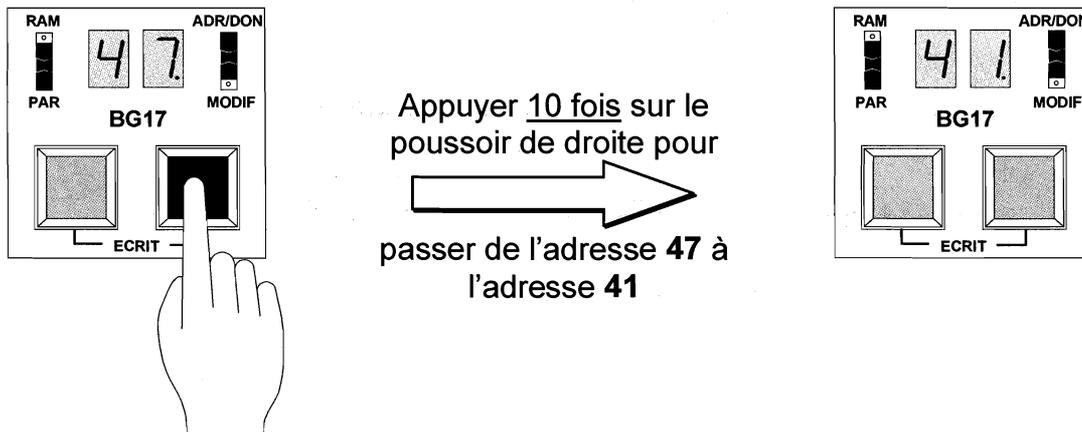
Sélection de l'adresse / visualisation des Entrées-Sorties et des Paramètres

- 1 Vérifiez que l'interrupteur «ADR/DON-MODIF» est bien en position «ADR/DON» vers le haut.

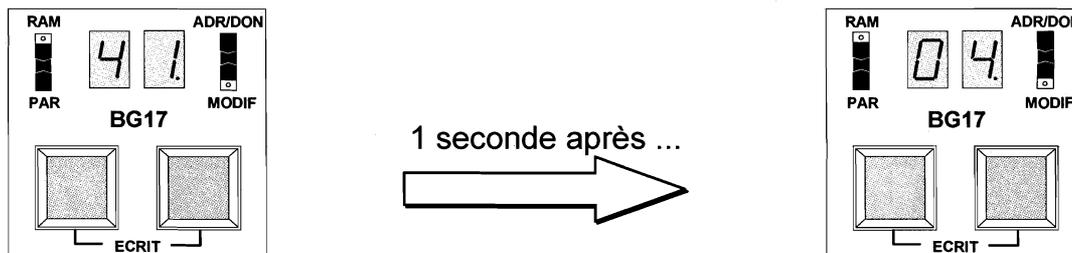


- 2 Affichez l'adresse souhaitée (exemple : 41) sur les 2 digits en appuyant sur le bouton poussoir situé en dessous de l'afficheur.

Le premier appui sur l'un des boutons poussoirs provoque l'affichage de l'adresse et chaque impulsion sur le bouton augmente de 1 la valeur visualisée.



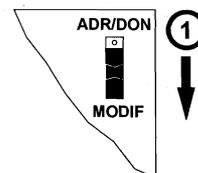
1 seconde après le relâchement des boutons poussoirs, apparaît de façon permanente le contenu de l'adresse précédemment sélectionnée



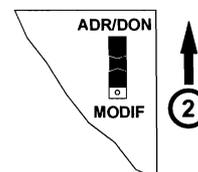
RAPPEL DE L'ADRESSE «COURANTE»

Lorsque vous avez oublié l'adresse de la valeur visualisée, le dispositif de paramétrage/diagnostic de l'équipement **ALPHA MLIFT-VECTOR** met à votre disposition un moyen pour retrouver cette adresse sans la modifier :

- 1 Basculez l'interrupteur «ADR/DON-MODIF» en position «MODIF».

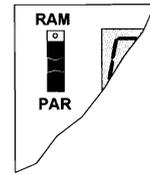


- 2 Revenez en position «ADR/DON», vous visualisez alors l'adresse courante durant 1 seconde puis son contenu de façon permanente



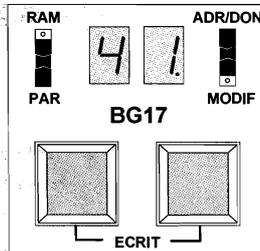
Modification des paramètres

Vérifiez que l'interrupteur «RAM-PAR» est bien en position «PAR» vers le bas.

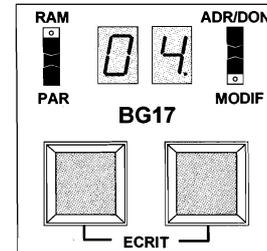
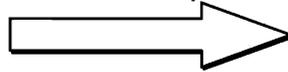


A) En mode « chiffres »

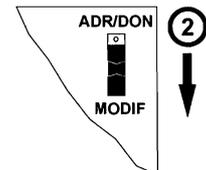
- 1 Sélectionner l'adresse du paramètre comme expliqué à la page précédente (exemple : 41)



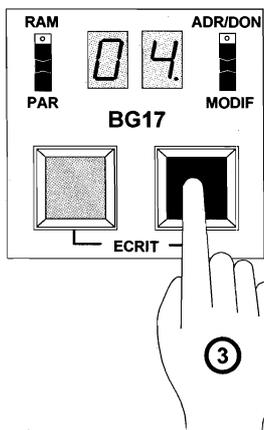
1 seconde après ...



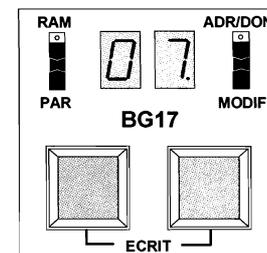
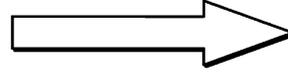
- 2 Basculez l'interrupteur «ADR/DON-MODIF» en position «MODIF».



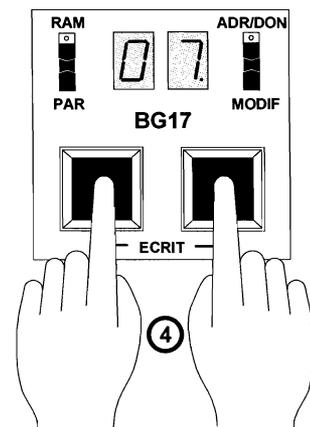
- 3 Utilisez les boutons poussoirs pour afficher la nouvelle valeur désirée (exemple : 07)



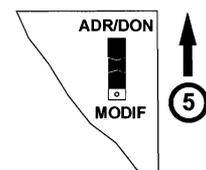
Appuyer 3 fois sur le
poussoir de droite pour
passer de la valeur 04 à la
valeur 07



- 4 Mémorisez la nouvelle valeur en appuyant sur les 2 poussoirs simultanément puis relâchez



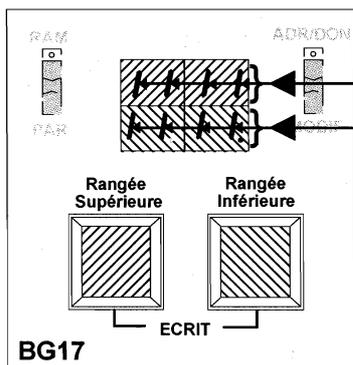
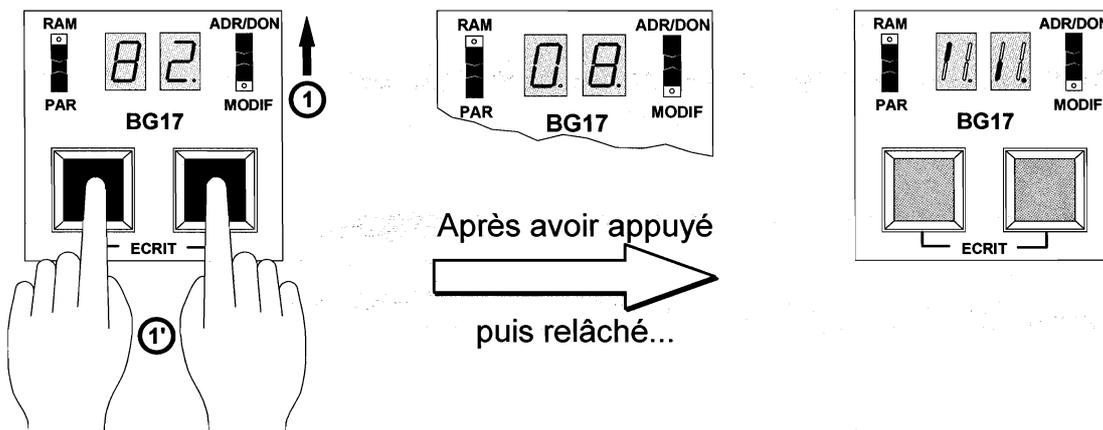
- 5 Rebasculez l'interrupteur «ADR/DON-MODIF» en position «ADR/DON». L'adresse 41 apparaît suivi de sa valeur 07 de façon permanente



B) En mode « bâtonnets »

1 Sélectionner l'adresse du paramètre comme précédemment indiqué (exemple : **08**)

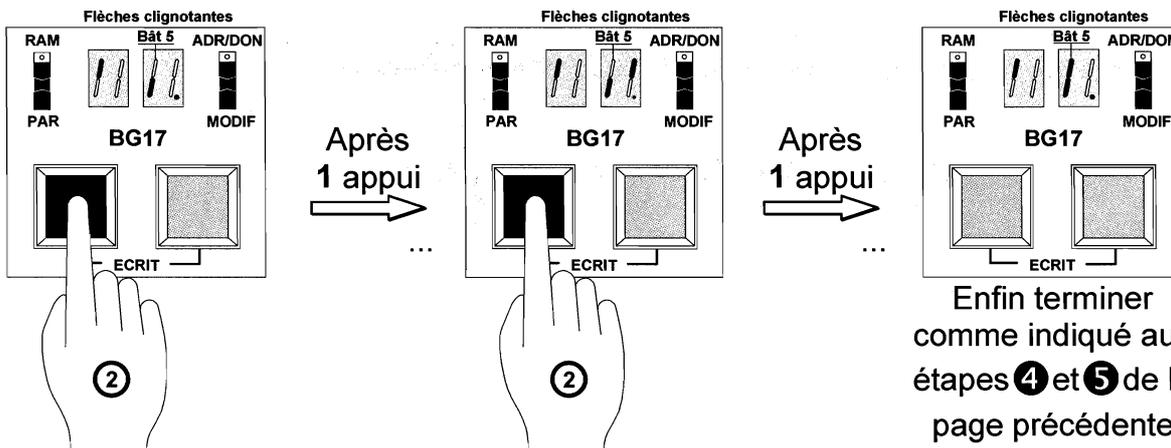
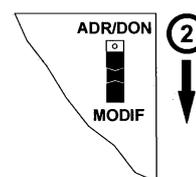
Si le contenu apparaît en mode chiffre (dans l'exemple : **82**), Après avoir vérifié que l'interrupteur de droite est bien positionné vers le haut, passez en mode bâtonnet en appuyant simultanément sur les 2 boutons poussoir. L'adresse en cours apparaît puis son contenu en « **bâtonnets** ». Sinon passez à l'étape **2**.



- le poussoir de gauche agit sur les bâtonnets de la **RANGÉE SUPERIEURE** (bâtonnets de 4 à 7).
- le poussoir de droite agit sur les bâtonnets de la **RANGÉE INFERIEURE** (bâtonnets de 0 à 3),

2 Basculez l'interrupteur «ADR/DON-MODIF» en position «MODIF».

Dans notre exemple, on souhaite activer la fonction « **flèches clignotantes** » (Adresse **08** - bâtonnet **5**)
Il faut donc **allumer** le bâtonnet **5** tout en conservant l'état des autres bâtonnets.

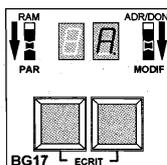


A PROPOS DES ILLUSTRATIONS (1/2)

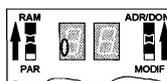
Chacun des raccordements que vous devez réaliser fait l'objet d'un commentaire explicatif et d'une illustration. Les illustrations tentent de résumer sur une page unique tous les éléments importants qui vous sont nécessaires lors de la mise en œuvre de la fonction correspondante, c'est-à-dire :

- Les connexions proprement dites,
- Les paramètres que vous devez contrôler ou ajuster,
- Les conséquences d'une anomalie éventuelle de la fonction considérée.

Pour atteindre ce but (ou du moins essayer), la présente documentation utilise les symboles suivants :



Vue du système de paramétrage/diagnostic lorsque vous devez contrôler ou modifier la valeur d'un **paramètre**. Notez la présence des boutons poussoir dans ce cas. La figure précise aussi la position des interrupteurs à glissière.



Vue du système de paramétrage/diagnostic lorsque vous pouvez visualiser l'état ou la valeur d'une **variable**. Notez l'absence des boutons poussoir dans ce cas. La figure précise aussi la position des interrupteurs à glissière.

XXXXXX

Adr. YY

Bât. Z

Nom, adresse et numéro de bâtonnet éventuel, de la variable ou du paramètre illustré par l'une des 2 figures précédentes.



Vous devez **contrôler** la valeur ou l'état du paramètre indiqué... et naturellement corriger le paramètre s'il ne correspond pas à la valeur ou l'état indiqué.



Vous devez **régler ou ajuster** la valeur du paramètre indiqué. L'unité de paramétrage (seconde, 1/10 de seconde, millimètre, etc...) et la base de numération (décimal ou hexadécimal) sont indiquées. Note : Vous trouverez toutes précisions utiles sur les bases de numération et les conversions entre bases dans le chapitre consacré aux paramètres



Tout va bien !

Le paramètre indiqué est à la **bonne valeur** ou la variable indiquée reflète un **fonctionnement normal** de la fonction objet du raccordement.



Rien ne va plus !

Le paramètre indiqué possède une **valeur erronée** ou la variable indiquée reflète un **dysfonctionnement** (une panne) de la fonction objet du raccordement.

A PROPOS DES ILLUSTRATIONS (2/2)



Ayez l'œil !

Ce symbole vous signale que vous pouvez visualiser l'état de la fonction objet du raccordement. Il est utilisé à la place des figurines 😊 ou ☹️ lorsqu'il n'y a pas, à proprement parler, d'état correct ou incorrect. Ce sera le cas, par exemple, du contact autorisant les déplacements en manœuvre d'inspection à grande vitesse.



Défaut !

Le dysfonctionnement de la fonction objet du raccordement a entraîné l'apparition d'un code de défaut sur le système de paramétrage/diagnostic.



Défaut définitif !

Ce symbole accompagne le symbole précédent lorsque le dysfonctionnement de la fonction objet du raccordement provoque un arrêt définitif de l'ascenseur. Dans ce cas, seule une intervention de votre part (ou une coupure de courant) peut autoriser la remise en service de l'ascenseur.



Code du défaut

Code du défaut en cas de dysfonctionnement de la fonction objet du raccordement.

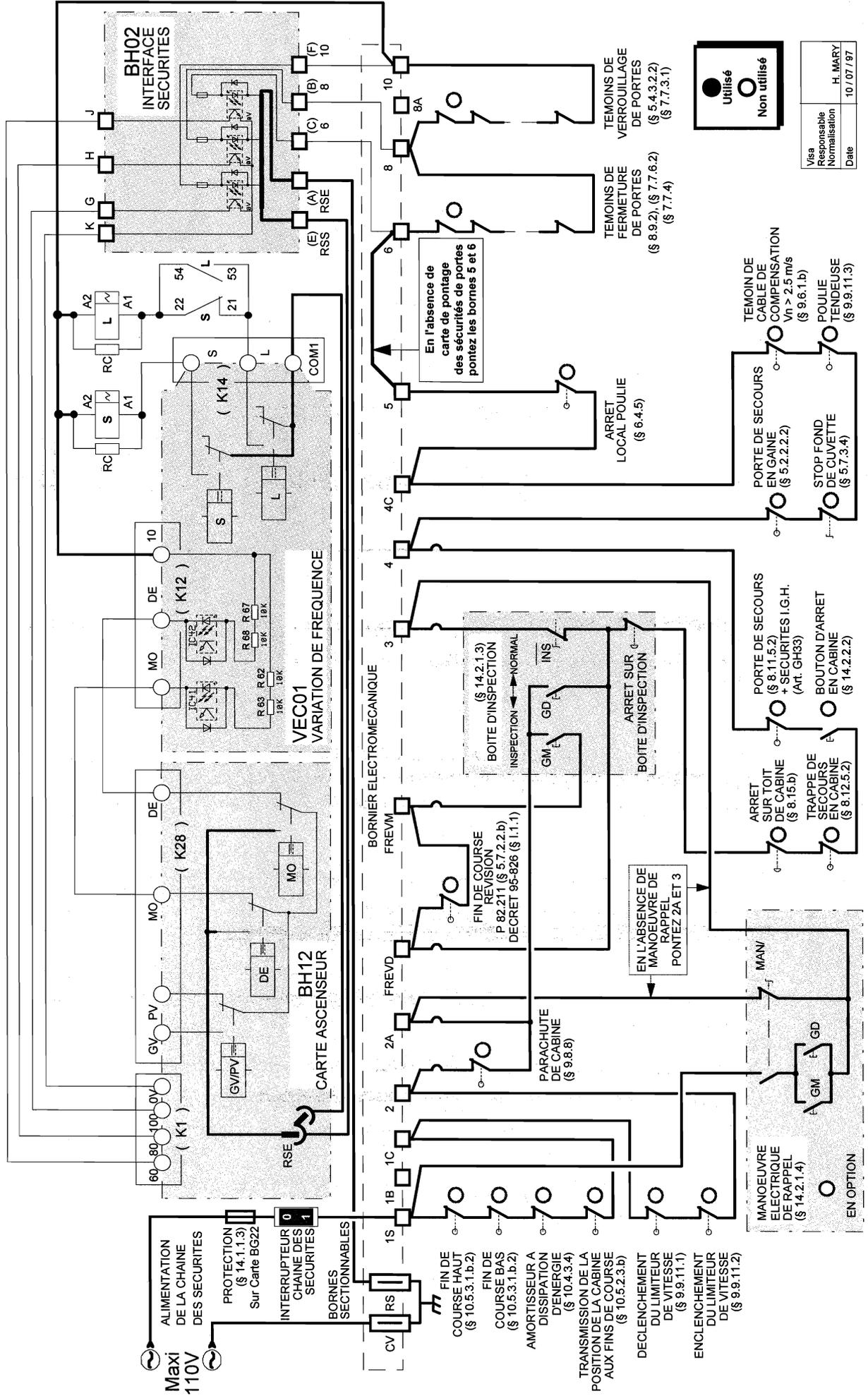
CHAPITRE II

INSTALLATION & RACCORDEMENTS DES SECURITES

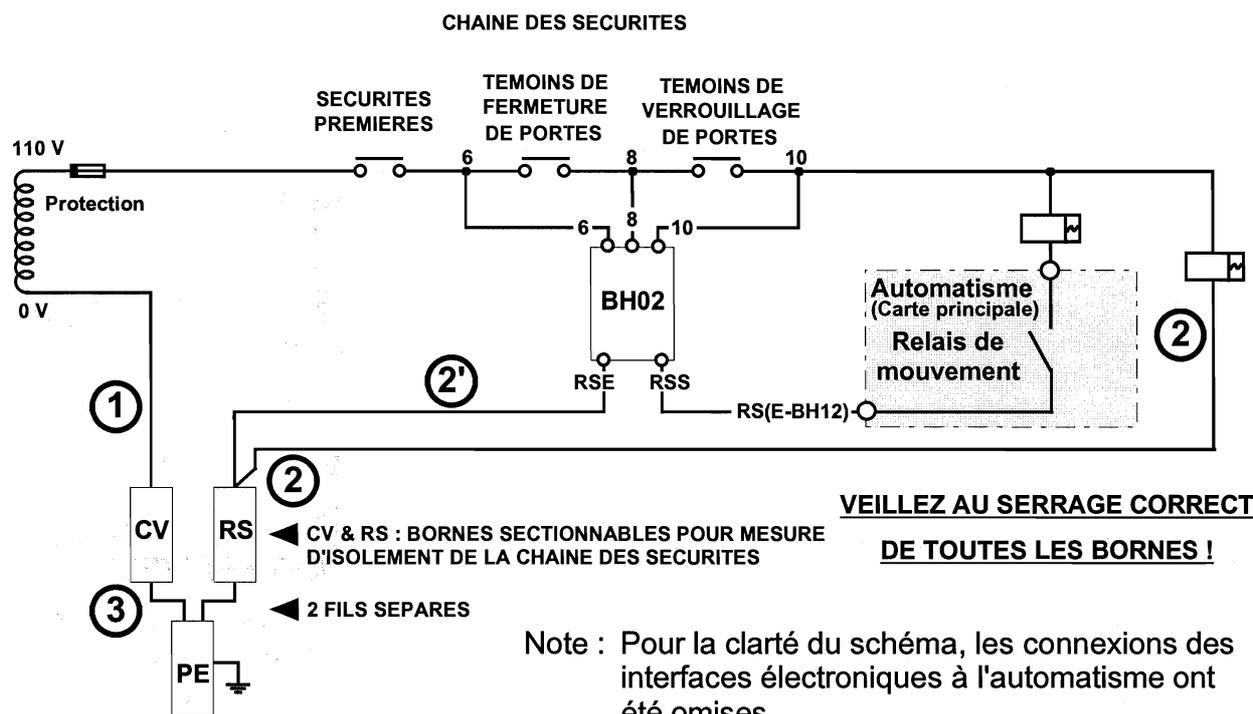
ATTENTION !

Toutes interventions, raccordements, maintenance,
dans l'armoire de manœuvre doivent faire l'objet
d'une coupure systématique de l'interrupteur
principal de la machinerie prévue par la Norme
EN 81 § 13.1.1.1.

RACCORDEMENT DE LA CHAÎNE DES SECURITES



PRESCRIPTIONS POUR LE RACCORDEMENT DES DISPOSITIFS CONNECTES A LA CHAÎNE DES SÉCURITÉS



Connexion des interfaces pour une chaîne des sécurités en 110V d'un ascenseur traction

- ① Le point **0 V** de l'enroulement secondaire du transformateur qui alimente la chaîne des sécurités doit être connecté **uniquement à la borne sectionnable CV**, par un fil dont la couleur n'est **ni jaune-vert, ni bleue**.
Seule la borne sectionnable mentionnée ci-dessus devra porter l'appellation **CV** ; aucune autre borne de l'équipement ne devra porter cette appellation.
- ② À l'exception des contacteurs de mouvement (connectés aux relais de commande de l'automatisme) **TOUS** les dispositifs (contacteurs, interfaces électroniques) ayant un pôle connecté à la chaîne des sécurités doivent avoir leur autre pôle connecté **uniquement à la borne sectionnable RS** (Référence **S**écurités), par un fil dont la couleur n'est **ni jaune-vert, ni bleue**.
- ②' Les dispositifs électroniques connectés à la chaîne des sécurités (**BH02** et/ou **BH11**) sont dotés de 2 points de connexion notés **RSE** et **RSS**. (Référence **S**écurité : **E**ntrée, et Référence **S**écurité : **S**ortie)
Seule la borne **RSE du premier** dispositif doit être connectée à la **borne sectionnable RS** ; les autres doivent être « chaînées » en connectant la borne **RSS du premier à la borne RSE du deuxième**, et ainsi de suite, la borne **RSS du dernier** dispositif étant connectée à l'entrée **RSE de l'automatisme**.
- ③ Les bornes sectionnables **RS et CV ne doivent jamais être directement interconnectées** ; elles doivent être reliées au conducteur de protection PE **par 2 fils séparés** dont la couleur n'est **ni jaune-vert, ni bleue**.

MESURE D'ISOLEMENT DE LA CHAÎNE DES SECURITES

La Norme EN 81 § 13.1.3, fixe la résistance d'isolement minimum de la chaîne des sécurités :

13.1.3 Résistance d'isolement de l'installation électrique (CENELEC HD 384.6.61 S1)

La résistance d'isolement doit être mesurée entre chaque conducteur sous tension et la terre.

Les valeurs minimales de résistance d'isolement doivent être extraites du tableau ci-dessous :

Tension nominale du circuit V	Tension d'essai (c.c.) V	Résistance d'isolement M Ω
TBTS	250	$\geq 0,25$
≤ 500	500	$\geq 0,5$
> 500	1 000	$\geq 1,0$

Lorsque le circuit comporte des dispositifs électroniques, les conducteurs de phase et neutre doivent être reliés entre eux lors de la mesure.

En outre, l'annexe D, § D.2.f) 1) de la Norme EN 81-1 et l'annexe D, § D.2.e) de la Norme EN 81-2 précisent que les éléments électriques doivent être déconnectés lors de la mesure d'isolement.

Ainsi, pour faciliter la mesure de la résistance d'isolement de la chaîne des sécurités avant la mise en service, les équipements AUTINOR sont dotés de 2 bornes sectionnables repérées CV et RS.

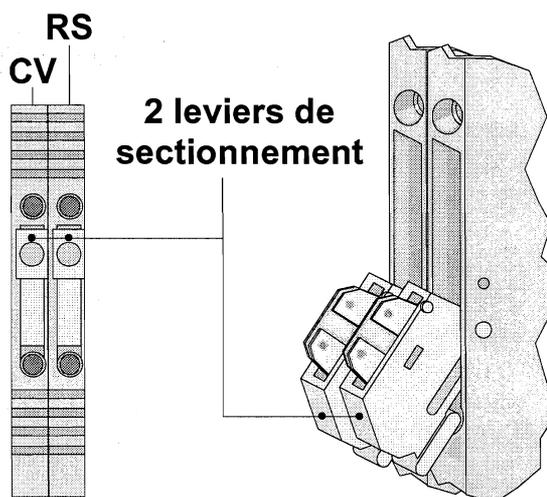
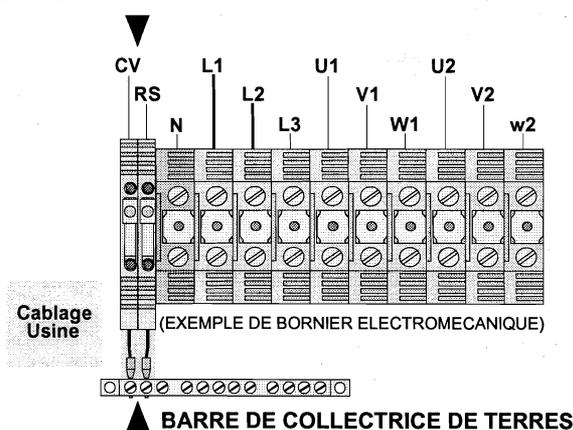
Il s'agit de 2 bornes de marque Weidmüller modèle WTR 2.5, référence 101110 dont les caractéristiques, selon la publication CEI 947-7-1 sont les suivantes :

Tension 500 V, Intensité 16 A, Section 2,5 mm²

Par commodité, les bornes sont installées côte à côte sur le bornier électromécanique, et chaque borne est dotée d'un levier de sectionnement de couleur jaune ; lorsque les 2 leviers sont en position de sectionnement, tous les éléments de l'équipement en relation avec la chaîne des sécurités sont isolés de la terre.

POUR EVITER TOUTE DETERIORATION DU MATERIEL ELECTRONIQUE, PLACEZ LES LEVIERS DES 2 BORNES CV ET RS EN POSITION DE SECTIONNEMENT AVANT DE PRATIQUER LA MESURE D'ISOLEMENT !

CV & RS : BORNES SECTIONNABLES POUR ESSAI
D'ISOLEMENT DE LA CHAÎNE DES SÉCURITÉS



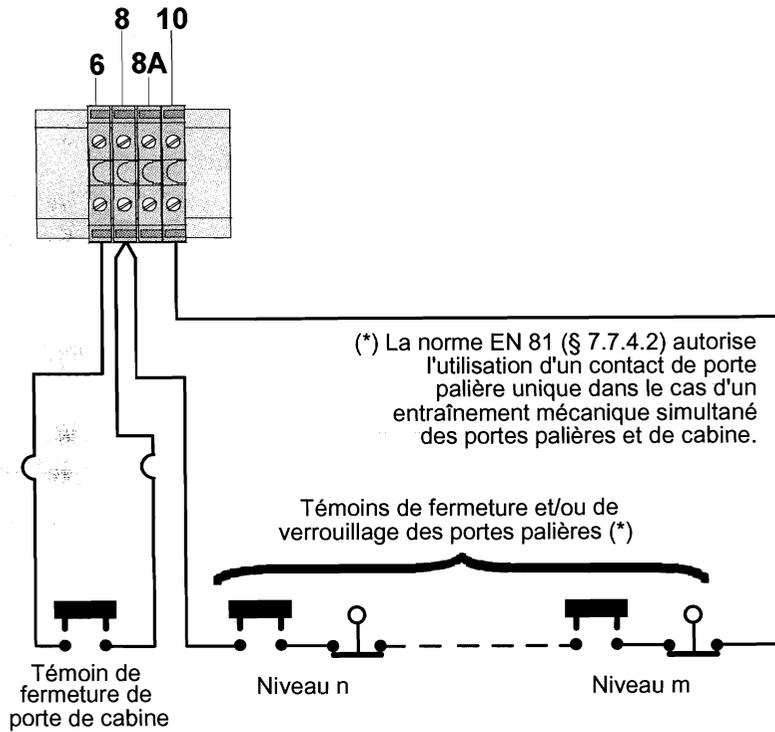
Cas particulier :

Les variateurs de fréquence AUTINOR sont dotés de dispositifs de filtrage limitant le niveau de perturbations électromagnétiques.

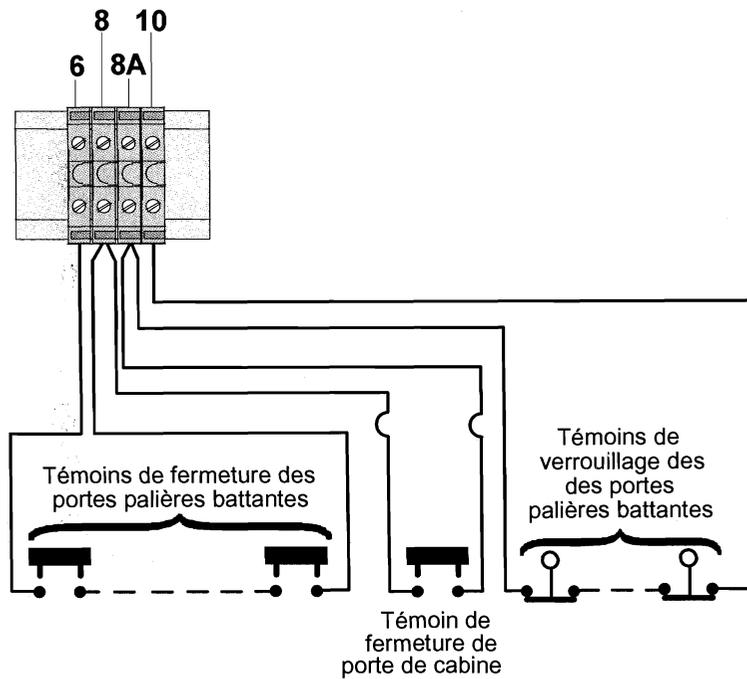
Ces dispositifs, placés dans le circuit de puissance, peuvent subir des dommages ou fausser le résultat des essais, lors de la mesure de résistance d'isolement du câble d'alimentation et du câble moteur.

Autinor préconise donc de déconnecter ces 2 câbles lors de cette mesure.

RACCORDEMENT DES SECURITES DE PORTE ENTRE LE 6 ET LE 10 (1/2)

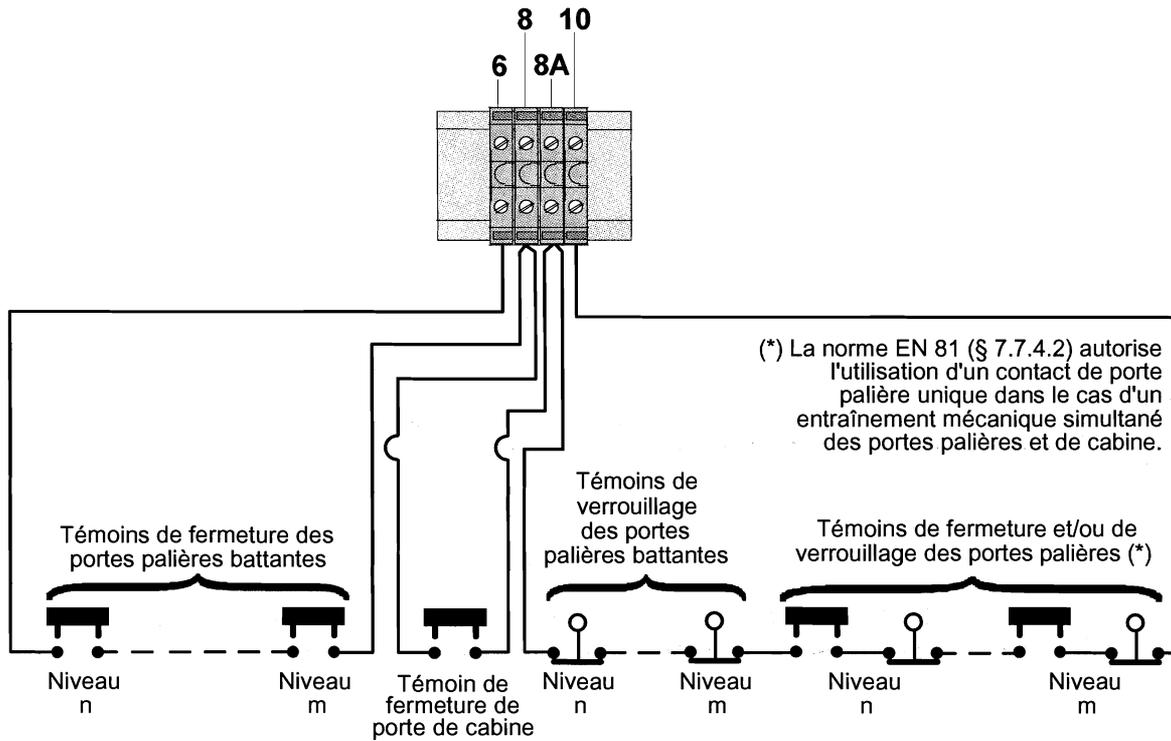


Raccordement dans le cas de portes automatiques cabine et palière

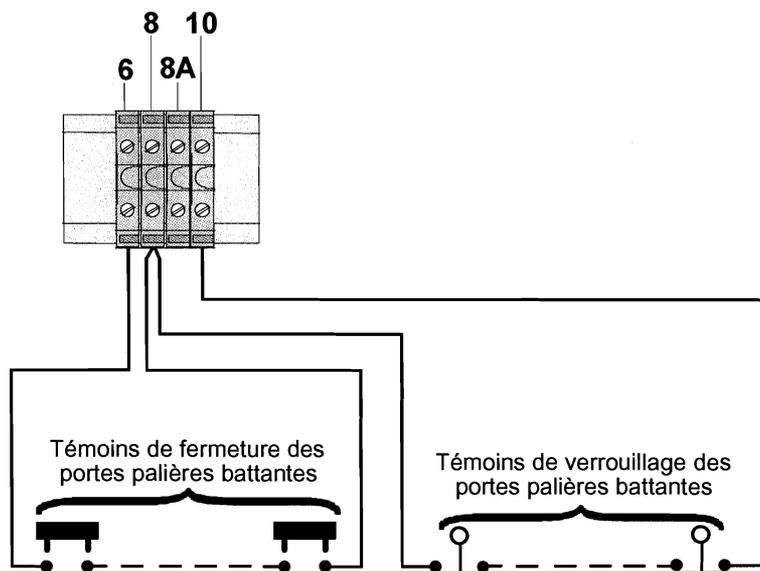


Cas de portes palières battantes et porte de cabine automatique

RACCORDEMENT DES SECURITES DE PORTE ENTRE LE 6 ET LE 10 (2/2)



**Cas du service mixte porte automatique en cabine,
portes palières battantes ou automatiques à certains niveaux**



Cas de portes palières battantes sans porte de cabine (paroi lisse)

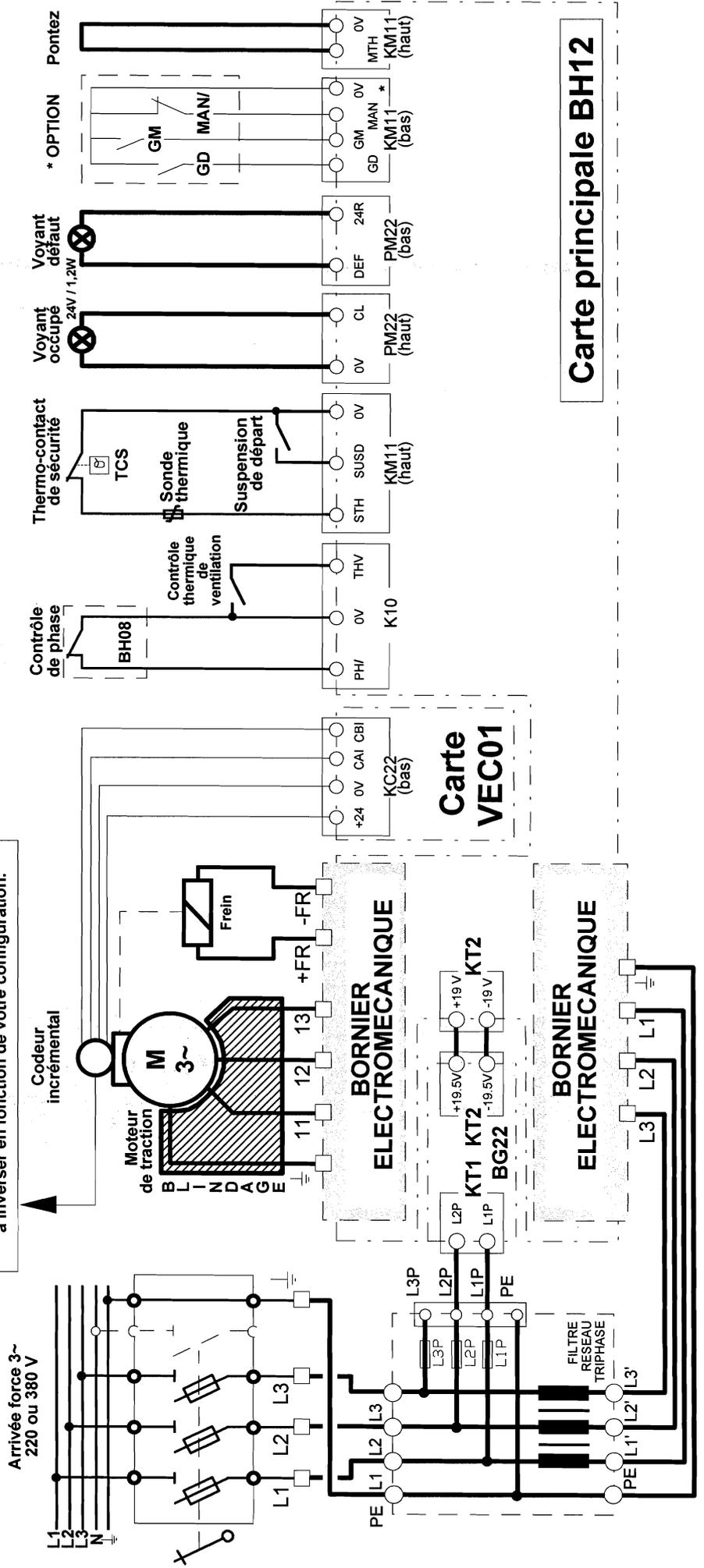
CHAPITRE III

INSTALLATION & RACCORDEMENTS EN MACHINERIE

SCHEMA BLOC DES RACCORDEMENTS EN MACHINERIE

CODEUR INCREMENTAL	
HENGSTLER	
+24	ROUGE
0V	NOIR
CAI	BLANC
CBI	VERT

Les fils non utilisés sont à couper.
La tresse blindée ne doit pas être raccordée.
Les fils CAI et CBI seront éventuellement à inverser en fonction de votre configuration.

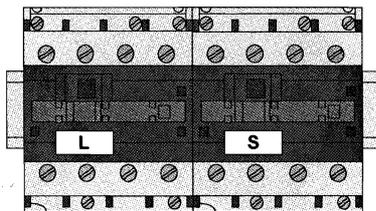
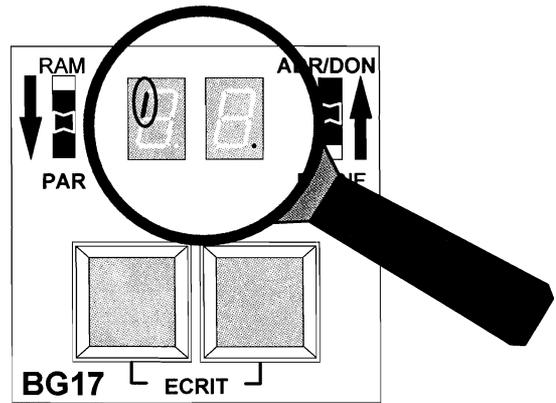


Carte principale BH12

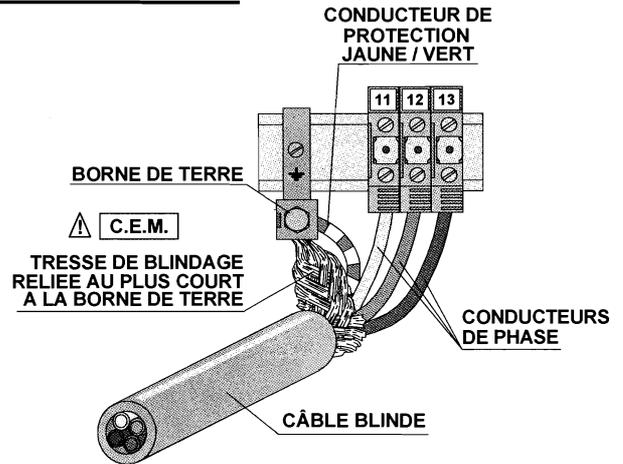
Carte VEC01

CABLE BLINDE DU MOTEUR DE TRACTION

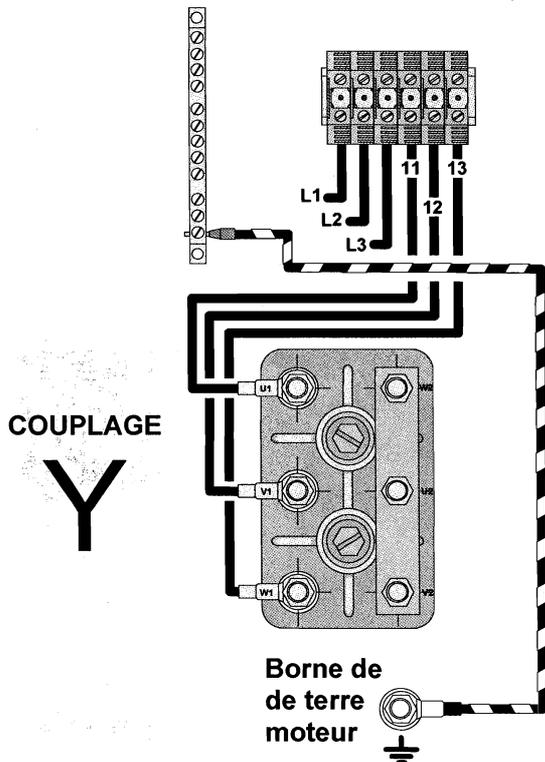
RECAV1
RECAlage en
 vitesse V1 ?
 Adr. 08
 Bât. 7 **ALLUME**



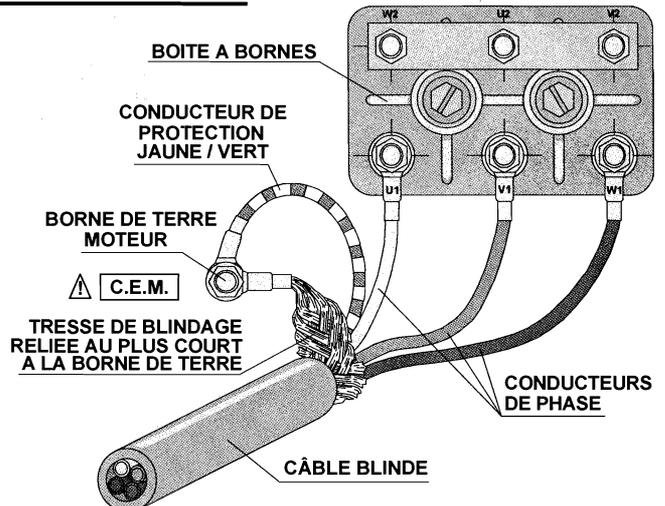
COTE ARMOIRE :



Remarque : Espacer au maximum le câble moteur du câble secteur à l'intérieur comme à l'extérieur de l'armoire.



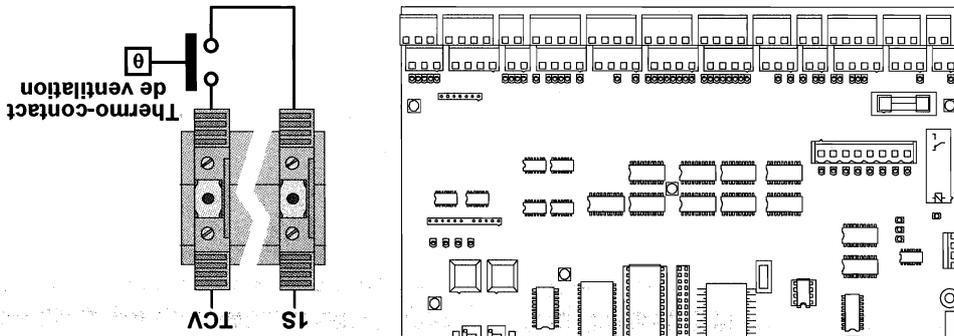
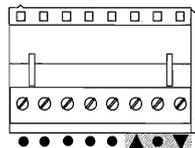
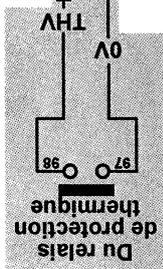
COTE MOTEUR :



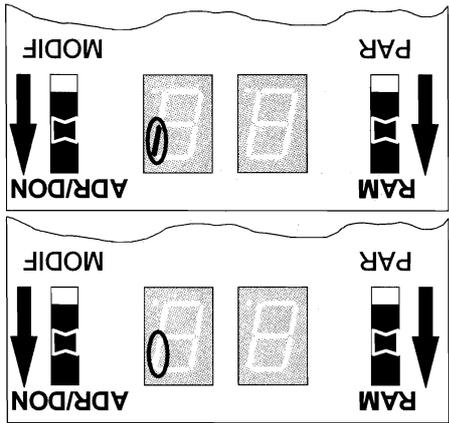
Couplage Étoile
Moteur 220 V / 380 V sur réseau 380 V

Remarque : Les conducteurs ne doivent être dégagés de la tresse de blindage qu'à l'intérieur de la boîte à bornes.

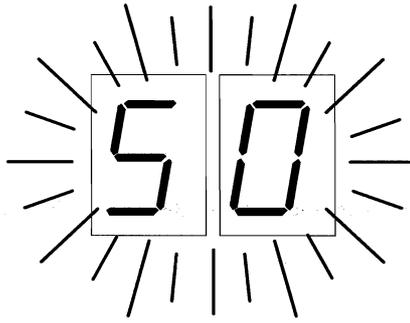
VENTILATION DU MOTEUR DE TRACTION DETECTION PAR THERMO-CONTACT DE VENTILATION



Déclenchement de la ventilation du moteur de traction.
 Détection de la surchauffe du moteur par thermo-contact de ventilation - Contrôle thermique de ventilation.

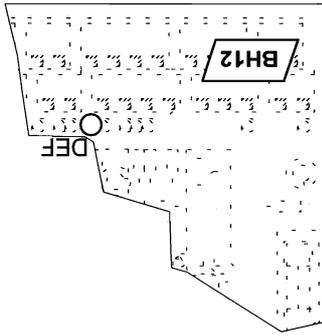


THV
Thermique de
Ventilation
 Adr. 0d
 Bât. 4



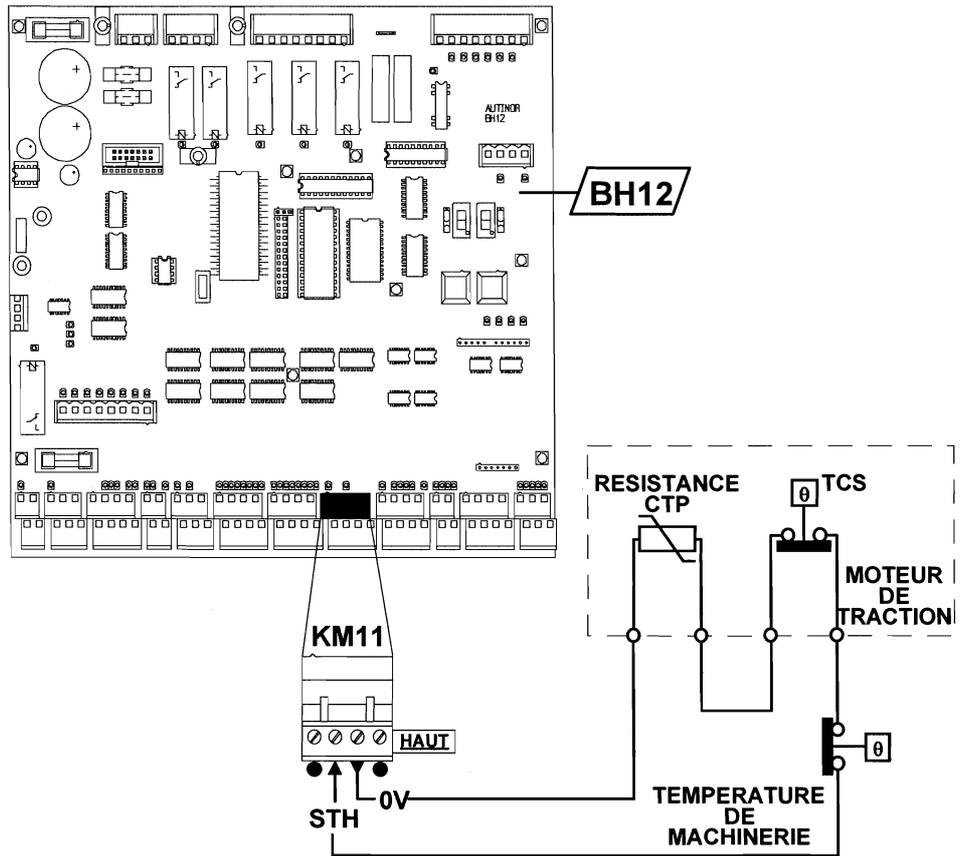
Visualisation de l'état du thermo-contact de ventilation

Conséquences d'un déclenchement du moteur de ventilation



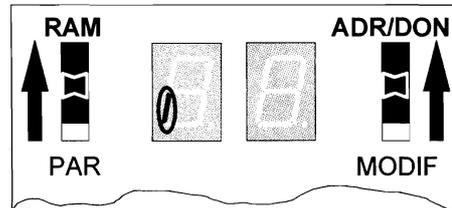
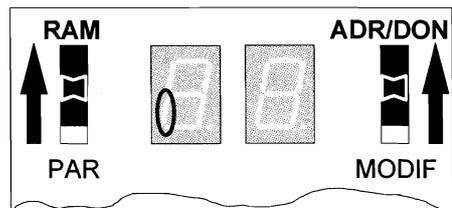
PROTECTION DU MOTEUR DE TRACTION ET CONTROLE DE LA TEMPERATURE DE MACHINERIE

Protection du moteur de traction contre les surcharges :
Raccordement de la « sonde thermique » et/ou du « thermo-contact de sécurité ».

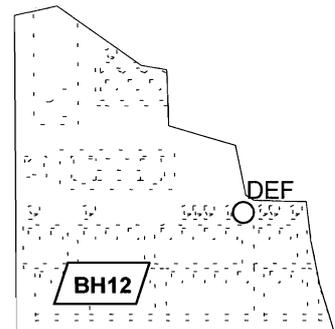
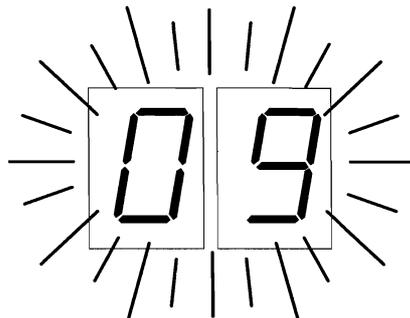


STH Sonde Thermique

Adr. 12
Bât. 3



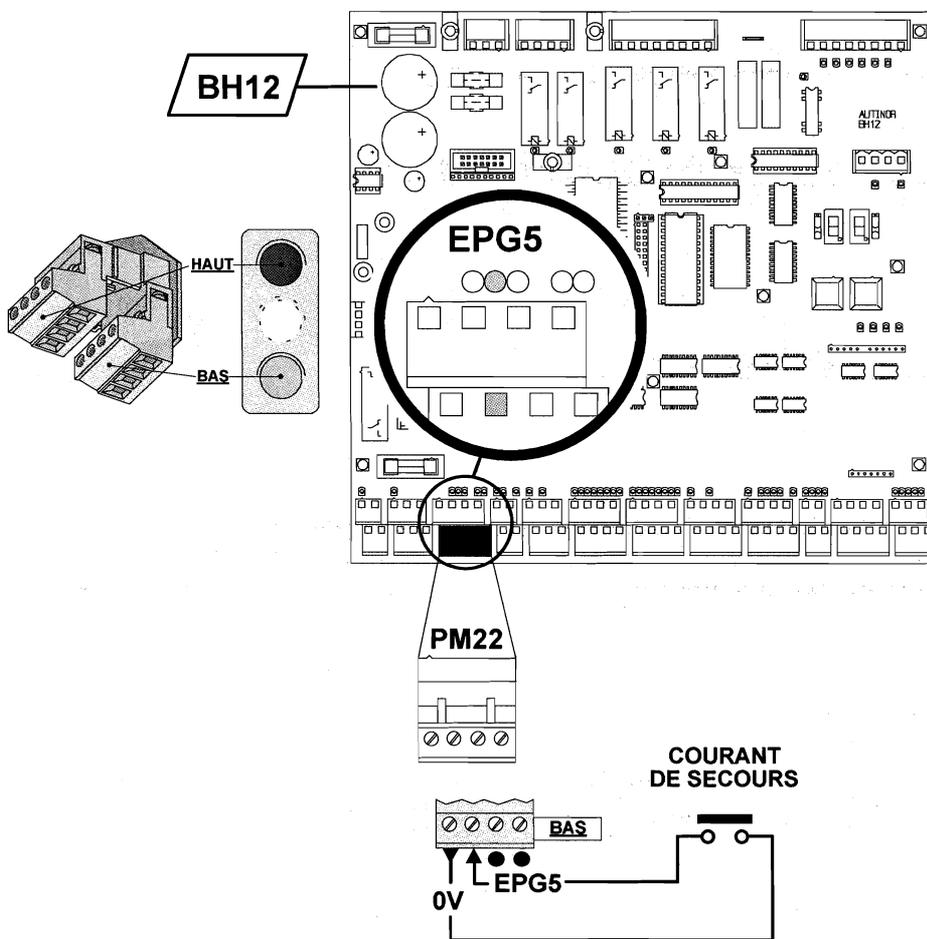
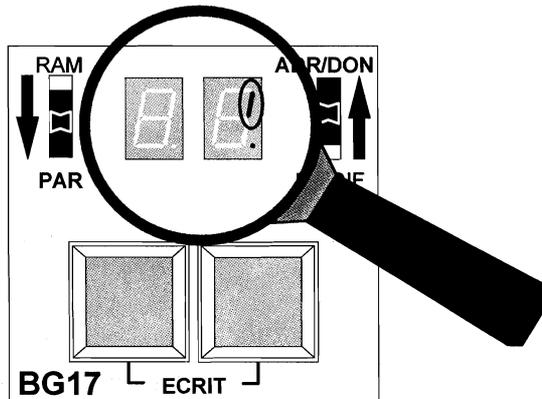
Visualisation de l'état du « thermo-contact » et/ou de la « sonde thermique » du moteur de traction



Conséquences d'une élévation anormale de la température du moteur de traction

GRUPE ELECTROGENE / ALIMENTATION DE SECOURS

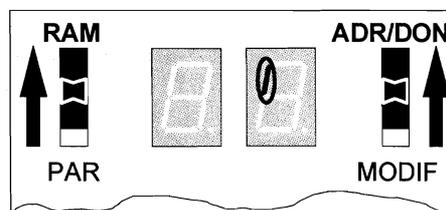
RMLIFT
Régulation MLIFT
Adr. 63
Bât. 4



Connexion du contact pour l'alimentation de secours

Ce contact informe la manoeuvre que l'on passe en alimentation de secours et force le déplacement en vitesse V1 pour minimiser la consommation de courant.

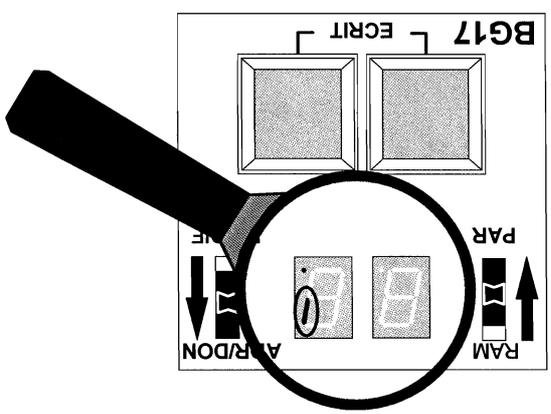
EPG5
Entrée ProGrammable
Adr. 0C
Bât. 5



Visualisation du contact pour l'alimentation de secours »

MANOEUVRE ELECTRIQUE DE RAPPEL (1/2)

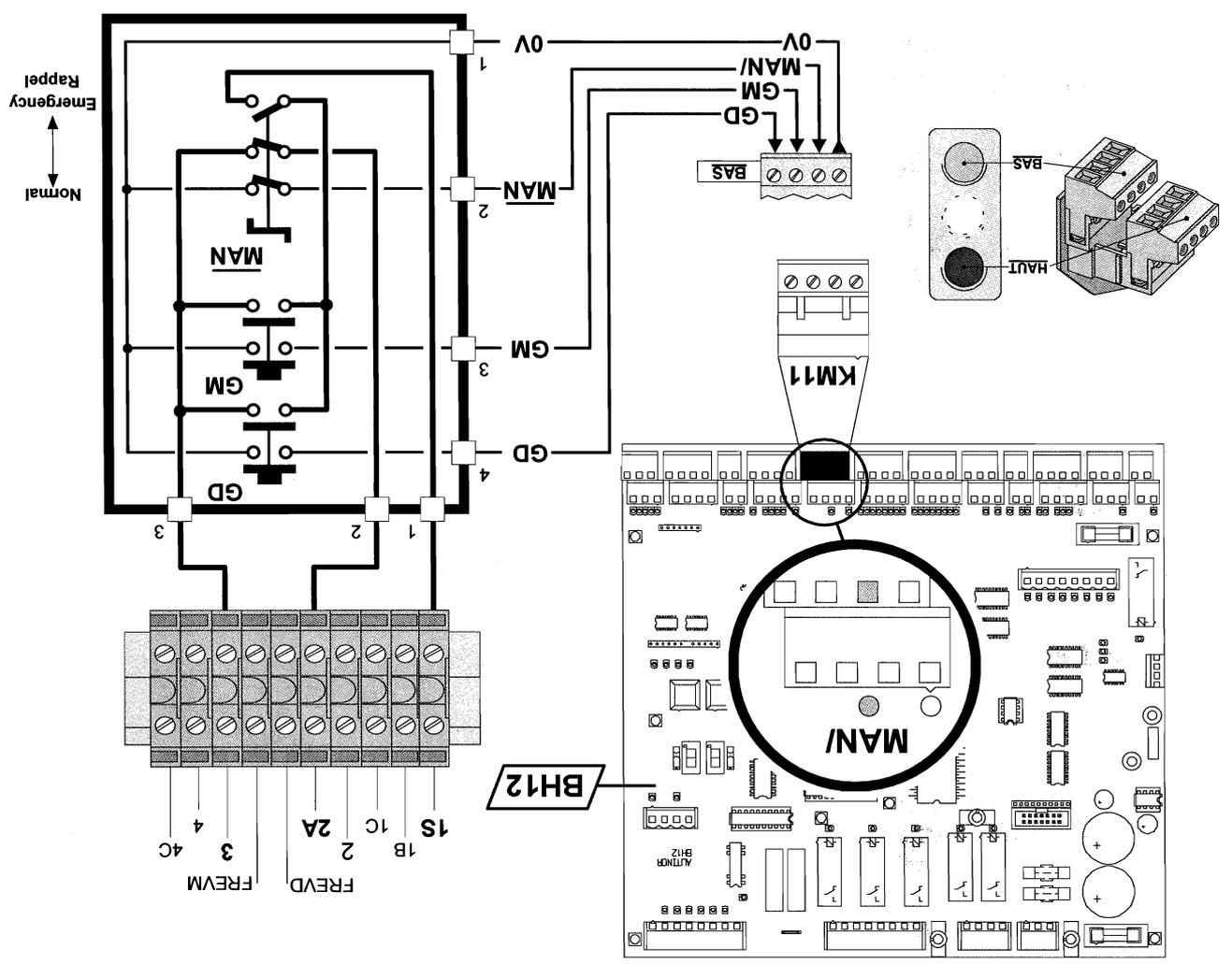
Optman
Option
MANOEUVRE
de rappel
 Adr. 07
 Bât. 4



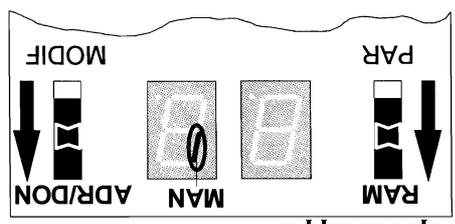
Minitloc
Inspection
 Adr. FF
 Bât. 5



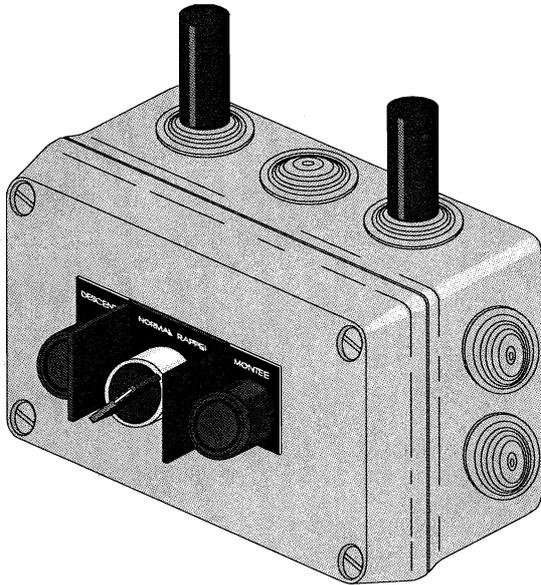
Connexion des contacts de « Manoeuvre électrique de rappel »



Visualisation de la « Manoeuvre électrique de rappel »



MANOEUVRE ELECTRIQUE DE RAPPEL (2/2)



MANOEUVRE ELECTRIQUE DE RAPPEL

EN CAS DE PANNE :

Avant toute manoeuvre de dégagement d'un usager bloqué dans la cabine ou en cas d'immobilisation de celle-ci en un point quelconque de sa course, les opérations suivantes doivent être effectuées pour amener la cabine au droit d'une porte palière :

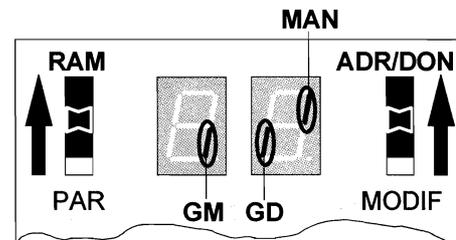
1. Informer l'usager bloqué dans la cabine de ne pas tenter d'en sortir avant qu'elle ne soit ramenée au niveau d'un palier.
2. Basculer le commutateur « Normal Rappel » en position « Rappel ».
3. Par pression continue sur le bouton « Montée » ou « Descente », ramener la cabine face à une porte palière (position indiquée par un repère peint sur les câbles de traction),
4. Durant l'action sur le bouton contrôler la rotation de la machine,
5. Couper le courant en agissant sur l'interrupteur principal,
6. Replacer le commutateur « Normal Rappel » en position « Normal ».
7. Dégager le(s) passager(s) bloqué(s).

SI VOUS AVEZ UTILISE LA CLEF SERVANT AU DEVERROUILLAGE DES PORTES PALIERES, ASSUREZ-VOUS QUE TOUTES LES PORTES SONT FERMEES ET VERROUILLEES APRES VOTRE INTERVENTION.

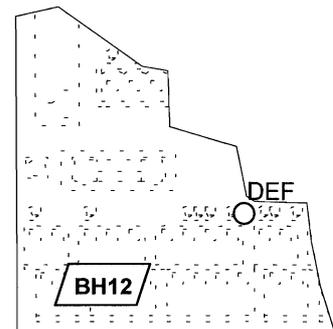
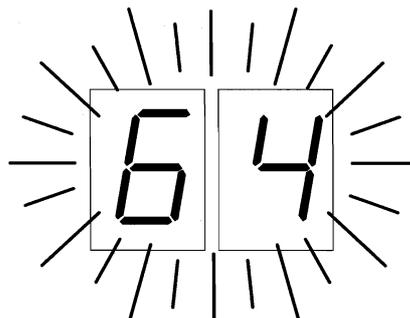
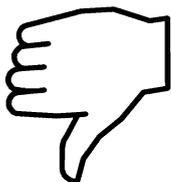
Boîtier de manoeuvre électrique de rappel et affiche obligatoire (EN 81-1 § 15.4.3)

MAN, GM & GD
MANoeuvre
 de rappel
 Graissage Montée
 Graissage Descente

Adr. 0C
 Bât. 4, 2 & 1

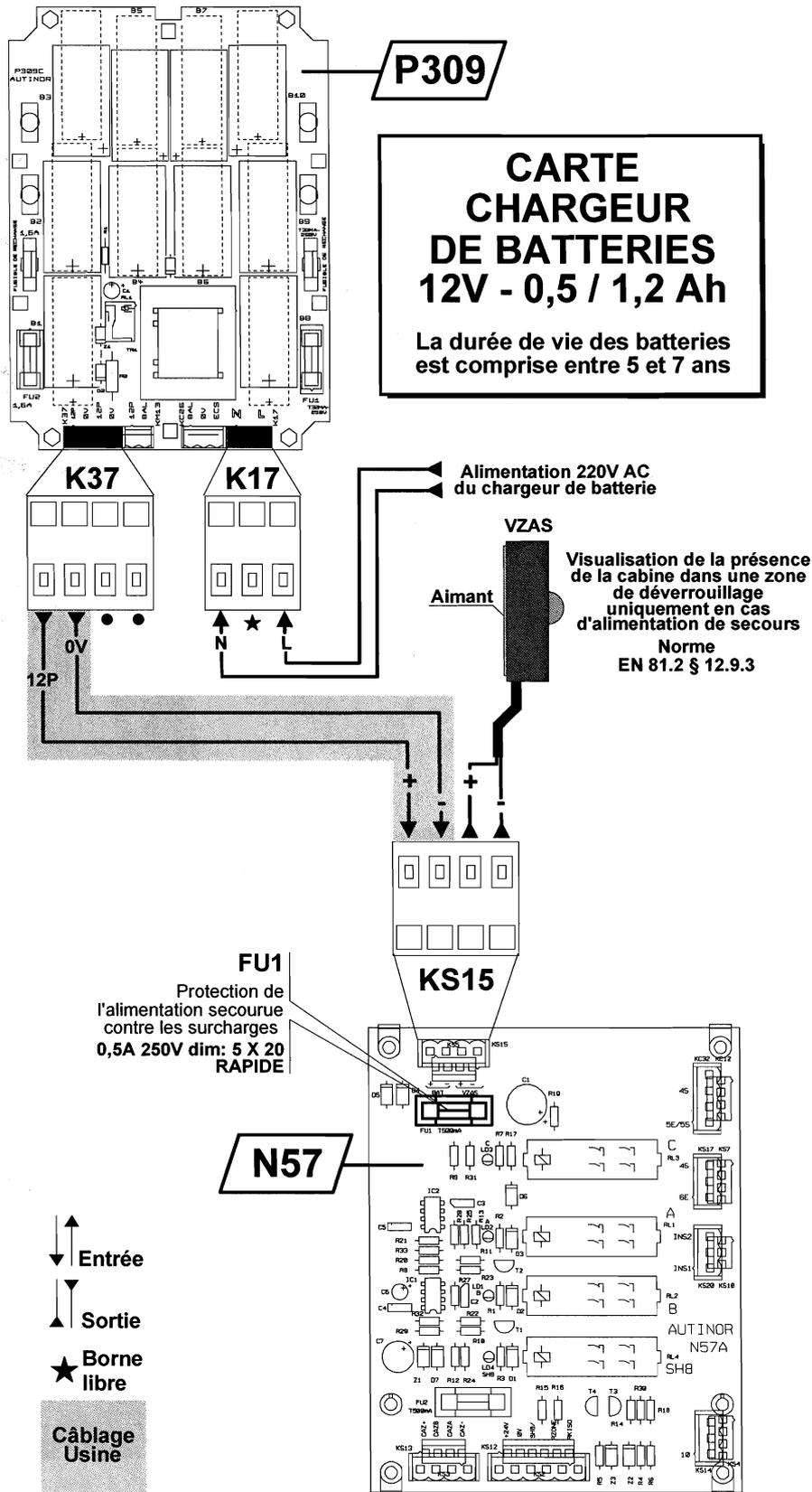


Visualisation de l'état des contacts de « Manoeuvre électrique de rappel »



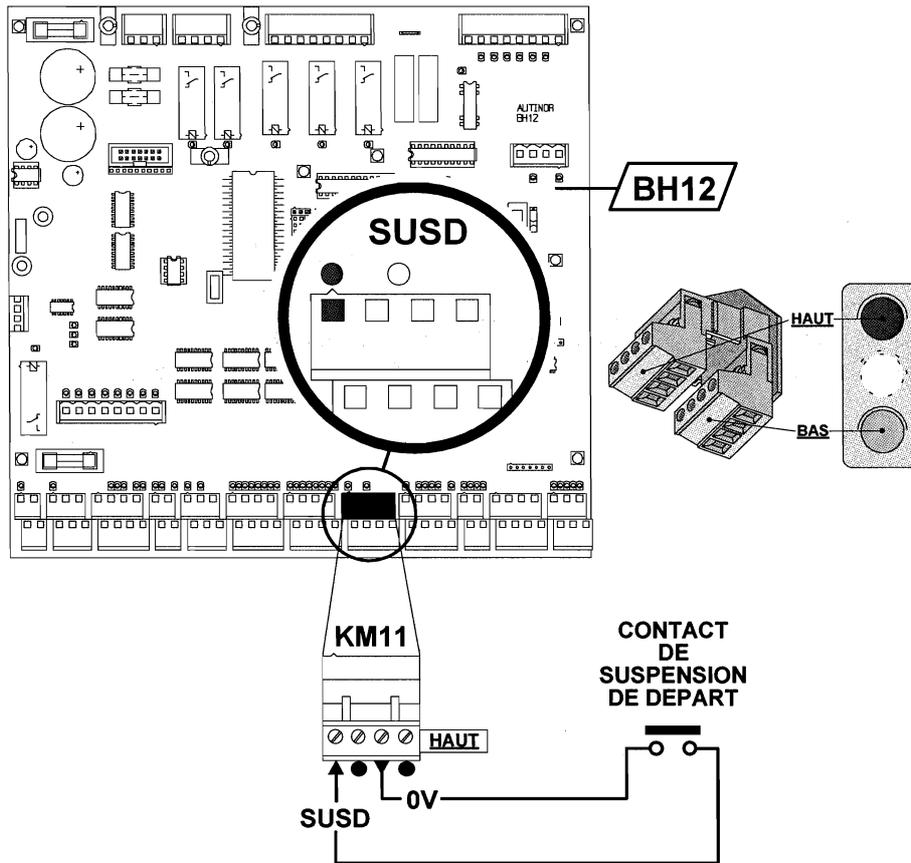
Conséquences de manoeuvres de rappel et d'inspection enclenchées simultanément

VISUALISATION DE LA ZONE DE DEVERROUILLAGE



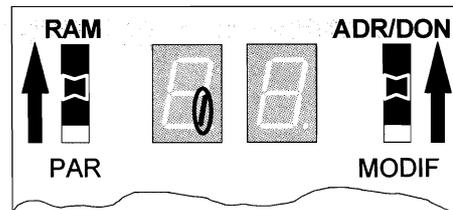
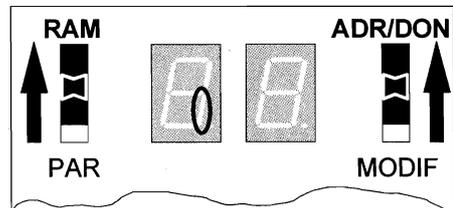
Visualisation de la zone de déverrouillage en alimentation de secours.

SUSPENSION DE DEPART

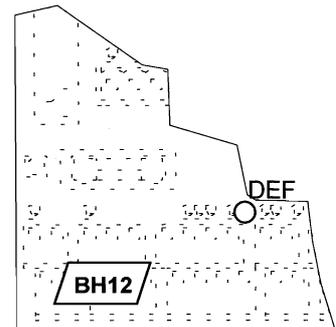
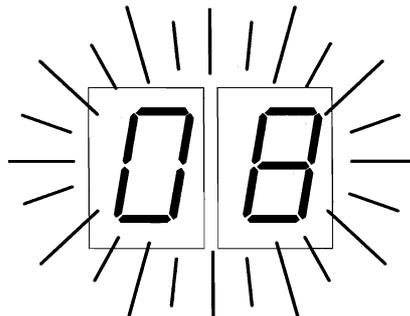


Connexion du contact de « Suspension de départ »

SUSD
**SUSpension de
 Départ**
 Adr. 0E
 Bât. 2

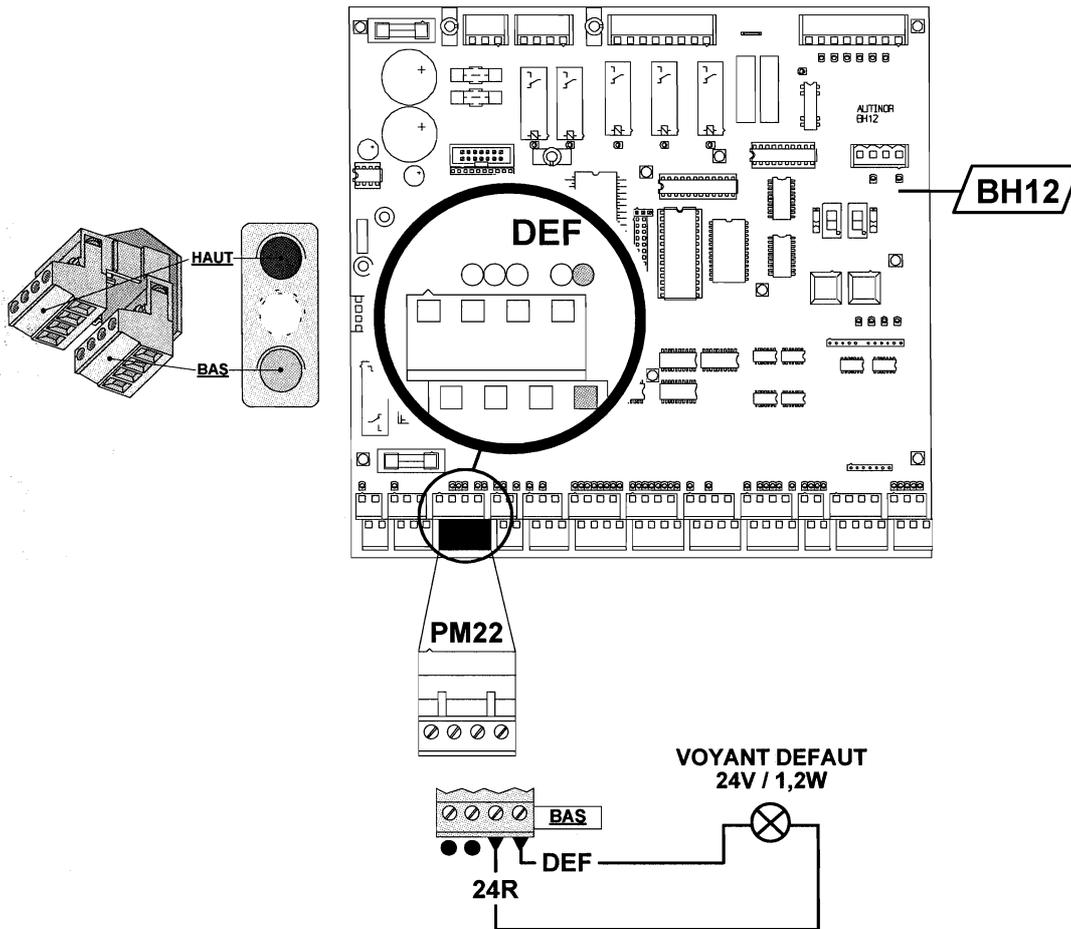


Visualisation de l'état du contact de « Suspension de départ »



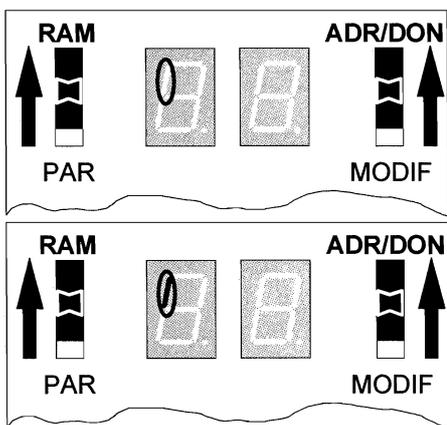
Conséquences d'une « Suspension de départ »

VOYANT DEFAUT

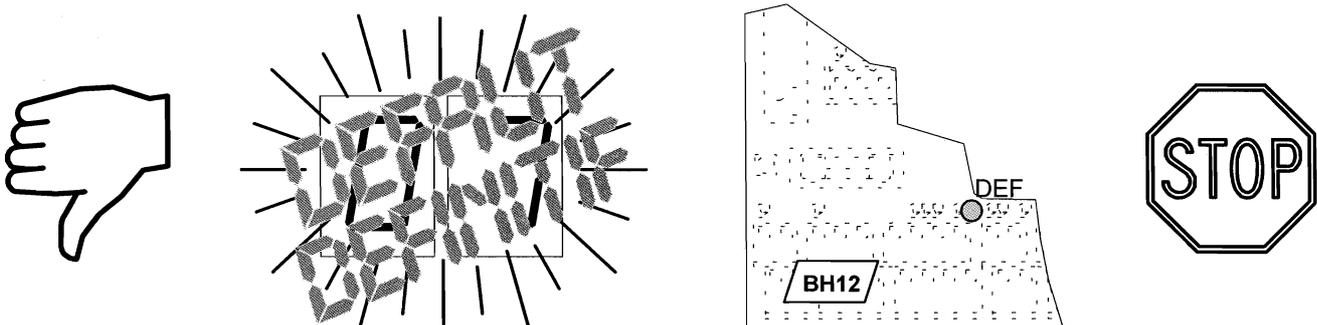


Connexion du voyant défaut

DEF
Voyant DEFaut
 Adr. 15
 Bât. 7

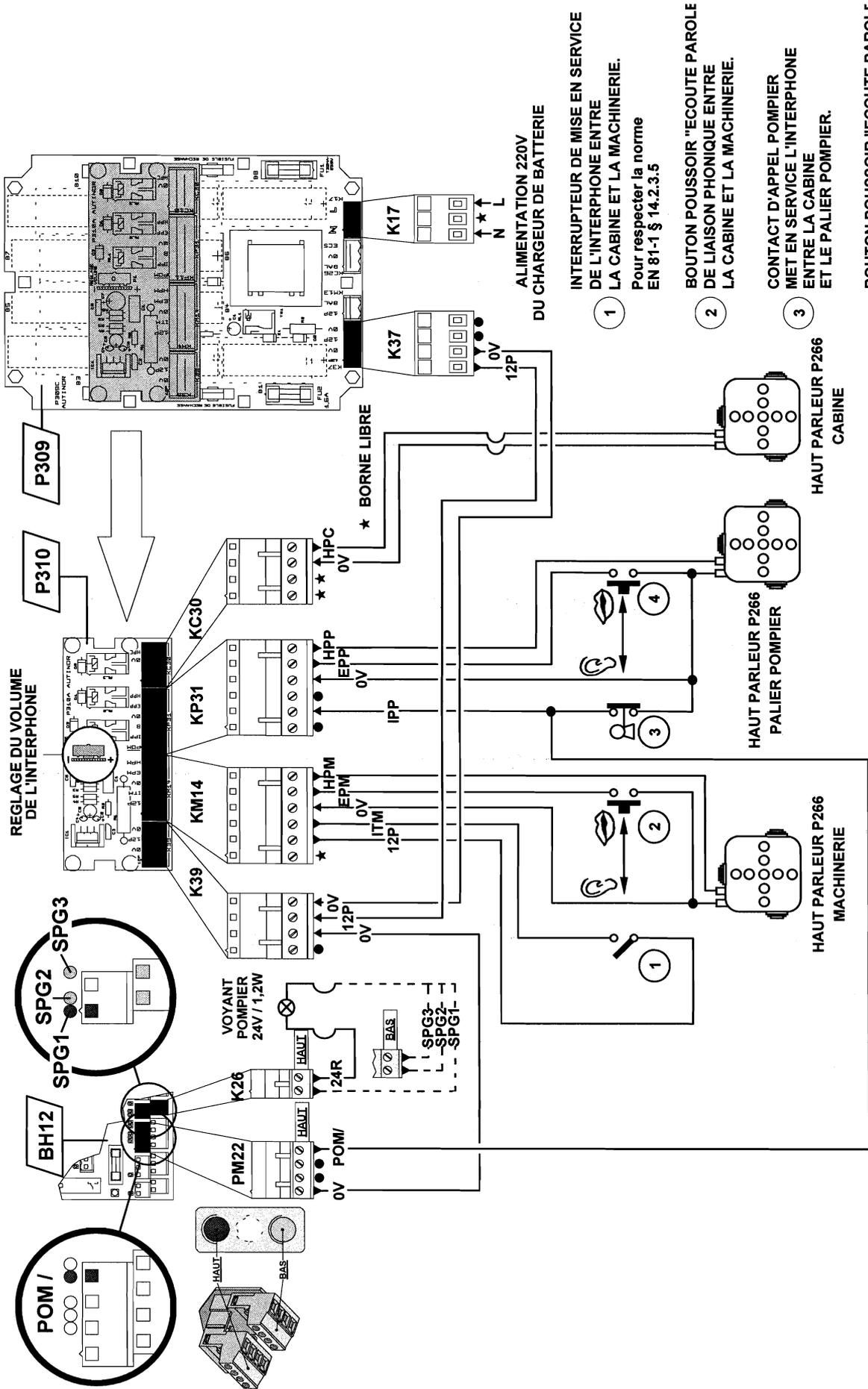


Visualisation de l'état du voyant « Défaut »



Conséquences de l'état du voyant défaut

INTERPHONIE



ALIMENTATION 220V
DU CHARGEUR DE BATTERIE

1
INTERRUPTEUR DE MISE EN SERVICE
DE L'INTERPHONE ENTRE
LA CABINE ET LA MACHINERIE.
Pour respecter la norme
EN 81-1 § 14.2.3.5

2
BOUTON POUSSOIR "ECOUTE PAROLE
DE LIAISON PHONIQUE ENTRE
LA CABINE ET LA MACHINERIE.

3
CONTACT D'APPEL POMPIER
MET EN SERVICE L'INTERPHONE
ENTRE LA CABINE
ET LE PALIER POMPIER.

4
BOUTON POUSSOIR "ECOUTE PAROLE
DE LIAISON PHONIQUE ENTRE
LA CABINE ET LE PALIER POMPIER.

CHAPITRE IV

INSTALLATION

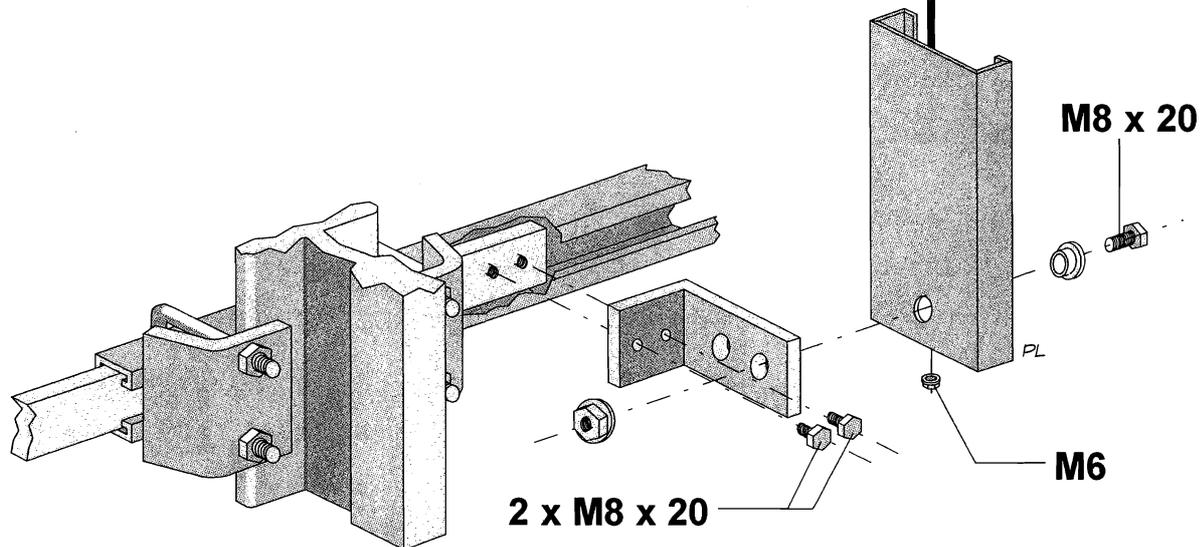
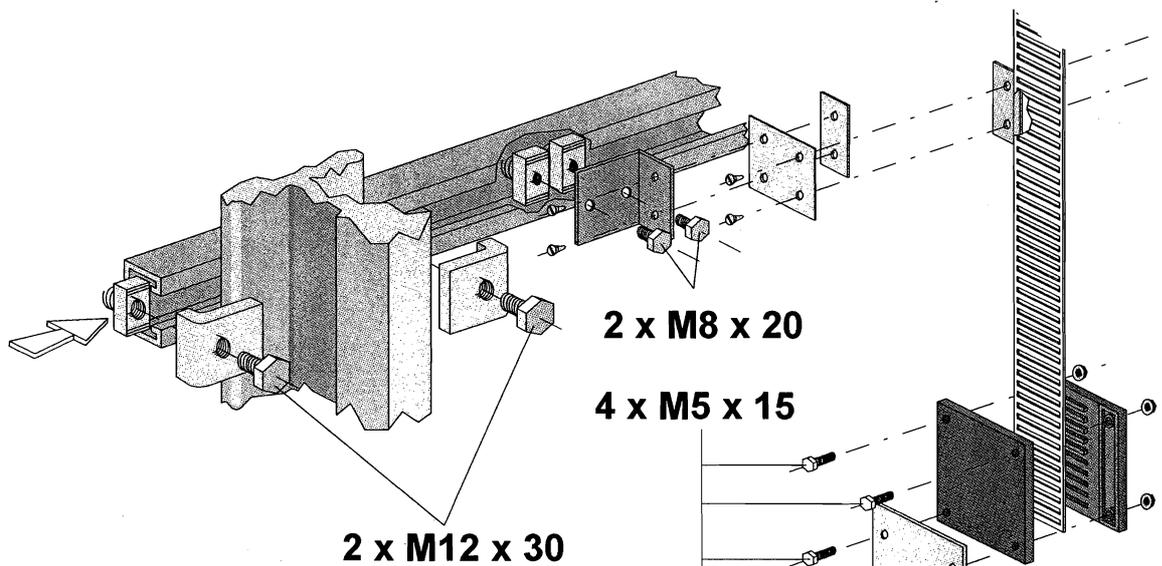
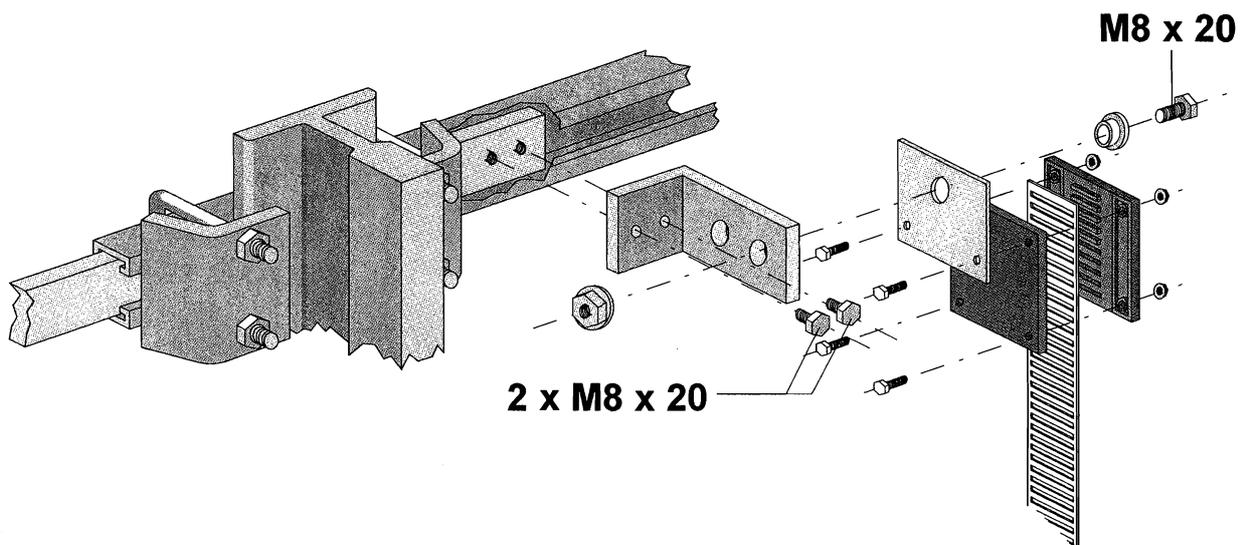
&

RACCORDEMENTS

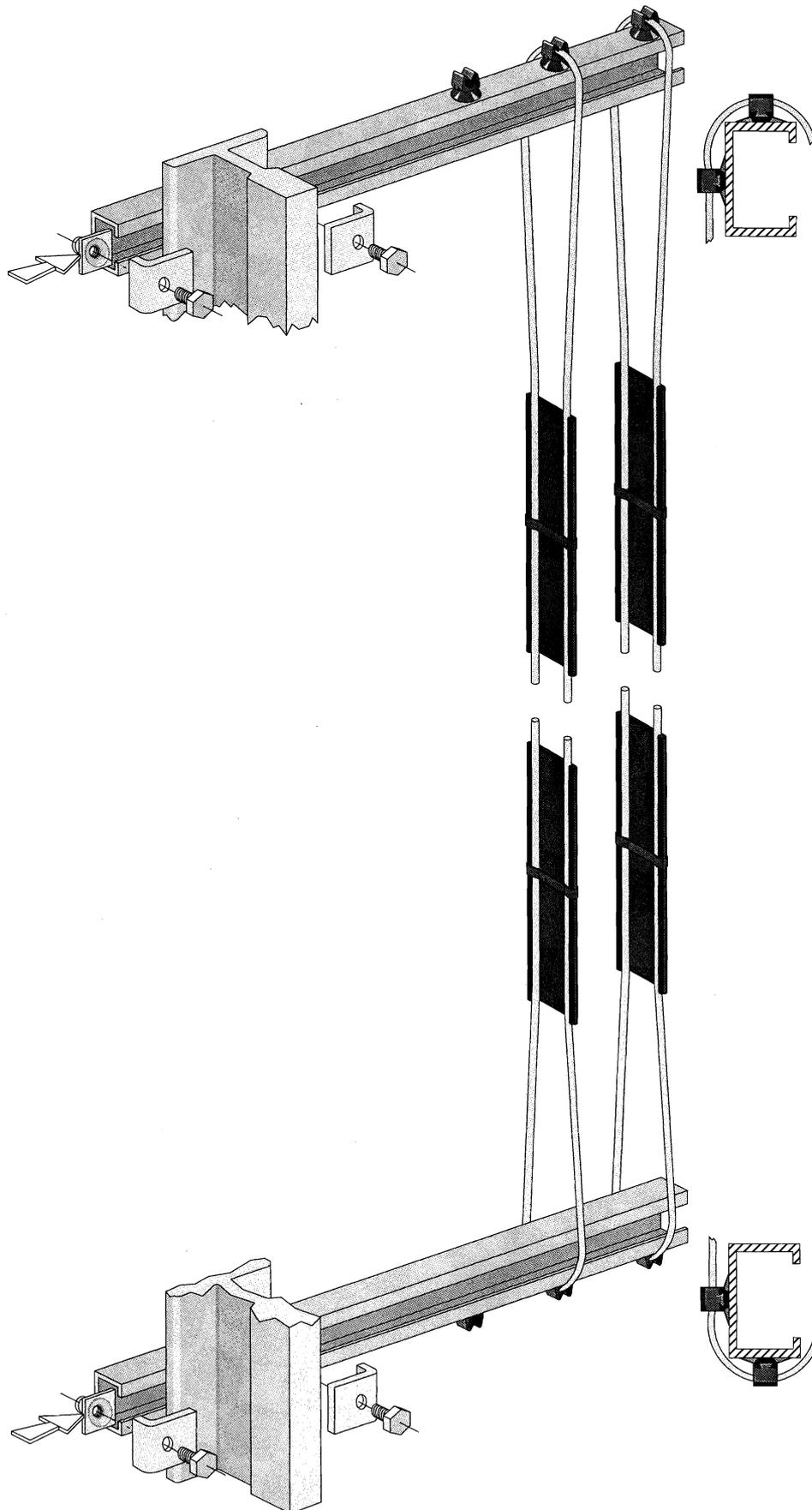
EN

GAINÉ

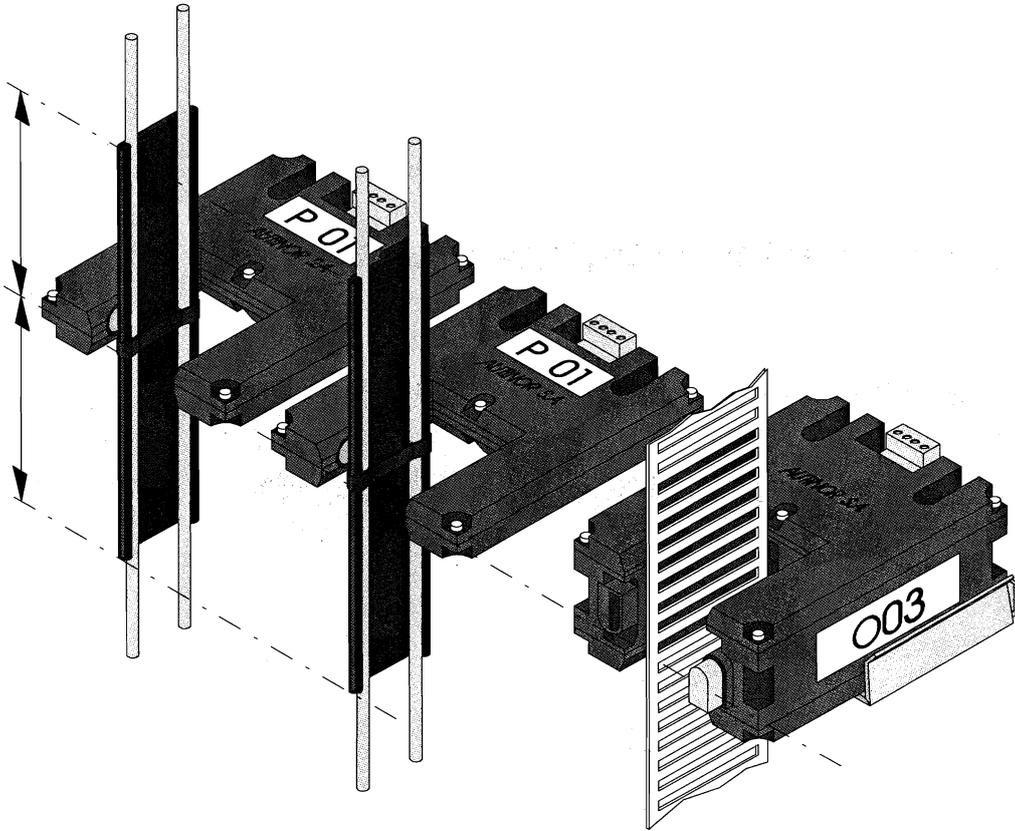
MONTAGE DES SUPPORTS DE BANDE DE COMPTAGE



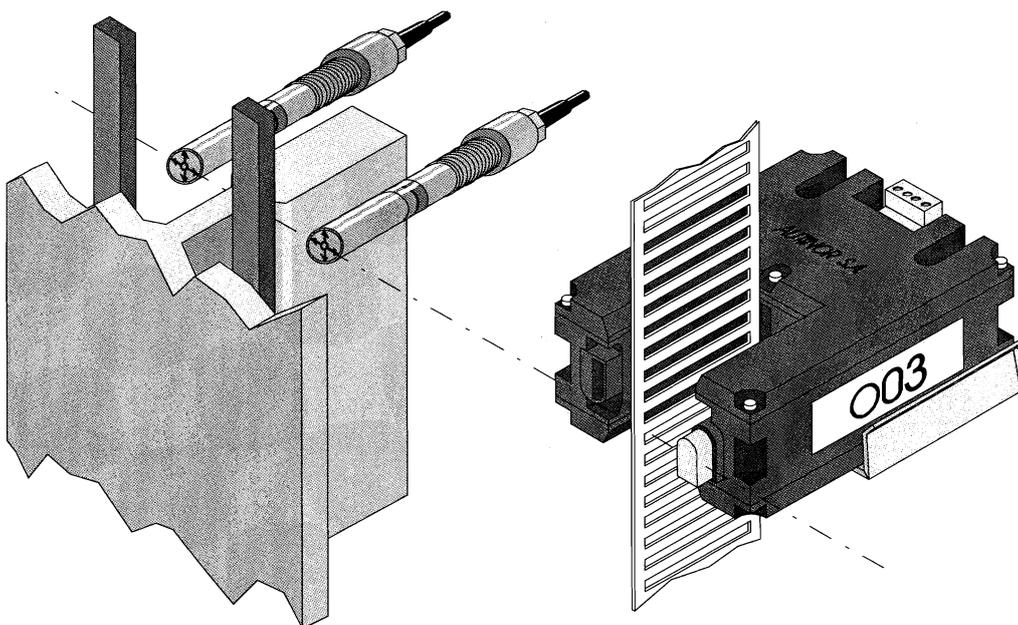
MONTAGE DES SUPPORTS DE DRISSE POUR ECRANS DE ZONE



POSITION DES CAPTEURS DE ZONE DE DEVERROUILLAGE P01 OU I.L.S. ET DU CAPTEUR DE COMPTAGE O03

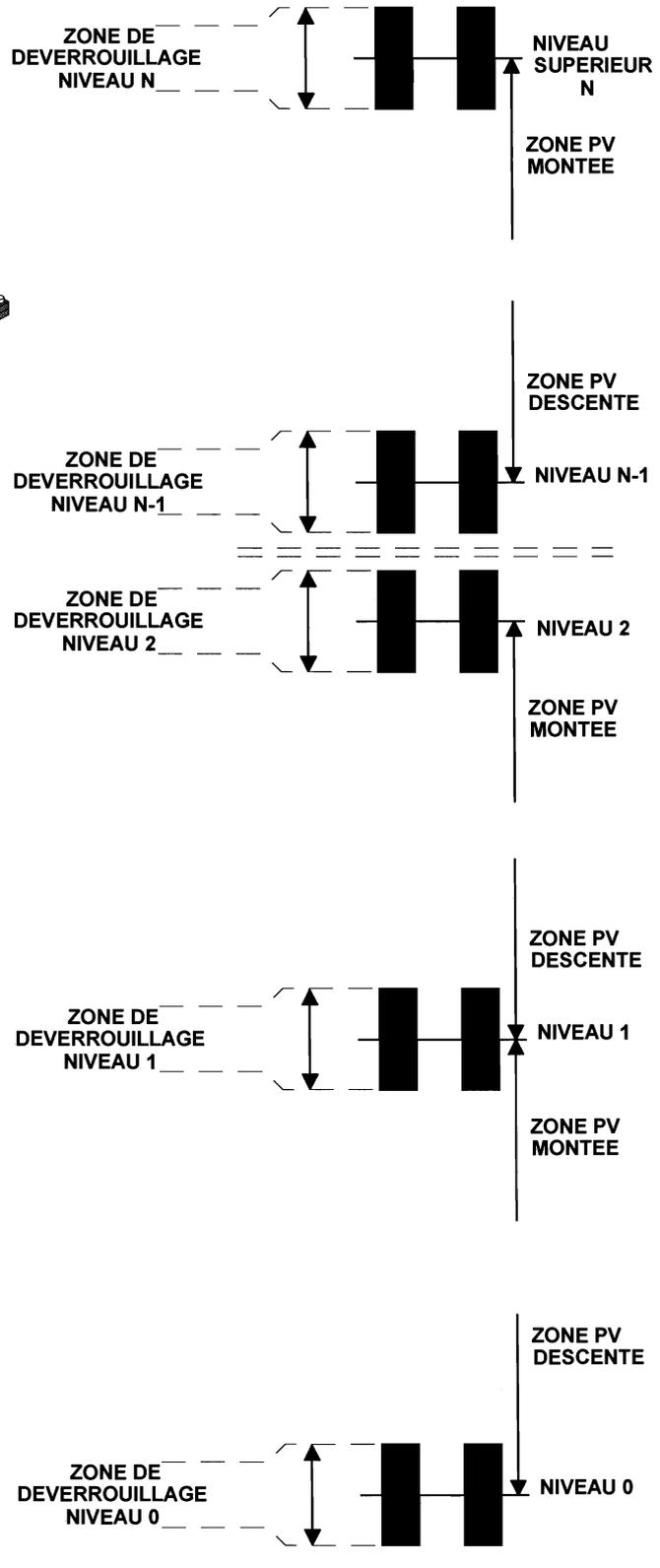
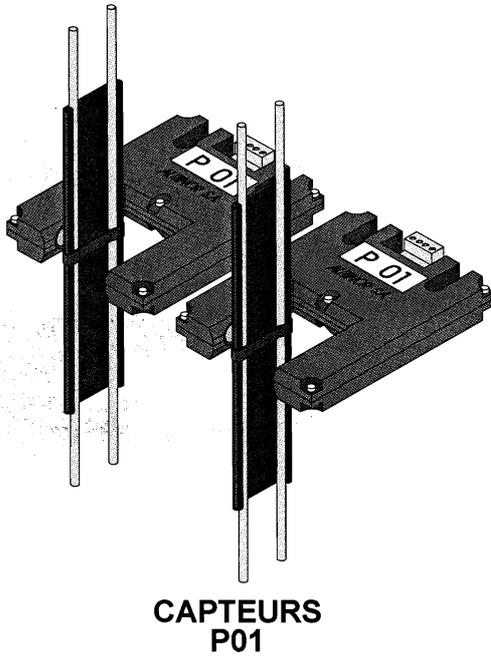


Position des capteurs de zone PO1 et du capteur de comptage O03

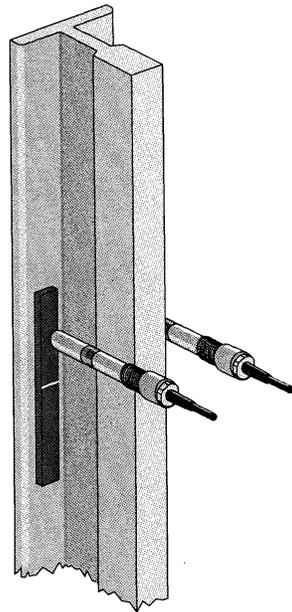


Position des I.L.S. de zone et du capteur de comptage O03

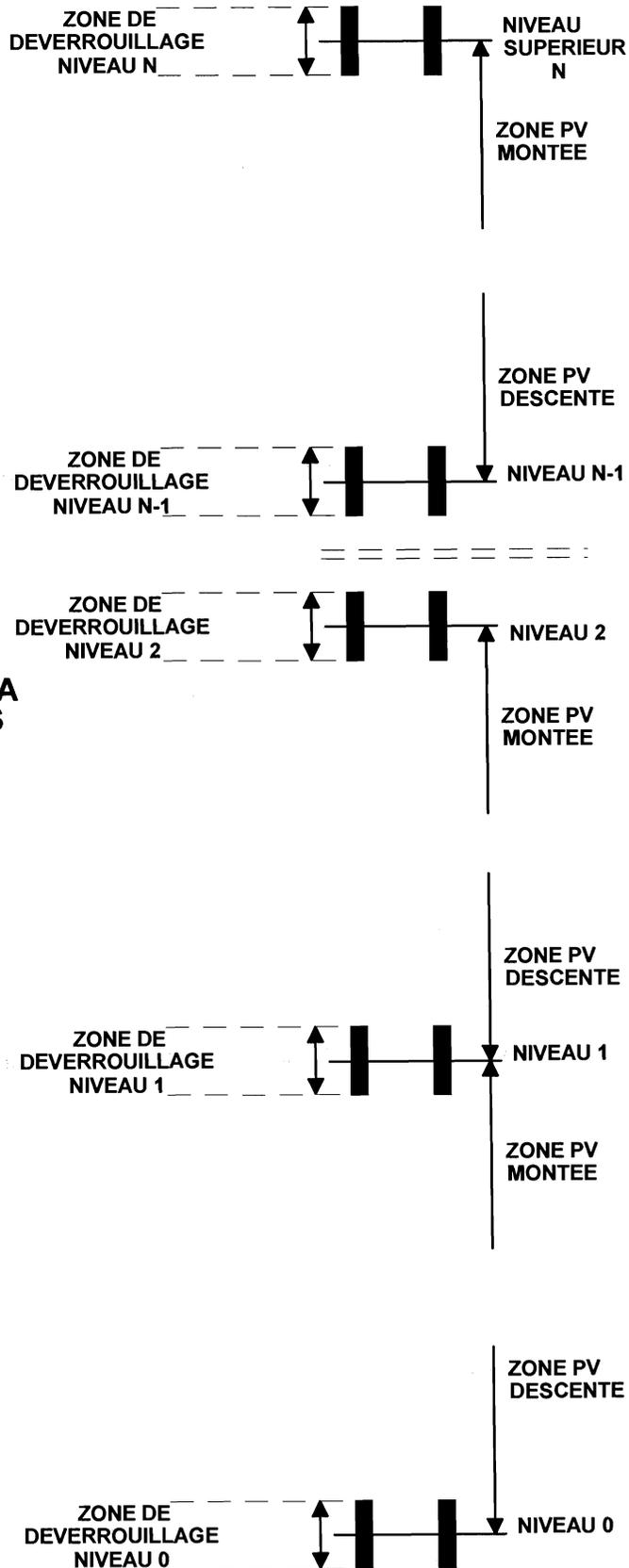
POSITION DES ECRANS POUR LE CONTROLE DE ZONE DE DEVERROUILLAGE PAR CAPTEURS P01 DANS LE CAS DE MOUVEMENTS PORTES OUVERTES



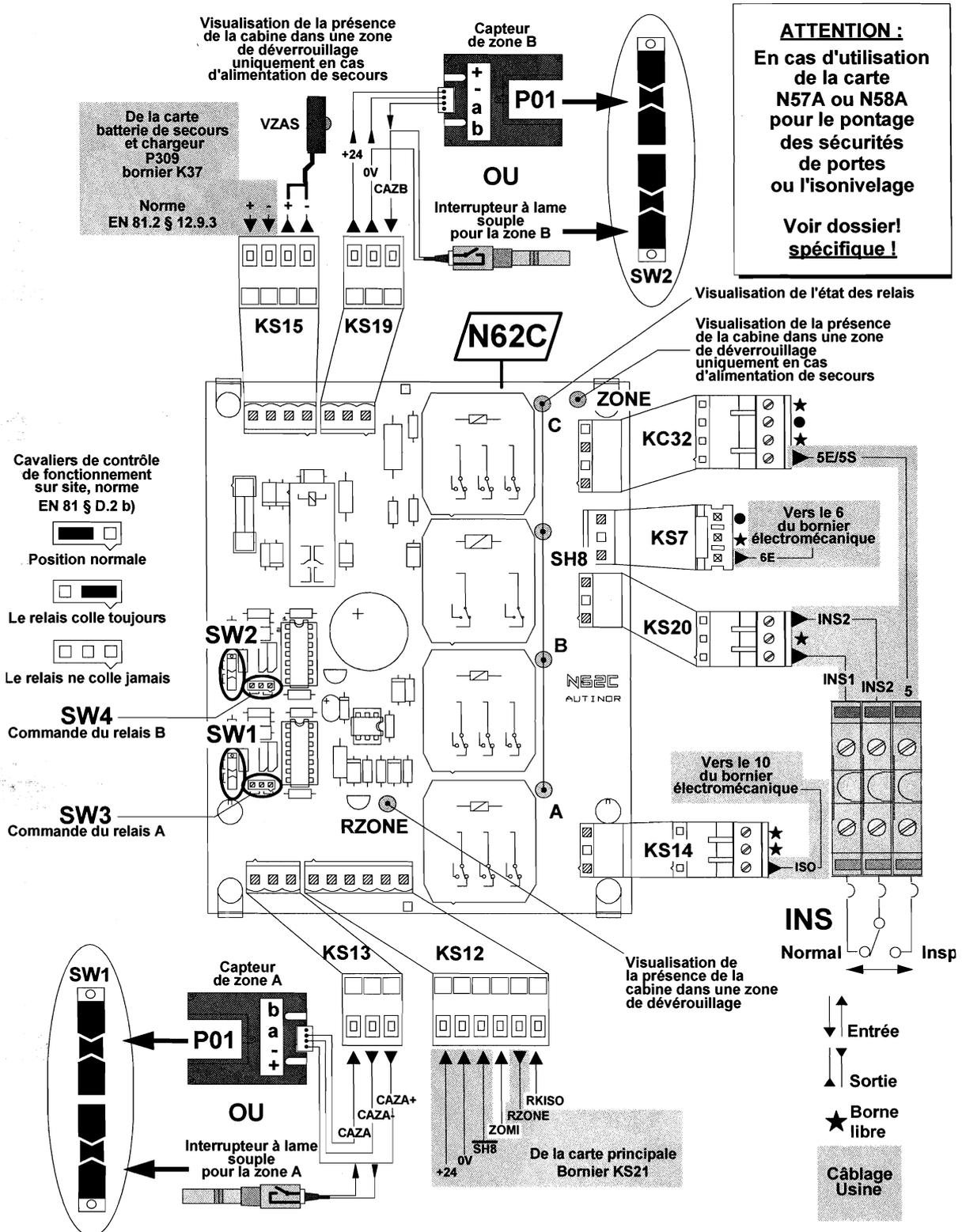
POSITION DES BANDES D'AIMANT POUR LE CONTROLE DE ZONE DE DEVERROUILLAGE PAR I.L.S DANS LE CAS DE MOUVEMENTS PORTES OUVERTES



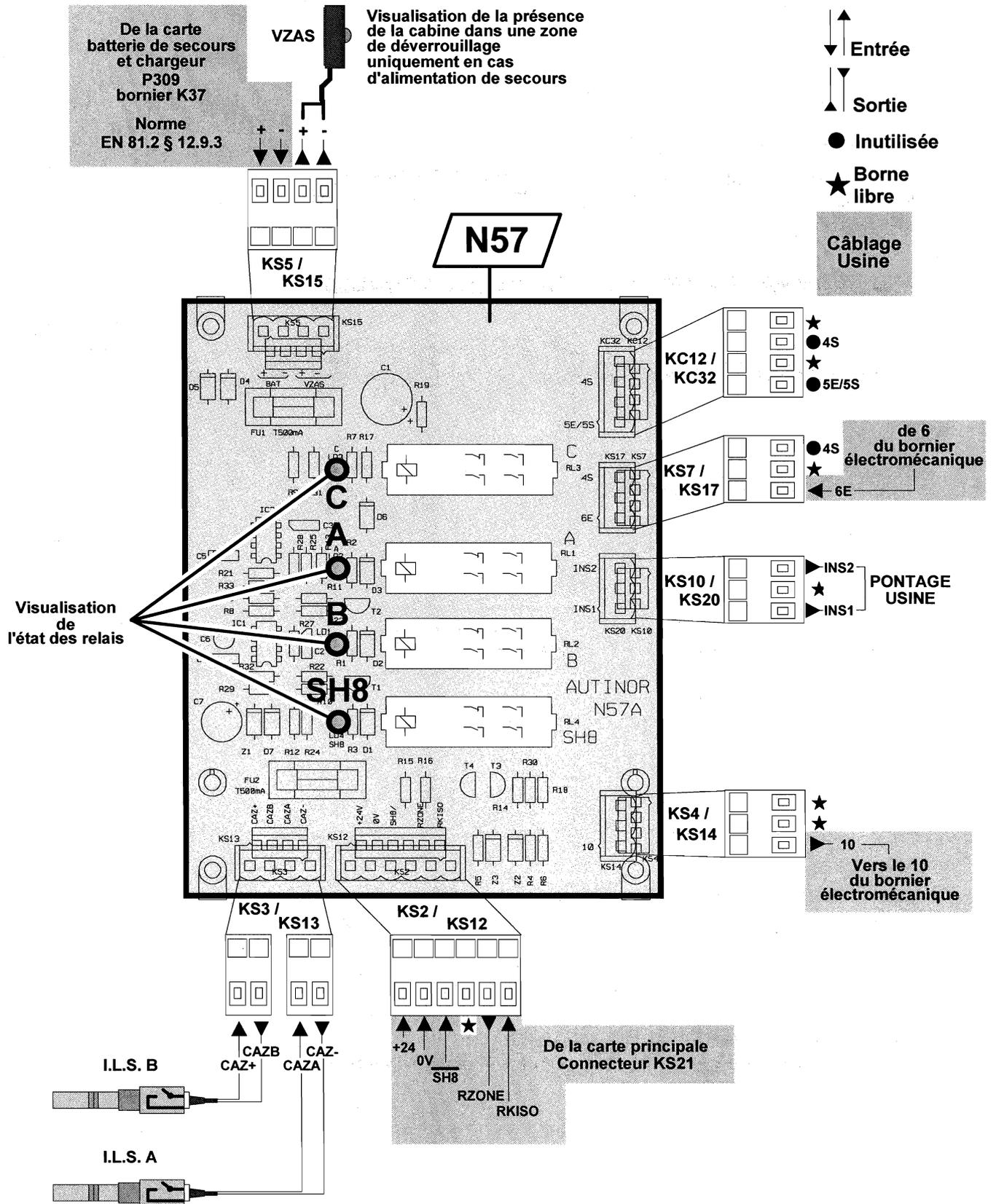
**INTERRUPTEURS A
LAMES SOUPLES**



PONTAGE DES SECURITES DE PORTES OUVERTURE AVANT ARRET VISUALISATION DE LA ZONE DE DEVERROUILLAGE (N62)



PONTAGE DES SECURITES DE PORTES OUVERTURE AVANT ARRET VISUALISATION DE LA ZONE DE DEVERROUILLAGE (N57)



Pour chaque carte **N57** vous trouverez joint une notice spécifique (Directive Ascenseur (95/16/CE) Annexe 1 § 6.1.) concernant les **composants de sécurité**.

REGLAGE DE L'OPTION ISONIVELAGE (1/3)

Fonction :

La fonction « **ISONIVELAGE** » consiste à remettre la cabine à niveau lorsque celle-ci s'en écarte pour une raison ou pour une autre.

La mise en service de cette fonction nécessite, par rapport à la base, une **modification** du **MATERIEL** ainsi qu'une **PROGRAMMATION** spécifique.

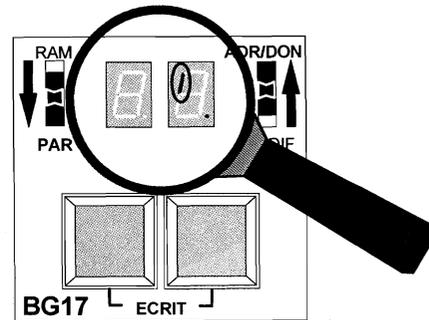
Au niveau du MATERIEL :

Il est impératif de monter le dispositif de pontage de la chaîne des sécurités ((**N62** + 2 capteurs **P01** ou **I.L.S.**) ou (**N57** + 2 **I.L.S.**)) au niveau de la zone d'ouverture des portes + contacteur ISO.

Au niveau de la PROGRAMMATION : (les valeurs affichées sont les valeurs usine)

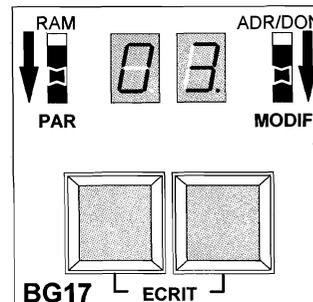
ISOCLI
ISONivelage
CLient ?

Adr. 63
Bât. 5



ZONARI
ZONE d'ARRêt
Isonivelage

Adr. d7

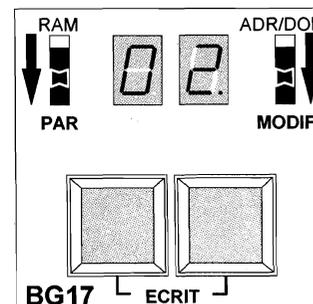


Nombre
Impulsions

Hex

BNDISO
BoND
d'ISONivelage

Adr. bC



Nombre
Impulsions

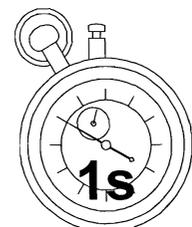
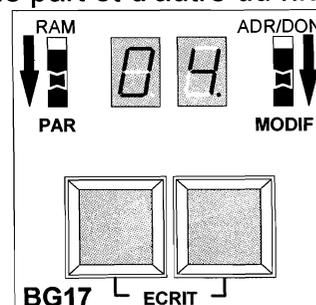
Hex

Remarque:

La zone d'arrêt isonivelage est la même de part et d'autre du niveau.

TPISO
TemPorisation
ISONivelage

Adr. 19



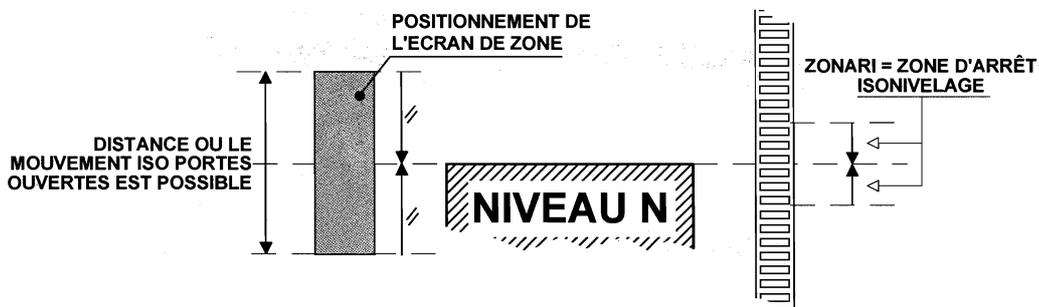
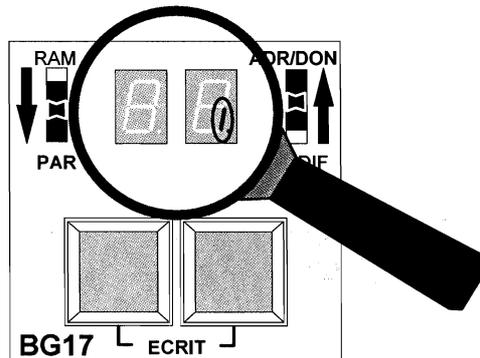
Hex

REGLAGE DE L'OPTION ISONIVELAGE (2/3)

1) L'ISONIVELAGE PORTES OUVERTES.

IPO
**Isonivelage Portes
 Ouvertes ?**

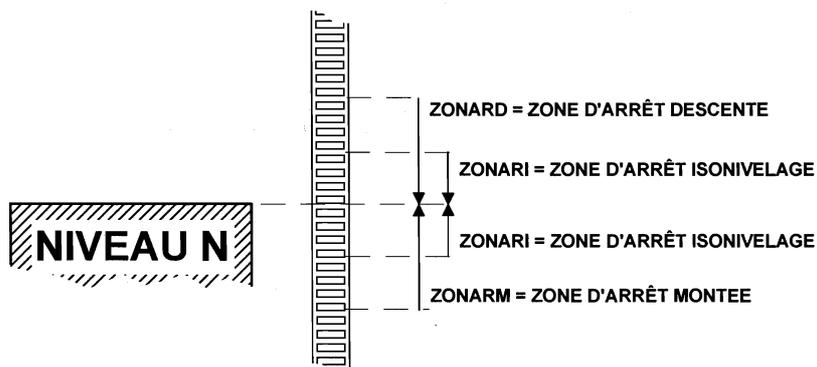
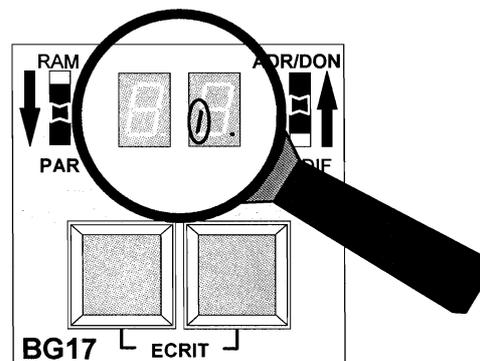
Adr. 08
 Bât. 0



2) L'ISONIVELAGE PORTES FERMEES.

IPF
**Isonivelage Portes
 Fermées ?**

Adr. 08
 Bât. 1



REGLAGE DE L'OPTION ISONIVELAGE (3/3)

LES DEFAUTS EVENTUELS.

- La régulation MLIft surveille si la cabine ne sort pas de la zone de déverrouillage en mouvement d'isonivelage.

Si c'est le cas, la régulation MLIft affiche le code **57** du défaut « **Dépassement de la zone ISO** ».

- La régulation MLIft surveille si le dispositif d'isonivelage n'est pas en train de « **Pomper** » c'est-à-dire que la cabine n'arrive pas à se stabiliser dans la zone d'arrêt d'isonivelage.

Si la régulation MLIft compte six mouvements de « **Pompage** » en suivant et au même niveau, elle stoppe alors le mouvement et affiche le code **58** du défaut « **Plus de 6 pompages ISO au même niveau** ».

Le défaut **58** ne met pas l'appareil à l'arrêt.

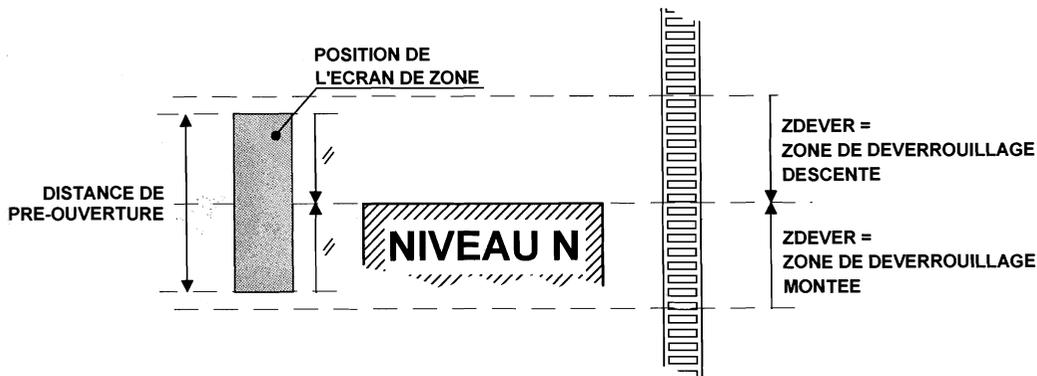
- La régulation MLIft surveille que le mouvement d'isonivelage ne dure pas plus longtemps que la durée autorisée dans le paramètre « **TPISO** » à l'adresse **19**.

Si ce n'est pas le cas, la régulation MLIft affiche le code **59** du défaut « **Dépassement de la tempo petite vitesse en isonivelage** ».

REGLAGE DE L'OPTION OUVERTURE AVANT ARRÊT

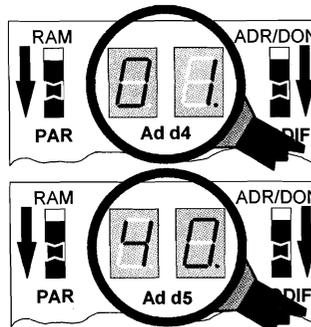
Fonction:

La fonction « **Ouverture Avant Arrêt** » a pour but d'augmenter le trafic en démarrant l'ouverture des portes avant que la cabine soit totalement arrêtée.



Prendre soin de programmer le paramètre **ZDEVER** :

ZDEVER
Zone de
DEVERrouillage
 Adr. d4 & d5



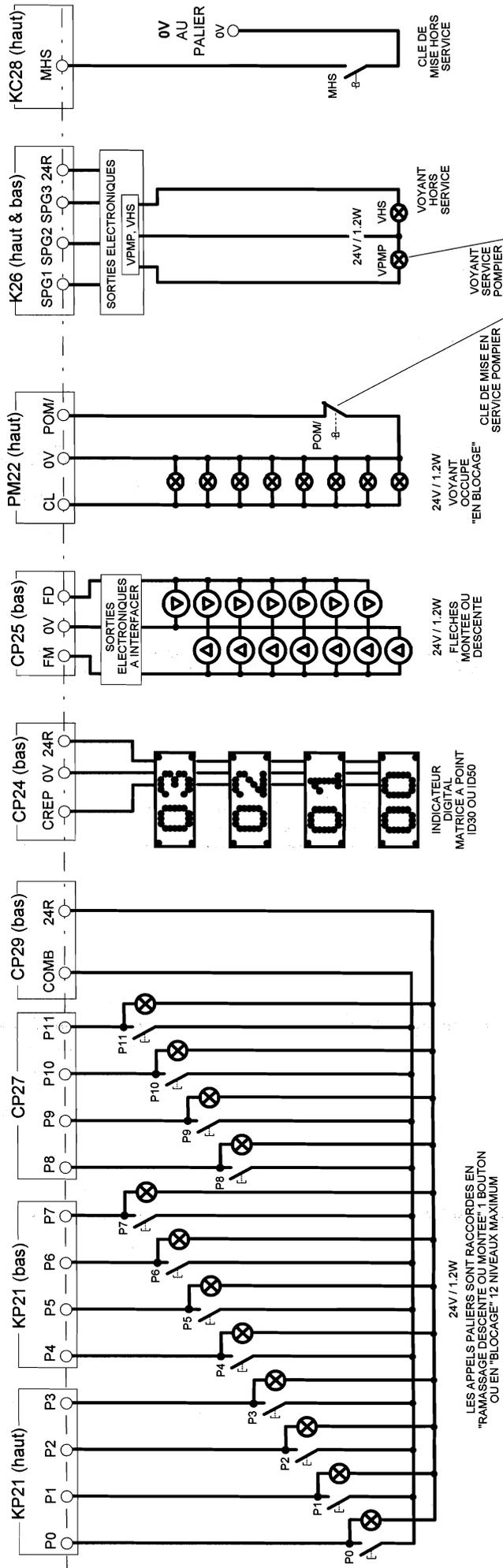
en
 mm
 Dec

CHAPITRE V

INSTALLATION & RACCORDEMENTS AUX PALIERS

RACCORDEMENTS AUX PALIERS MANOEUVRE DE 2 A 12 NIVEAUX, BLOCAGE OU COLLECTIVE A 1 SEUL BOUTON

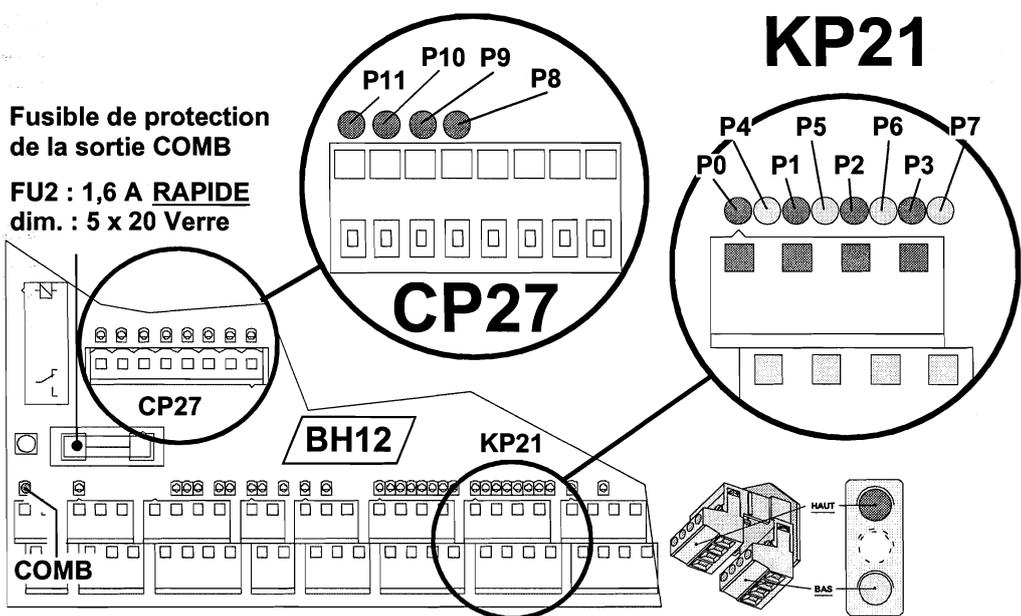
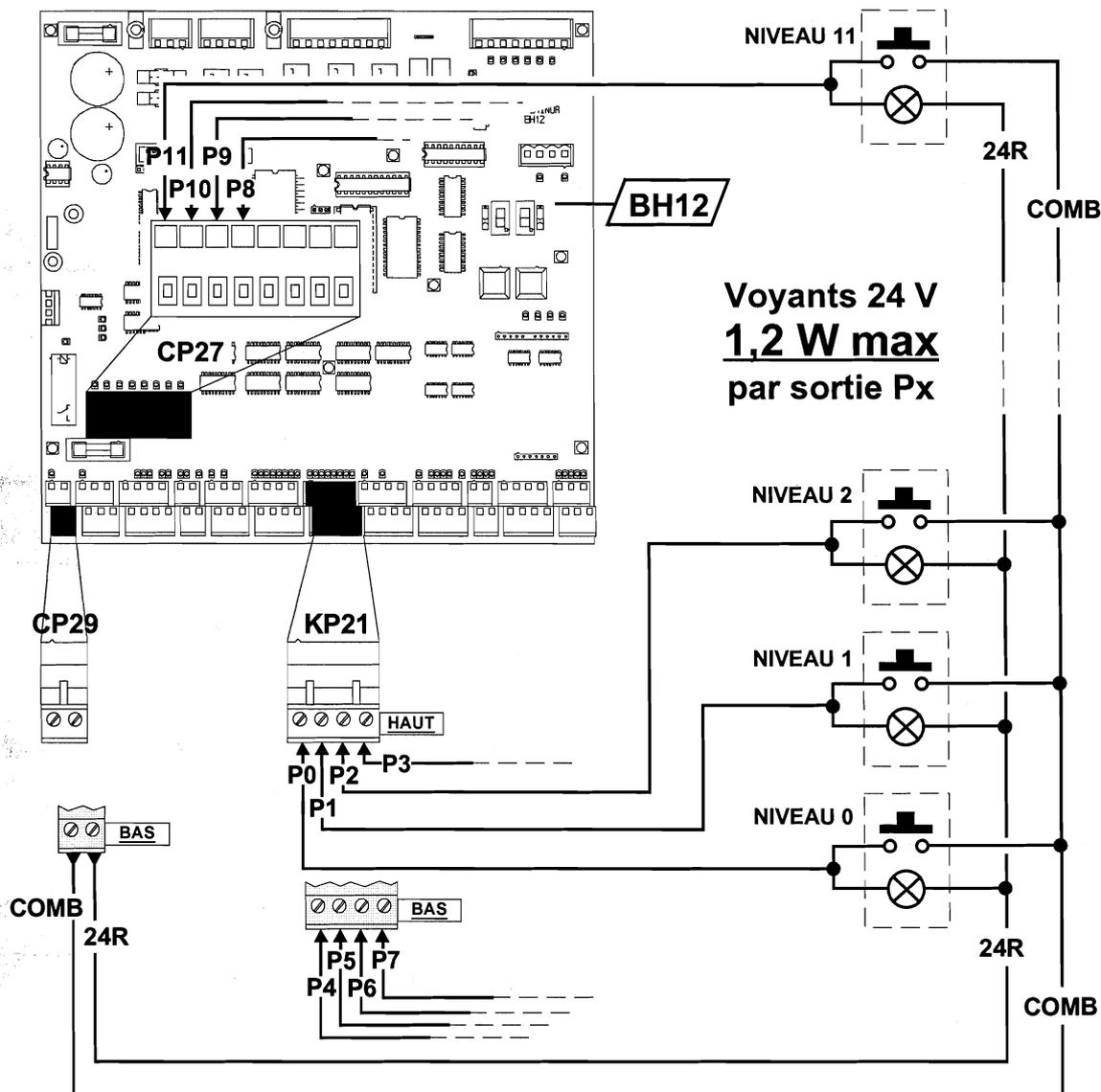
CARTE PRINCIPALE BH12 COMMANDE ASCENSEUR



PROGRAMMATION:

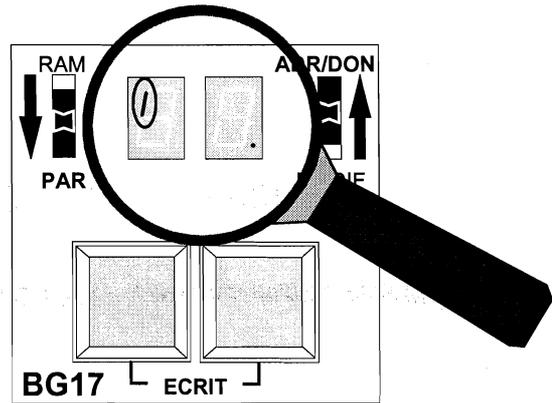
- EN BLOCAGE : Ad 07-Bat 7-ALLUME ; Ad 5C-Bat 5-ALLUME, Bat 6-E TEINT
- EN COLLECTIVE 1 BOUTON : Ad 07-Bat 7-E TEINT ; Ad 5C-Bat 5-ALLUME, Bat 6-ALLUME

BOUTONS D'APPEL ET QUITTANCES OPTIONNELLES 1/2

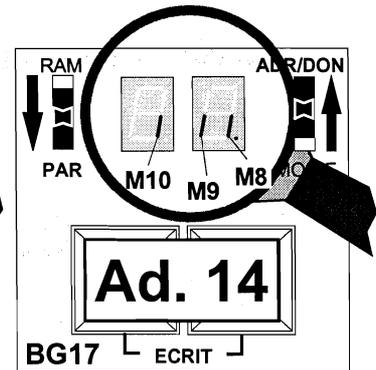
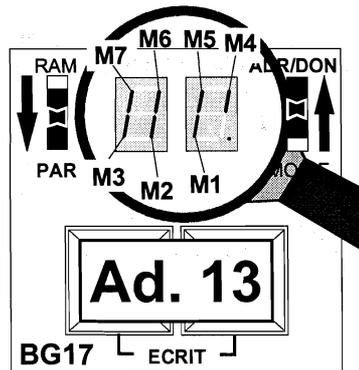


BOUTONS D'APPEL ET QUITTANCES OPTIONNELLES 2/2

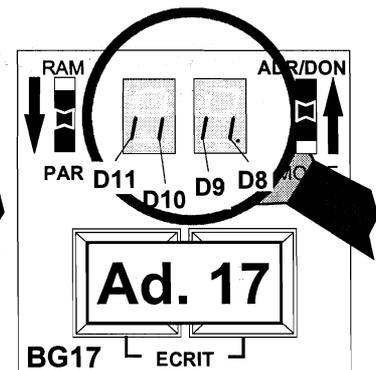
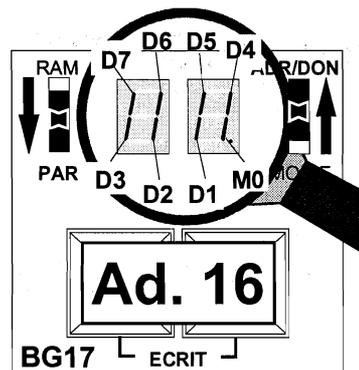
Blocag
BLOCAGe
 Adr. 07
 Bât. 7



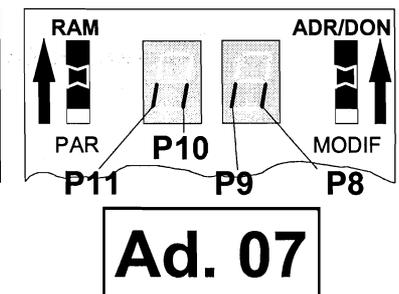
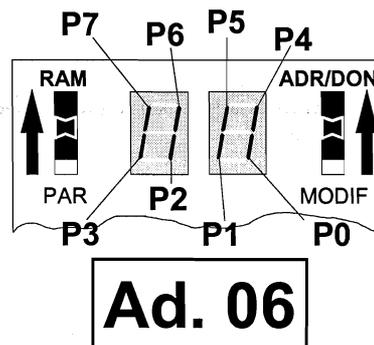
MsqMo
MaSQue des appels pour MOnter
 Adr. 13 et 14
 Bât. 0 à 7 et 0 à 2



MsqDe
MaSQue des appels pour Descendre
 Adr. 16 et 17
 Bât. 0 à 7 et 0 à 3



Px - APPALD
APpel PALier pour Descendre
 Adr. 06 et 07
 Bât. 0 à 7 et 0 à 3



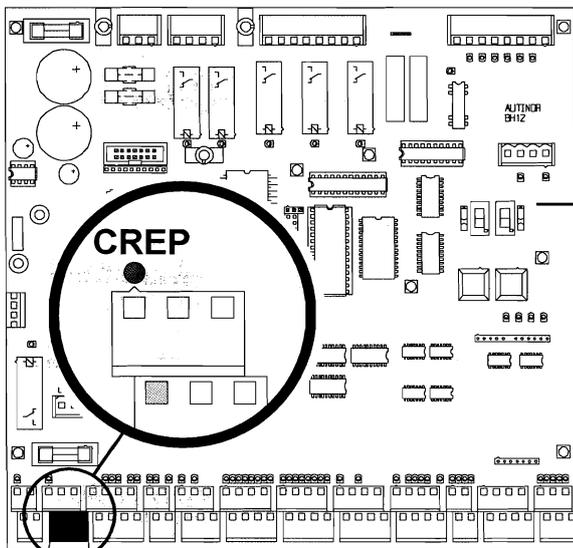
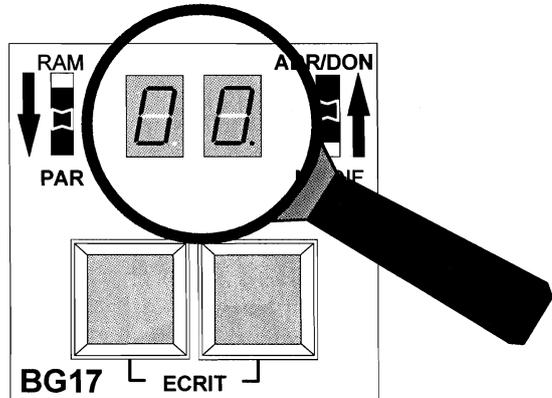
Visualisation de l'état des boutons d'appel

REPETITEUR DE POSITION AU(X) PALIER(S) MODELE ID 30

REPTxx
**REPétiteur au
niveau xx**

Adr. 28 à 33

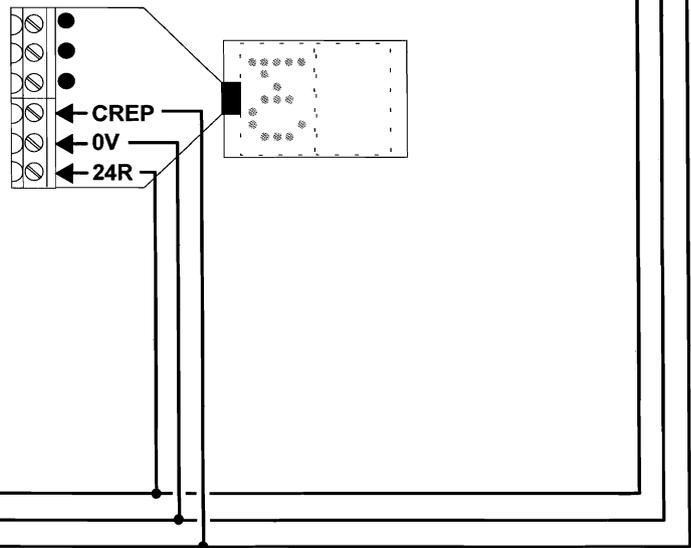
A programmer si nécessaire.
Les codes de signalisation vous
sont fournis avec les afficheurs.



BH12

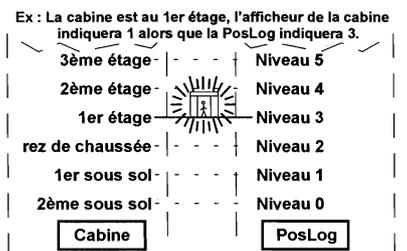
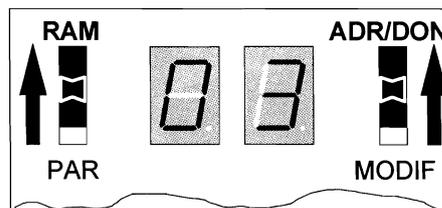
ID 30

**MONTAGE EN FOND DE BOÎTE
OU
MONTAGE EN FACE AVANT**



Connexion du répéteur de position au(x) palier(s) modèle ID 30

PosLog
**POSition
LOGique
de l'appareil**
Adr. 24



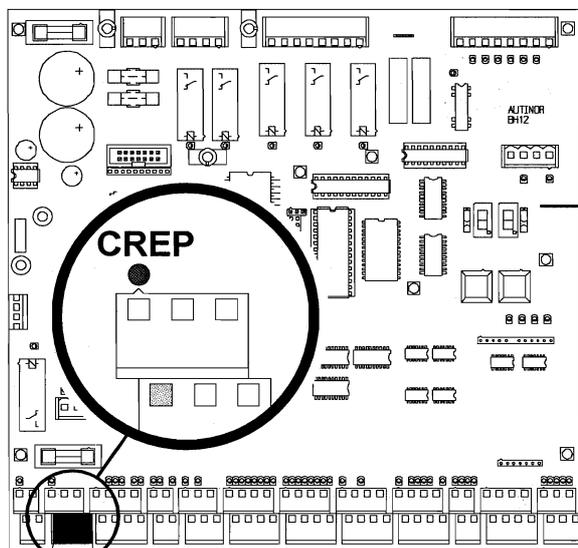
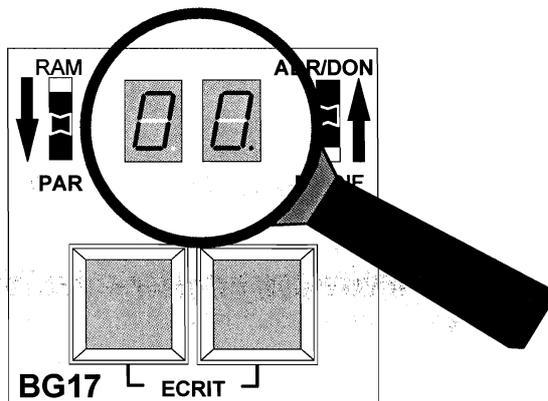
Visualisation de la « Position logique »

REPETITEUR DE POSITION AU(X) PALIER(S) MODELE ID 50-1

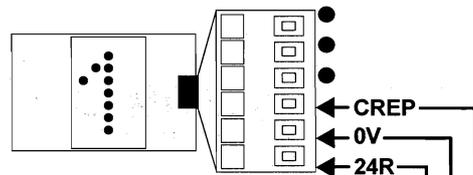
REPTxx
**REPÉtiteur au
niveau xx**

Adr. 28 à 33

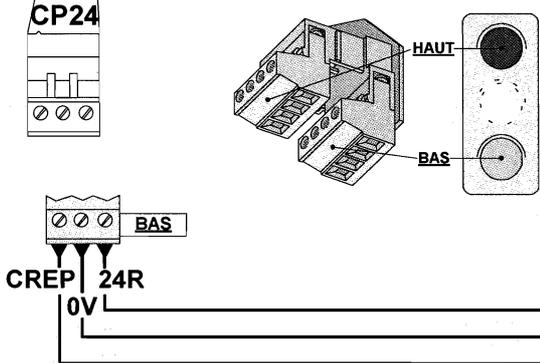
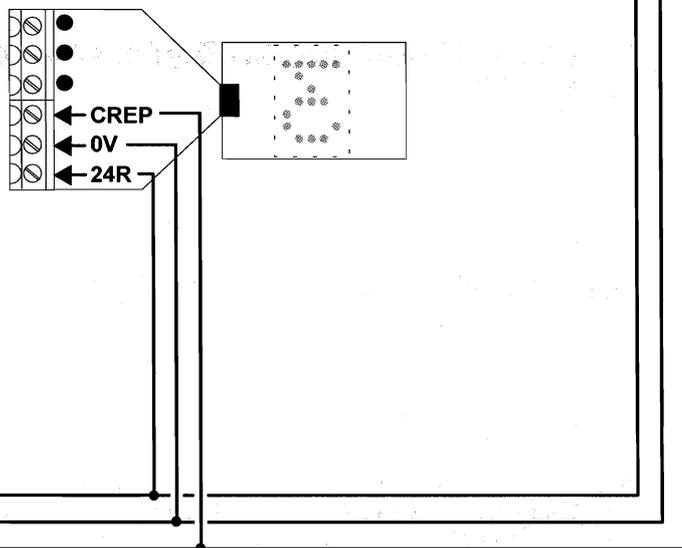
A programmer si nécessaire.
Les codes de signalisation vous
sont fournis avec les afficheurs.



ID 50-1

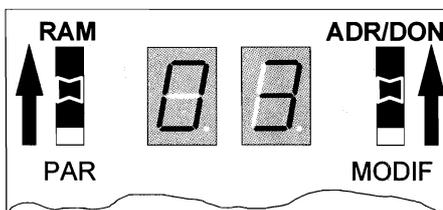


**MONTAGE EN FOND DE BOÎTE
OU
MONTAGE EN FACE AVANT**



Connexion du répéteur de position au(x) palier(s) modèle ID 50 1 DIGIT

PosLog
**POSITION
LOGIQUE
de l'appareil**
Adr. 24



Ex : La cabine est au 1er étage, l'afficheur de la cabine indiquera 1 alors que la PosLog indiquera 3.

3ème étage	Niveau 5
2ème étage	Niveau 4
1er étage	Niveau 3
rez de chaussée	Niveau 2
1er sous sol	Niveau 1
2ème sous sol	Niveau 0
Cabine	PosLog

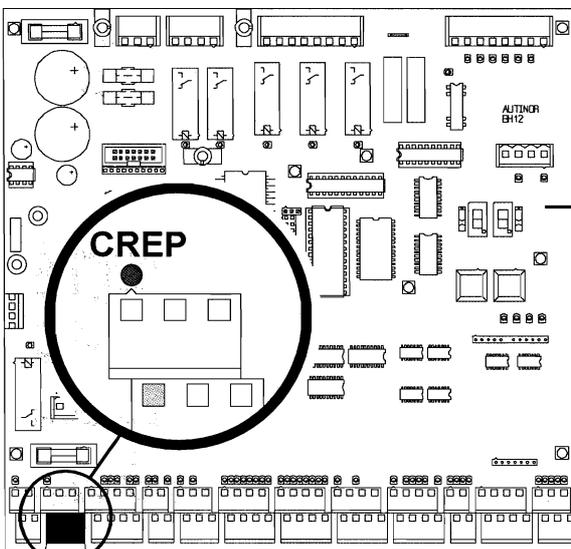
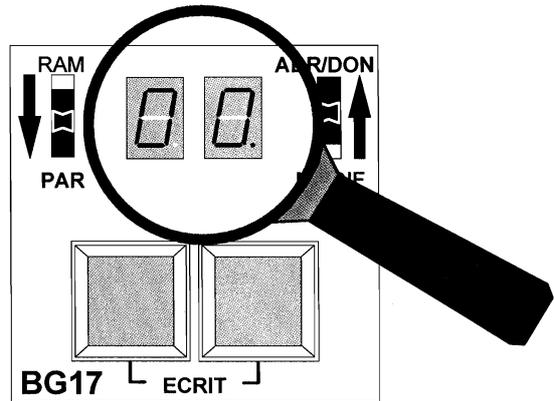
Visualisation de la « Position logique »

REPÉTITEUR DE POSITION AU(X) PALIER(S) MODELE ID 50

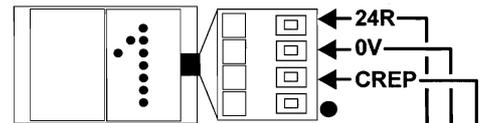
REPTxx REPÉtiteur au niveau xx

Adr. 28 à 33

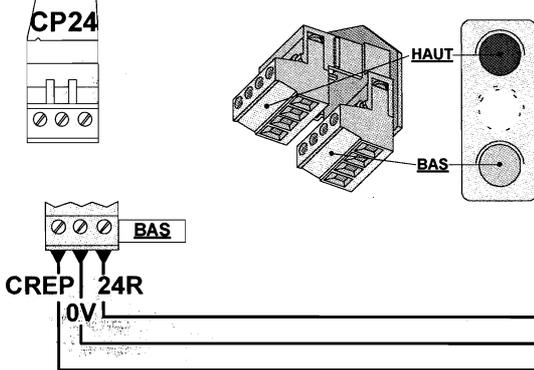
A programmer si nécessaire.
Les codes de signalisation vous sont fournis avec les afficheurs.



ID 50

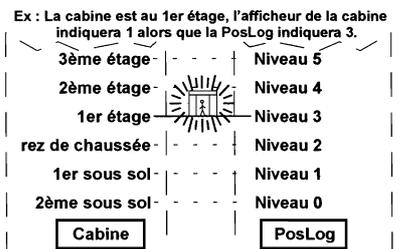
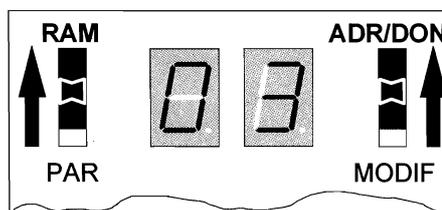


MONTAGE EN FOND DE BOÎTE



Connexion du répéteur de position au(x) palier(s) modèle ID 50

PosLog POSITION LOGique de l'appareil Adr. 24



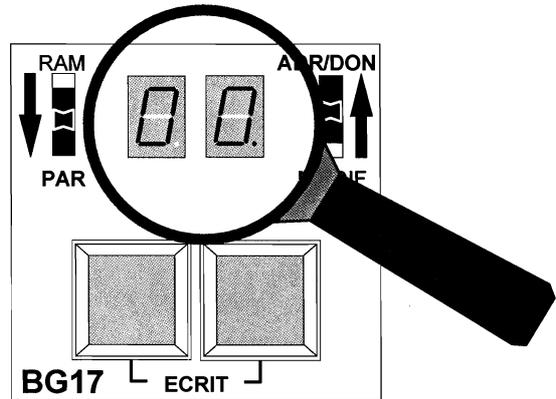
Visualisation de la « Position logique »

REPETITEUR DE POSITION ET FLECHES AU(X) PALIER(S) MODELE IDFL 30 / 50

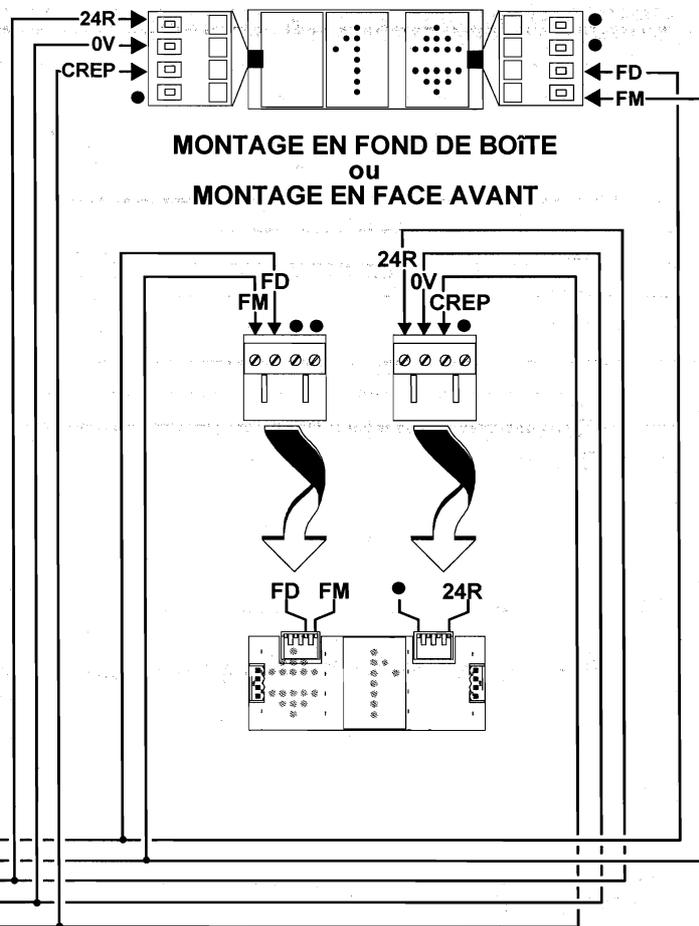
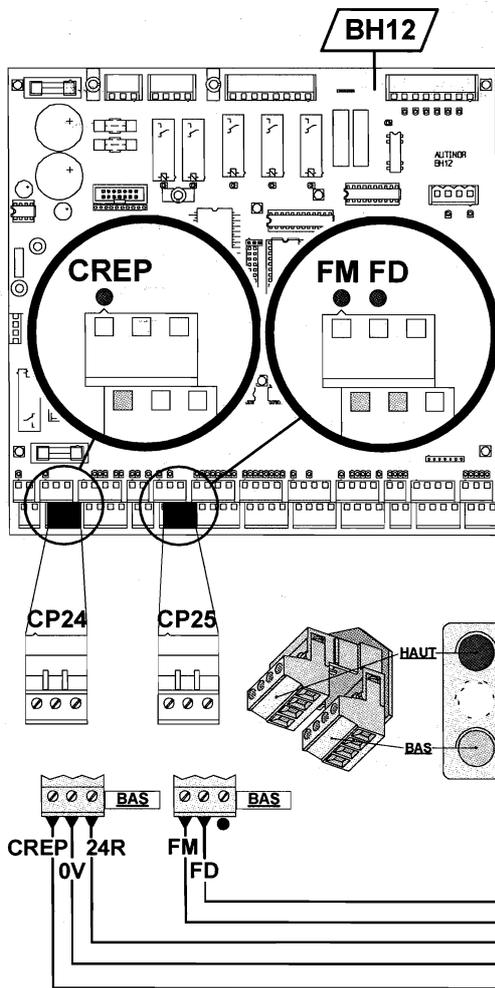
REPTxx REPÉtiteur au niveau xx

Adr. 28 à 33

A programmer si nécessaire.
Les codes de signalisation vous
sont fournis avec les afficheurs.

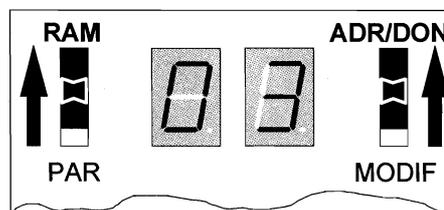


IDFL 30 / 50



Connexion du répéteur de position au(x) palier(s) modèle IDFL 30/50

PosLog POSITION LOGIQUE de l'appareil Adr. 24



Ex : La cabine est au 1er étage, l'afficheur de la cabine indiquera 1 alors que la PosLog indiquera 3.

3ème étage	Niveau 5
2ème étage	Niveau 4
1er étage	Niveau 3
rez de chaussée	Niveau 2
1er sous sol	Niveau 1
2ème sous sol	Niveau 0
Cabine	PosLog

Visualisation de la « Position logique »

FEUILLE DE PROGRAMMATION STANDARD

Niveaux	Adresses associées
11	33
10	32
9	31
8	30
7	2F
6	2E
5	2d
4	2C
3	2b
2	2A
1	29
0	28

Caractère à afficher sur l'indicateur	Code de programmation associé
0	00
1	01
2	02
3	03
4	04
5	05
6	06
7	07
8	08
9	09
10	0A
11	0b
12	0C

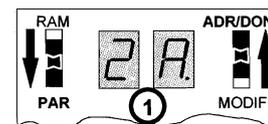
Caractère à afficher sur l'indicateur	Code de programmation associé
13	0d
14	0E
15	0F
16	10
17	11
18	12
19	13
-0	14
-1	15
-2	16
-3	17
-4	18
-5	19

Caractère à afficher sur l'indicateur	Code de programmation associé
ES	1A
RJ	1b
RC	1C
RH	1d
RB	1E
SS	1F
P0	20
P1	21
P2	22
P3	23
RS	24
ME	25

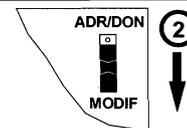
Exemple : CONFIGURATION D'UNE INSTALLATION 8 NIVEAUX DONT 2 SOUS-SOL.

Si au Niveau 2 - Rez de chaussée (Adresse 2A), on désire afficher « RC », il suffit de programmer 1C au niveau du paramètre adresse 2A (REPTxx : REPÉtiteur au niveau xx).

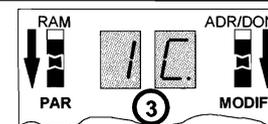
- 1** Sélectionner l'adresse 2A correspondant au niveau 2 à l'aide des boutons poussoirs



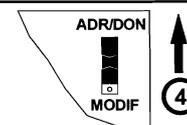
- 2** 1 seconde après, une valeur s'affiche, si cette valeur vous convient (à savoir dans notre exemple 1C) ne changer rien sinon basculer l'interrupteur ADR/DON - MODIF sur MODIF



- 3** Modifier cette valeur de façon à obtenir 1C afin d'afficher « RC » au niveau 2. Valider la nouvelle valeur par pression simultanée des boutons poussoirs.



- 4** Rebasculer l'interrupteur ADR/DON - MODIF sur ADR/DON. La nouvelle donnée est mémorisée.

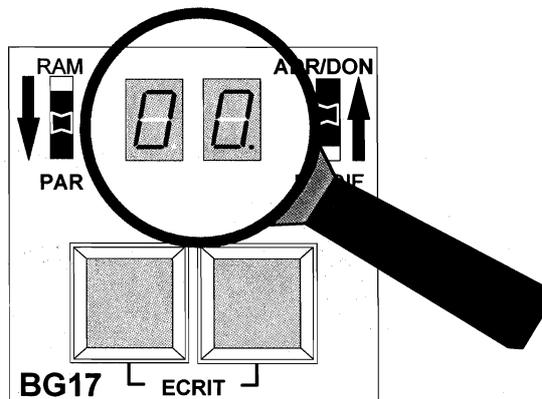


REPETITEUR DE POSITION ET FLECHES A MESSAGE DEFILANT AU(X) PALIER(S) MODELE IDFL 30 / 50 MD

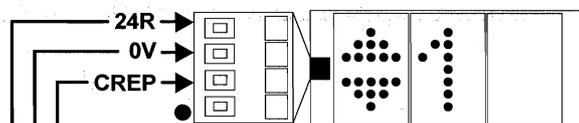
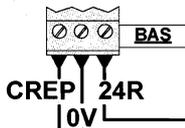
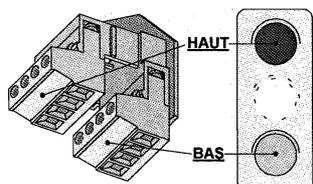
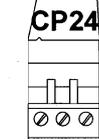
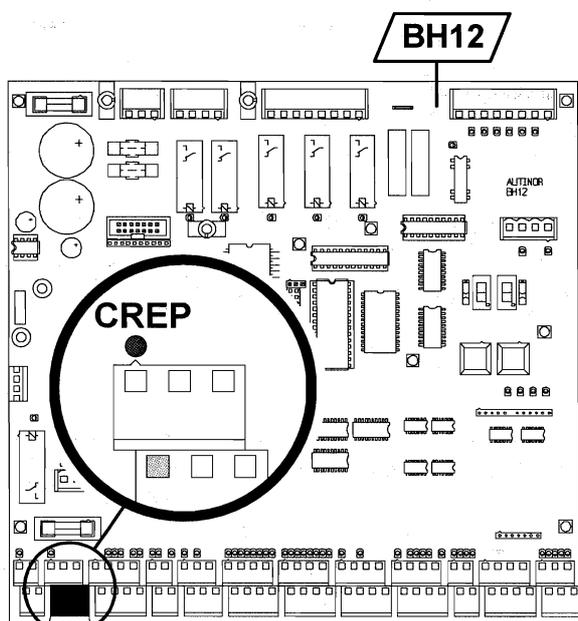
REPTxx
**REPÉtiteur au
niveau xx**

Adr. 28 à 33

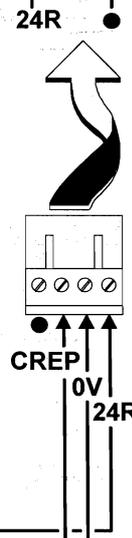
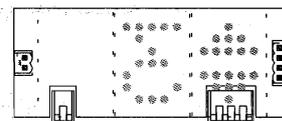
A programmer **si nécessaire**.
Les codes de signalisation vous
sont fournis avec les afficheurs.



IDFL 30 / 50 MD

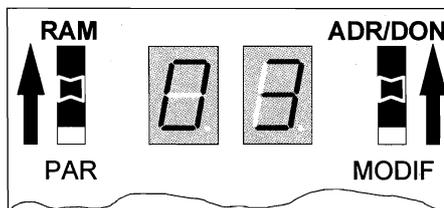


**MONTAGE EN FOND DE BOÎTE
ou
MONTAGE EN FACE AVANT**



Connexion du répéteur de position au(x) palier(s) modèle IDFL 30/50 MD

PosLog
**POSITION
LOGIQUE
de l'appareil**
Adr. 24



Ex : La cabine est au 1er étage, l'afficheur de la cabine
indiquera 1 alors que la PosLog indiquera 3.

3ème étage	Niveau 5
2ème étage	Niveau 4
1er étage	Niveau 3
rez de chaussée	Niveau 2
1er sous sol	Niveau 1
2ème sous sol	Niveau 0
Cabine	PosLog

Visualisation de la « Position logique »

FEUILLE DE PROGRAMMATION POUR AFFICHEURS A MESSAGE DEFILANT

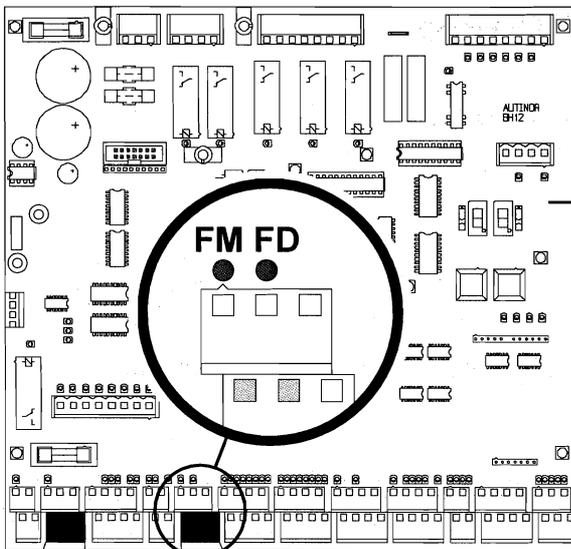
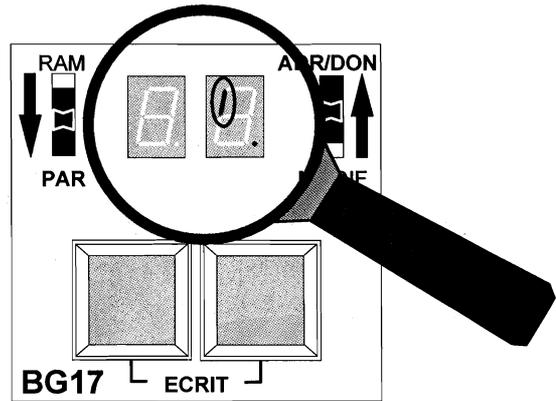
	F	D	GB	SP				
Repère du graphisme	MDCREP1	MDCREP3	MDCREP4	MDCREP7				
40	∅	∅	∅	∅				
41	1	1	1	1				
42	2	2	2	2				
43	3	3	3	3				
44	4	4	4	4				
45	5	5	5	5				
46	6	6	6	6				
47	7	7	7	7				
48	8	8	8	8				
49	9	9	9	9				
4A	1∅	1∅	1∅	1∅				
4B	1:1	1:1	1:1	1:1				
4C	1:2	1:2	1:2	1:2				
4D	1:3	1:3	1:3	1:3				
4E	1:4	1:4	1:4	1:4				
4F	1:5	1:5	1:5	1:5				
50	1:6	1:6	1:6	1:6				
51	1:7	1:7	1:7	1:7				
52	1:8	1:8	1:8	1:8				
53	1:9	1:9	1:9	1:9				
54	-∅	-∅	-∅	-∅				
55	-1	-1	-1	-1				
56	-2	-2	-2	-2				
57	-3	-3	F	-3				
58	-4	-4	U B	-4				
59	-5	-5	B	-5				
5A	E S	F	E	E S				
5B	R J	H	G	R J				
5C	R C	U	L G	R C				
5D	R H	B	M	R H				
5E	R B	E	L B	R B				
5F	S S	G	A	S S				
60	P 0	K	C	P 0				
61	P 1	L G	D	P 1				
62	P 2	M	B 1	P 2				
63	P 3	O G	B 2	P 3				
64	R S	P	O S	R S				
65	M E	U G	2 ∅	M E				
66	P 4	W	2 1	P 4				
67	P 5	E G	2 2	P 5				
68	P 6	D G	2 3	P 6				
69	P 7	S G	- 3	P 7				
6A	P 8	U 1	U G	P 8				
6B	P 9	U 2	P	P 9				
6C	2∅	O 1	H	2∅				
6D	2:1	O 2	K	2:1				
6E	2:2	O 3	L	2:2				
6F	2:3	O 4	B 3	2:3				
70								
71								
72	HORS SERVICE	AUSSER BETRIEB	OUT OF SERVICE	SIN SERVICIO				
73	SERVICE INCENDIE	BRANDFALLSTEUERUNG	FIRE CONTROL	BOMBEROS				
74	CABINE RESERVEE	SONDERFAHRT	SPECIAL SERVICE	PRIORIDAD CABINA				
	MDCREP1-P	MDCREP1-C	MDCREP3-P	MDCREP3-C	MDCREP4-P	MDCREP4-C	MDCREP7-P	MDCREP7-C
75	LIBRE	SURCHARGE	IN BETRIEB	ÜBERLAST	IN SERVICE	OVERLOAD	ELECTRA VITORI	

Table 1 Graphismes affichés sur un indicateur de niveau à messages défilants en fonction de la version de programme

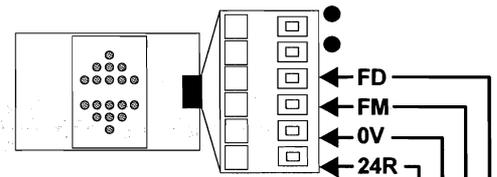
FLECHES DE SENS AU(X) PALIER(S) MODELE FL30 / 50

FLCLIG Flèches CLIGnotantes

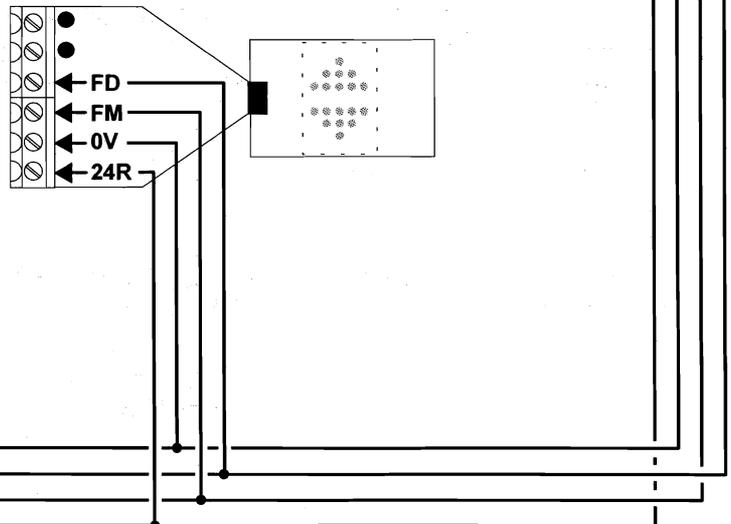
Adr. 08
Bât. 5



FL 30 / 50



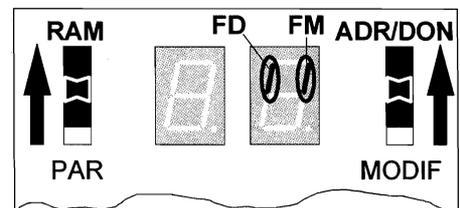
MONTAGE EN FOND DE BOÎTE
ou
MONTAGE EN FACE AVANT



Connexion des flèches de sens au(x) palier(s) modèle FL30 / 50« »

FM & FD Flèche Montée et Flèche Descente

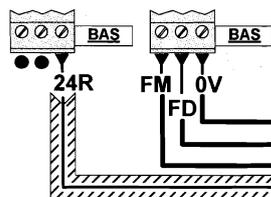
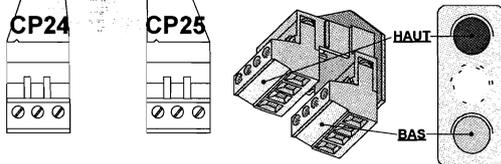
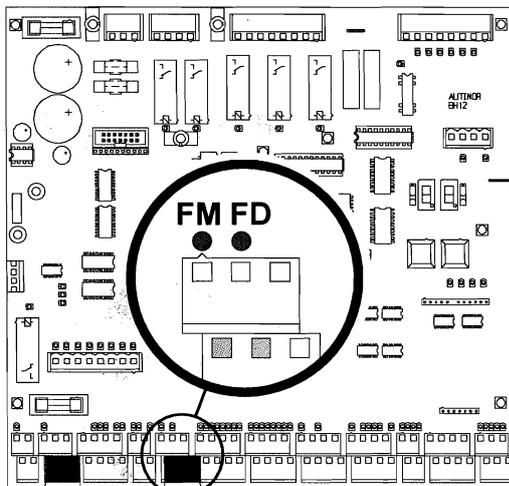
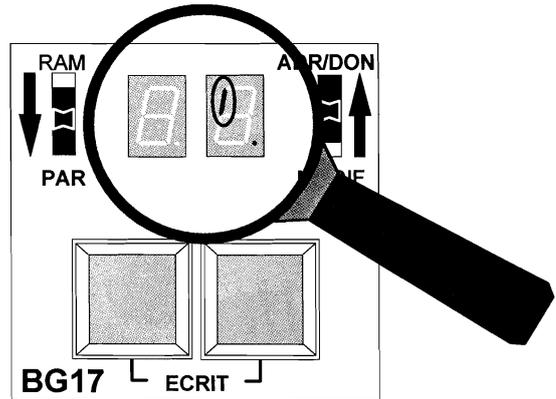
Adr. 15
Bât. 4 & 5



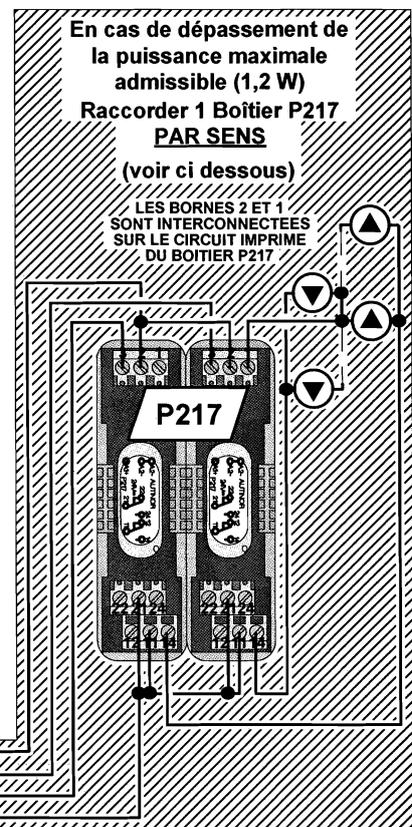
Visualisation de l'état des flèches de sens au(x) palier(s) modèle FL30 / 50« »

**FLECHES DE SENS AU(X) PALIER(S)
MODELE AVEC AMPOULES PUISSANCE < OU > A 1,2 W**

**FLCLIG
Flèches
CLIGnotantes**
Adr. 08
Bât. 5

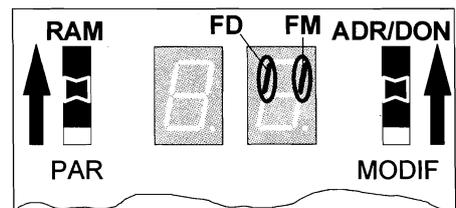


ATTENTION !!!
Voyants 24 V
1,2 W max.
PAR SENS
Tenir compte des
éventuelles flèches
en cabine



Connexion des flèches de sens au(x) palier(s)

**FM & FD
Flèche Montée
et
Flèche Descente**
Adr. 15
Bât. 4 & 5

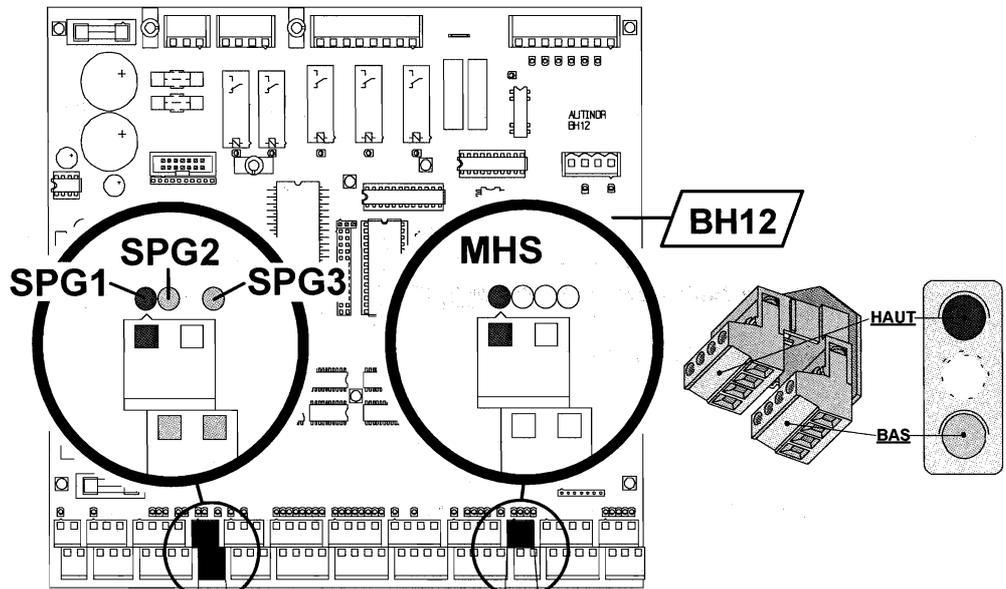
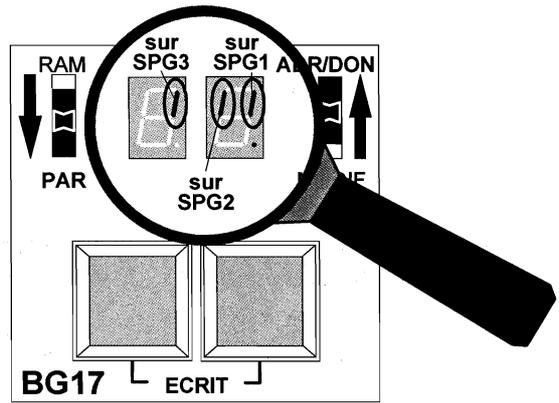


Visualisation de l'état des flèches de sens au(x) palier(s)

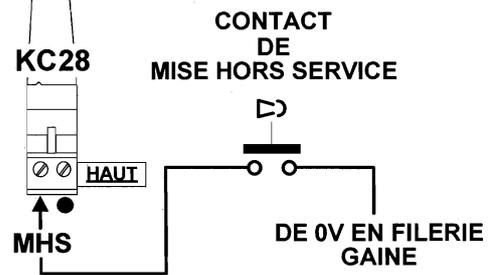
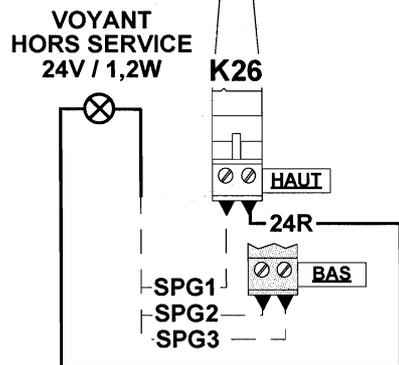
MISE HORS SERVICE (1/2)

VHS Voyant de mise Hors Service sur SPGX

Adr. 79
Bât. 4,5,6

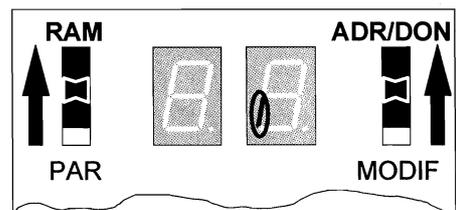


Connexion du contact
de « Mise hors service »



MHS Mise Hors Service

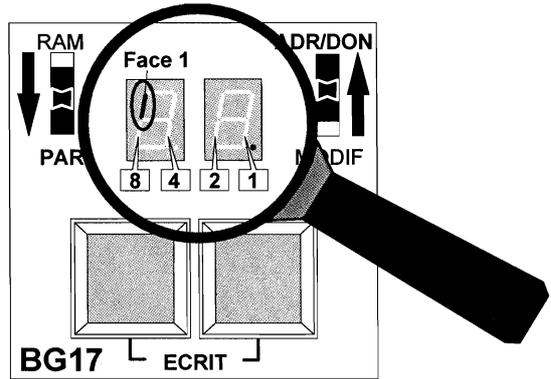
Adr. 0E
Bât. 1



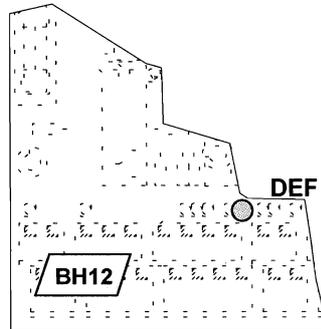
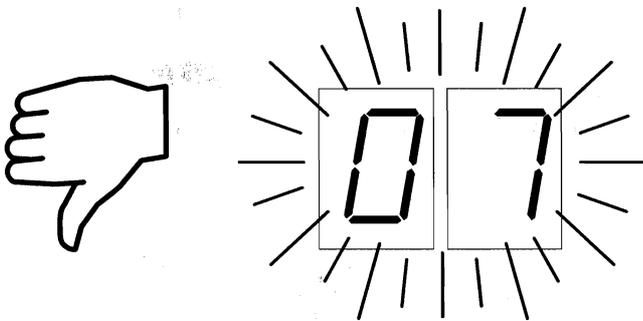
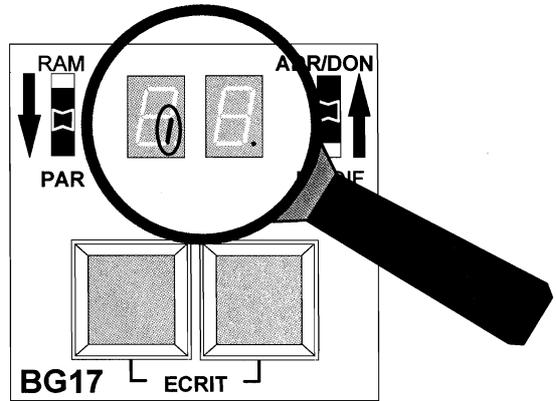
Visualisation de l'état du contact de « Mise hors service »

MISE HORS SERVICE (2/2)

NIVMHS
**NIVeau de
 Mise
 Hors Service**
 Adr. 43
 Bât. 0 à 3 & 7

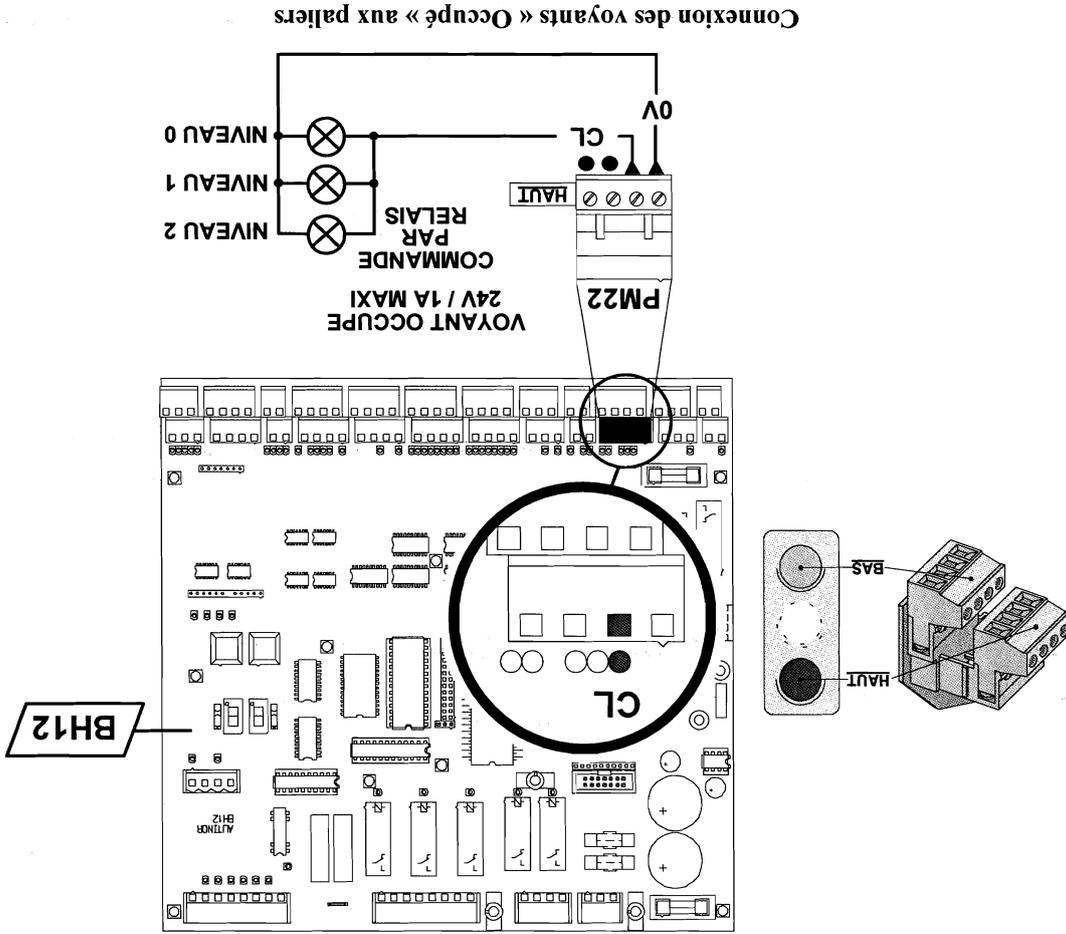


MHSPF
**Mise
 Hors Service
 Portes Fermées**
 Adr. 09
 Bât. 2

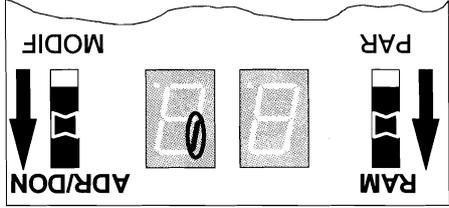


**Conséquences d'une erreur de programmation des sorties SPG1, SPG2 et SPG3
 (plusieurs fonctions à la même sortie physique)**

VOYANTS « OCCUPE » AUX PALIERS



Connexion des voyants « Occupé » aux paliers



Visualisation de l'état des voyants « Occupé »



Signalisation occupé (CLignotant)

Bât. 5
Adr. 28

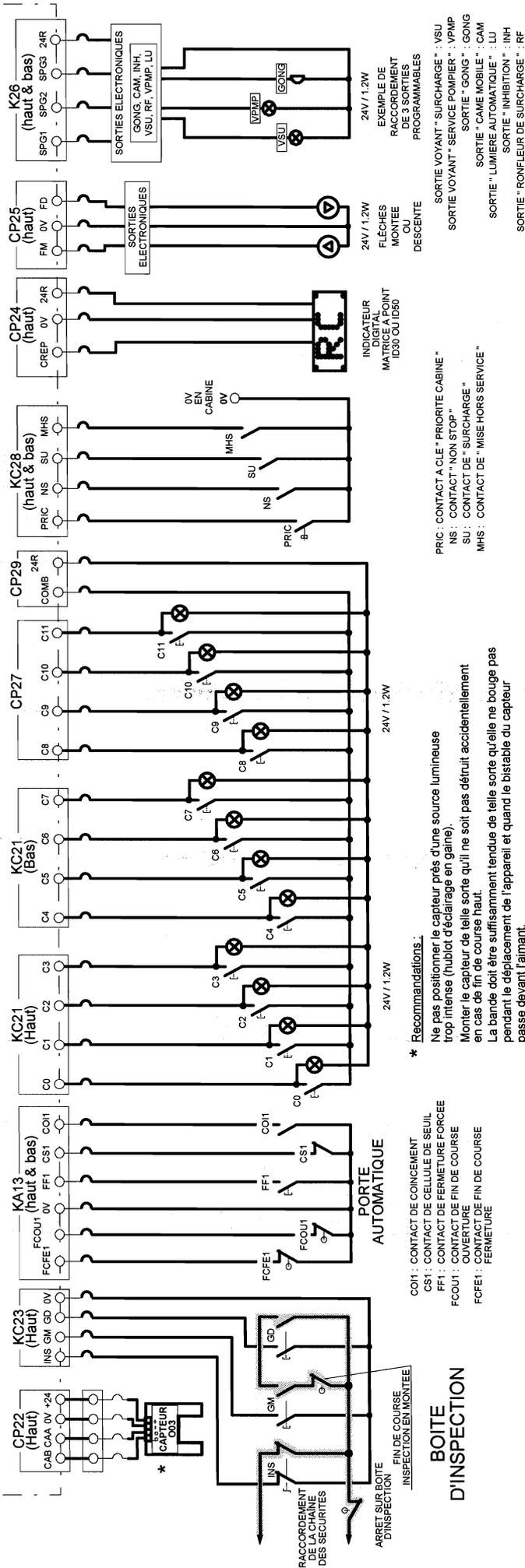
CL

CHAPITRE VI

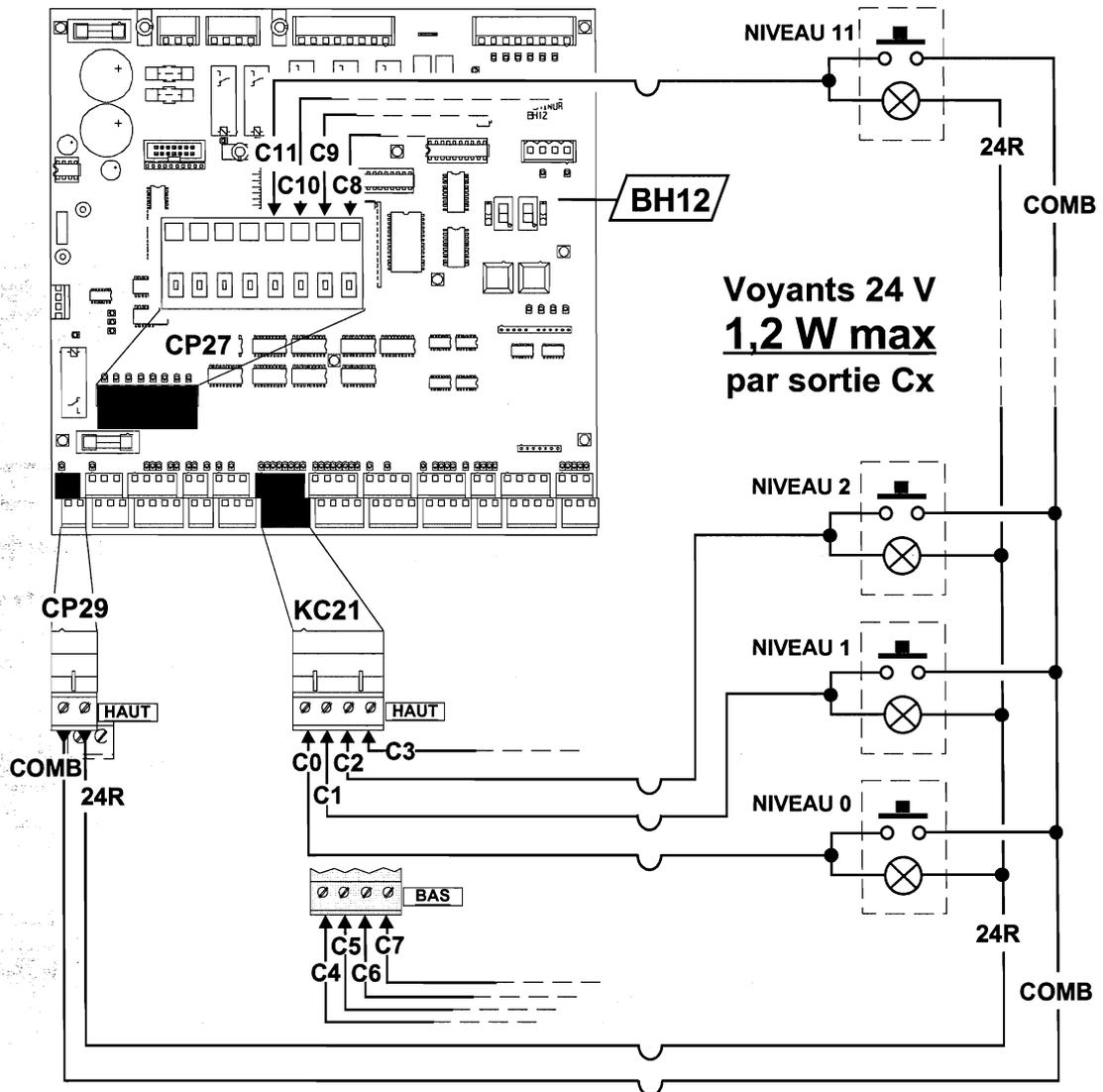
INSTALLATION & RACCORDEMENTS EN CABINE

RACCORDEMENTS EN CABINE MANOEUVRE DE 2 A 12 NIVEAUX, BLOCAGE OU COLLECTIVE A 1 SEUL BOUTON

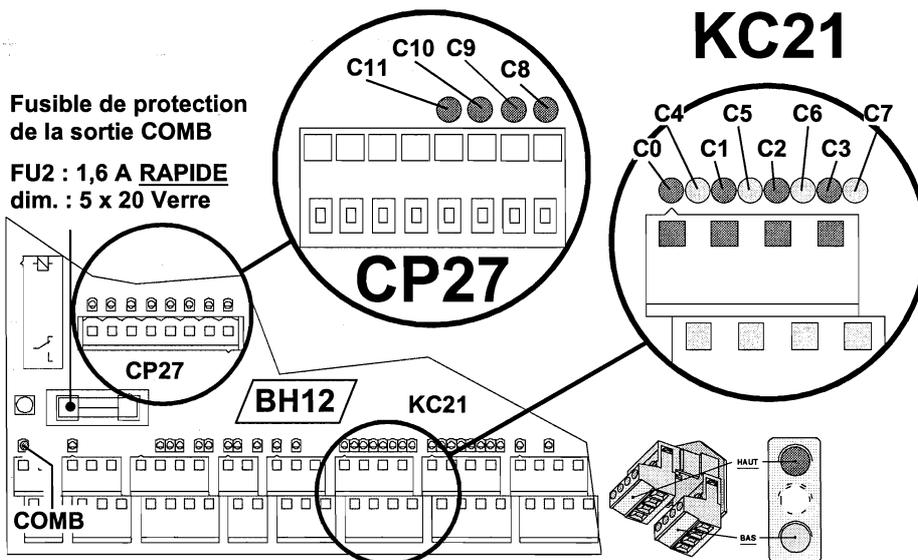
Carte principale BH12



BOUTONS D'ENVOI ET QUITTANCES 1/2



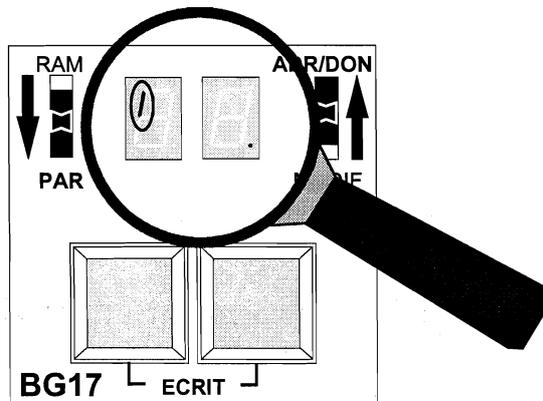
Connexion des boutons d'envoi



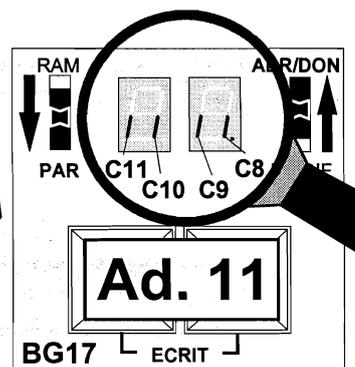
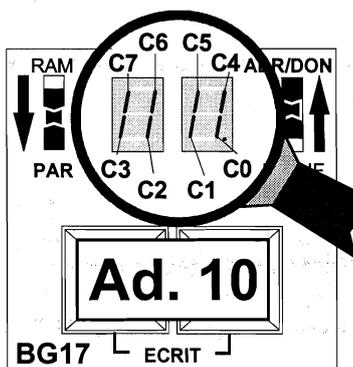
Visualisation de l'état des boutons d'envoi

BOUTONS D'ENVOI ET QUITTANCES 2/2

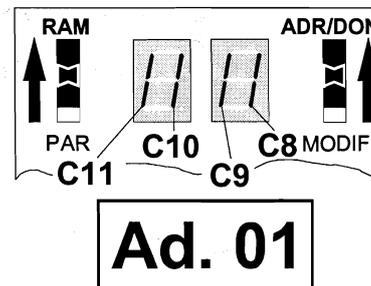
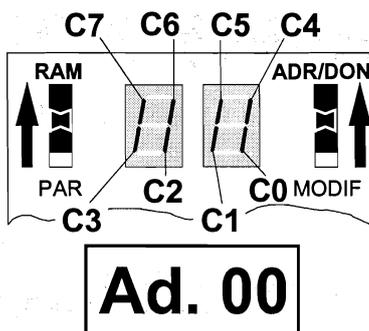
Blocag
BLOCAGe
 Adr. 07
 Bât. 7



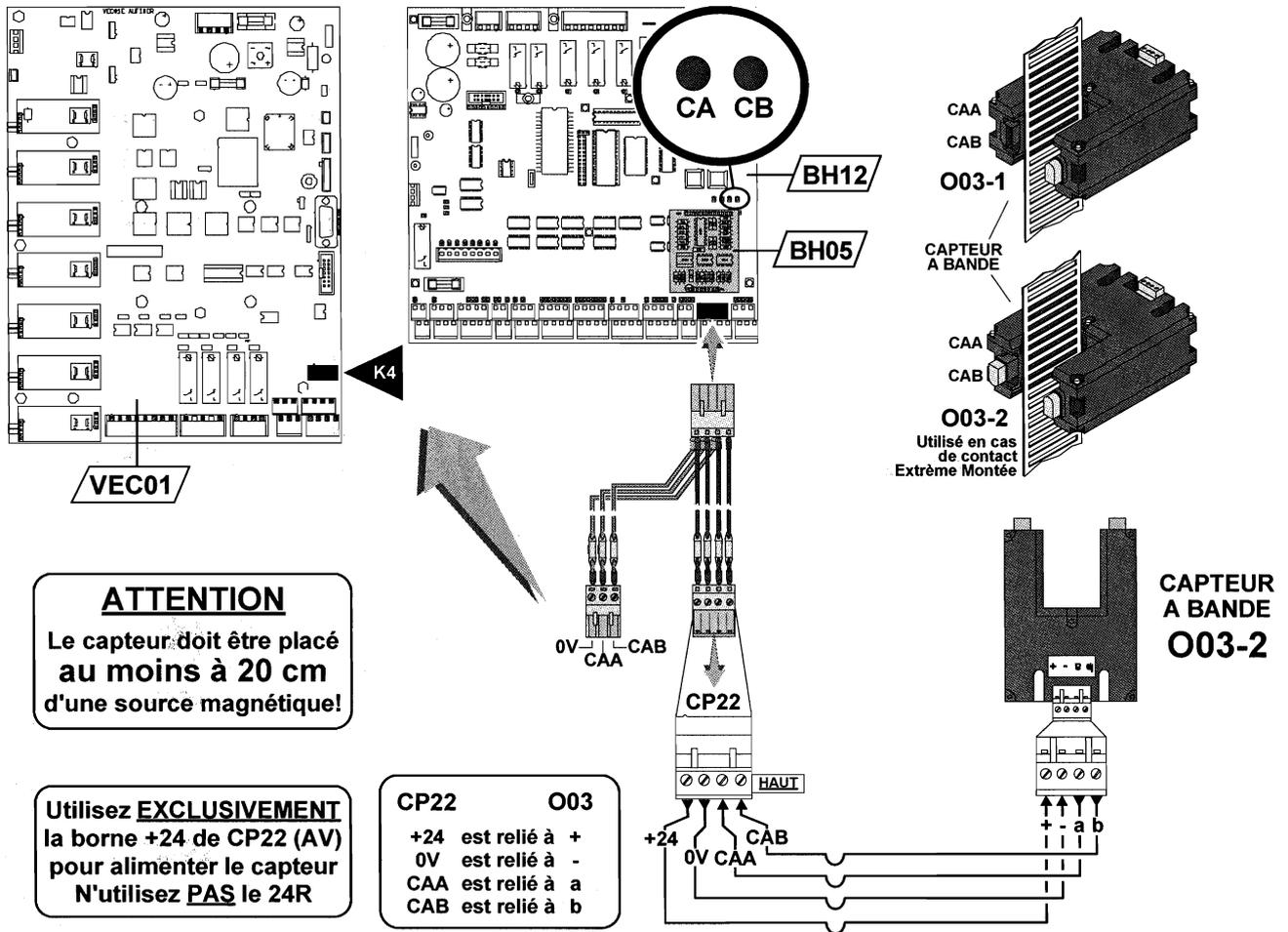
MsqCab
MaSQue des envois CABine
 Adr. 10 et 11
 Bât. 0 à 7 et 0 à 3



Cx (ENVCAB)
ENVois CABine
C0 à C11
 Adr. 00 et 01
 Bât. 0 à 7 et 0 à 3



DISPOSITIF DE COMPTAGE A BANDE CAPTEUR O03-1 (OU O03-2) (1/2)

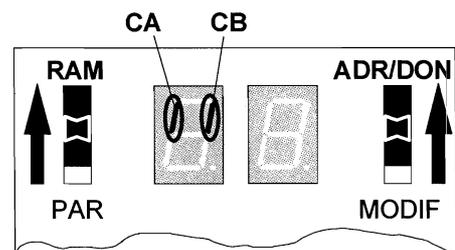


Connexion du capteur O03-1 (ou O03-2) (comptage à bande)

Minibloc

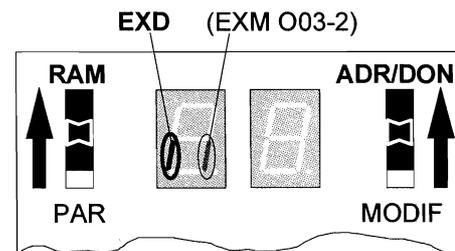
Faisceau supérieur A
Faisceau inférieur B

Adr. FF
Bât. 7 & 6



EXD (& EXM (O03-2))
Contact(s) Extrême
Descente
(& Extrême Montée)

Adr. 11
Bât. 3 (& 2 (EXM))



Visualisation de l'état des faisceaux du capteur O03-1 (ou O03-2) et de l'interrupteur magnétique

DISPOSITIF DE COMPTAGE A BANDE CAPTEUR O03-1 (OU O03-2) (2/2)

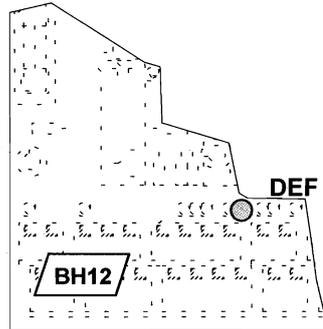
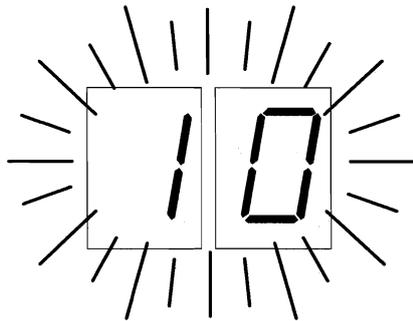
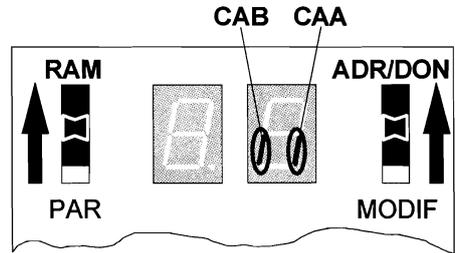
CAA & CAB

Faisceau supérieur A

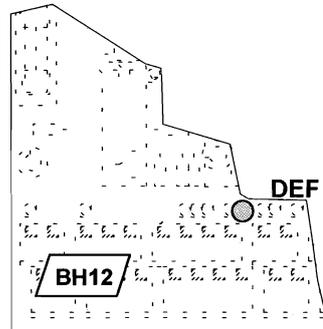
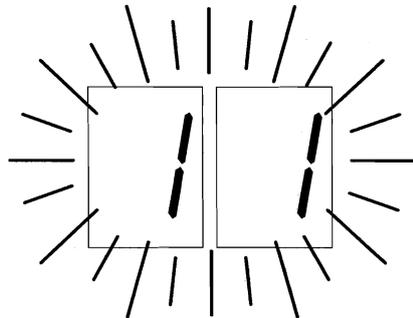
Faisceau inférieur B

Adr. 11

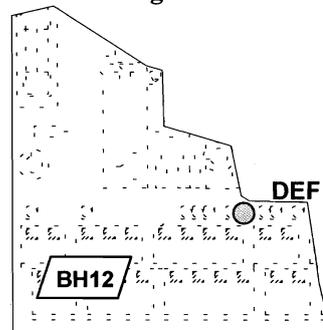
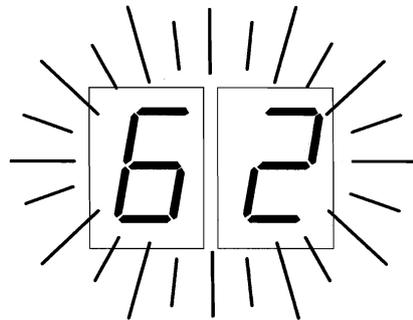
Bât. 0 & 1



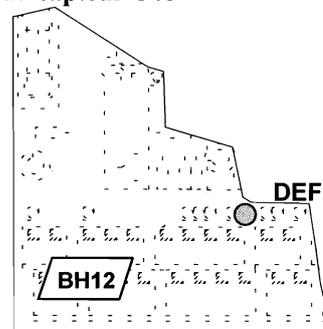
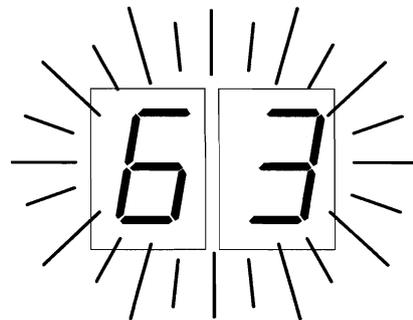
Conséquences d'un déplacement de la cabine inverse au sens commandé



Conséquences d'un changement d'état simultané des signaux CA et CB



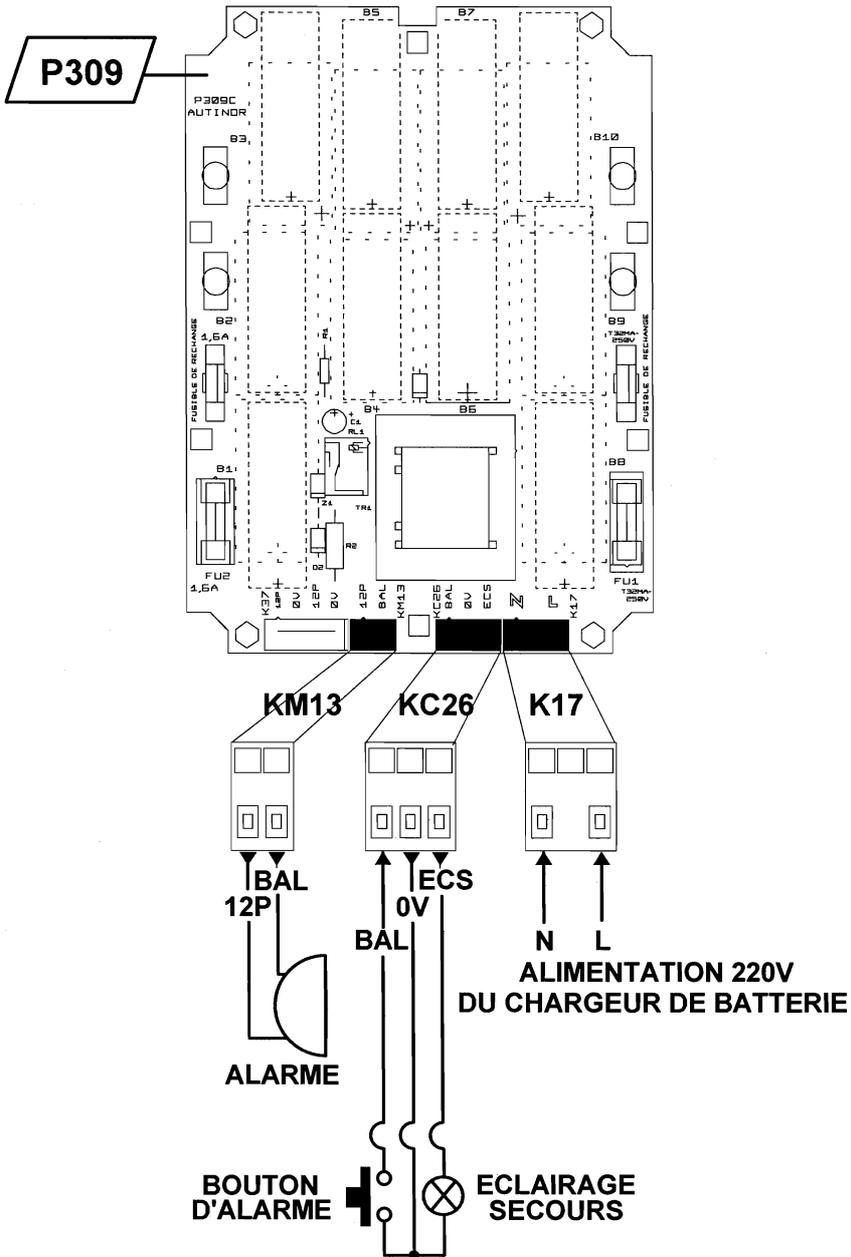
Conséquences d'un défaut du capteur O03



Conséquences d'une coupure d'alimentation du capteur O03

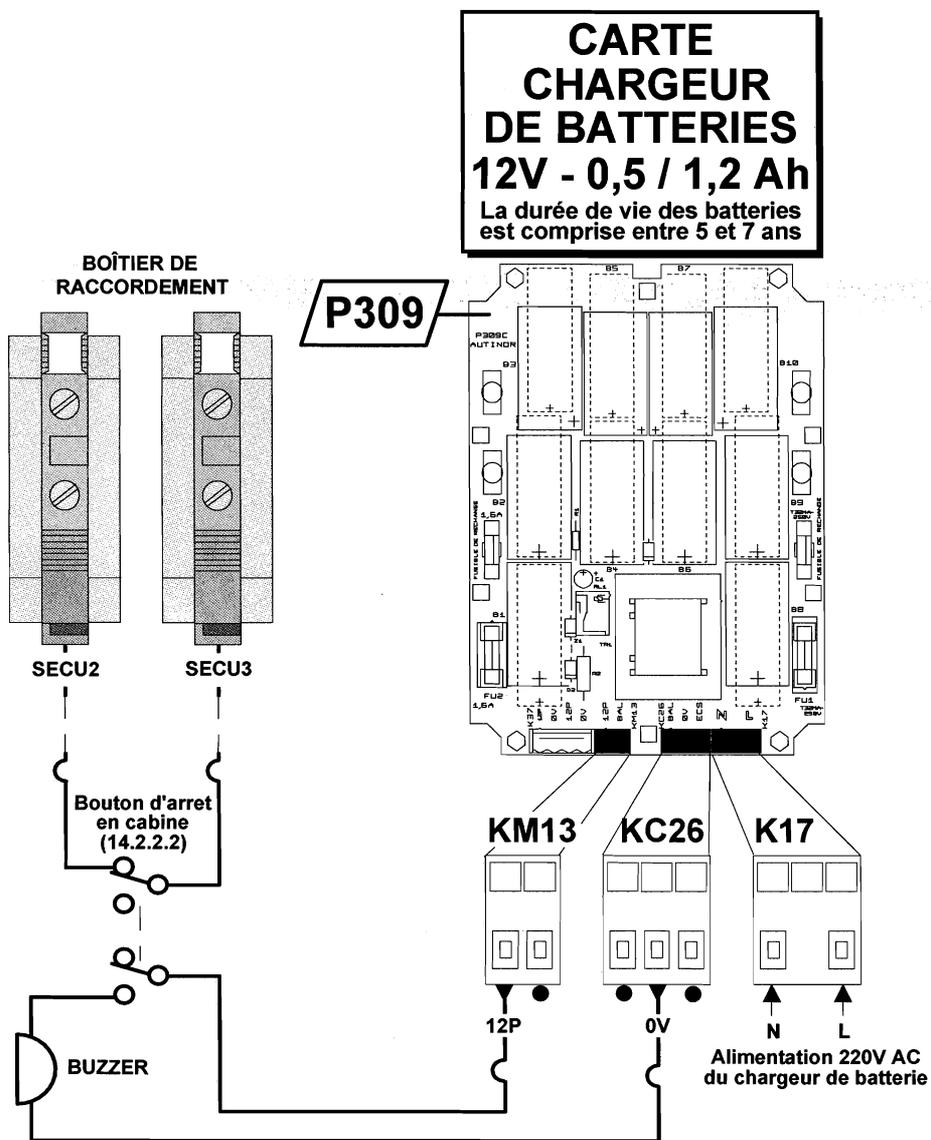
BOUTON D'ALARME EN CABINE

**CARTE
CHARGEUR
DE BATTERIES**
12V - 0,5 / 1,2 Ah
La durée de vie des batteries
est comprise entre 5 et 7 ans



Raccordement du bouton d'alarme

BOUTON D'ARRET EN CABINE

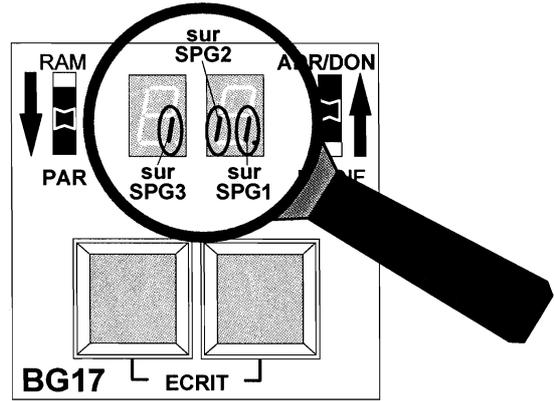


Raccordement du bouton d'arrêt en cabine

GONG EN CABINE (1/2)

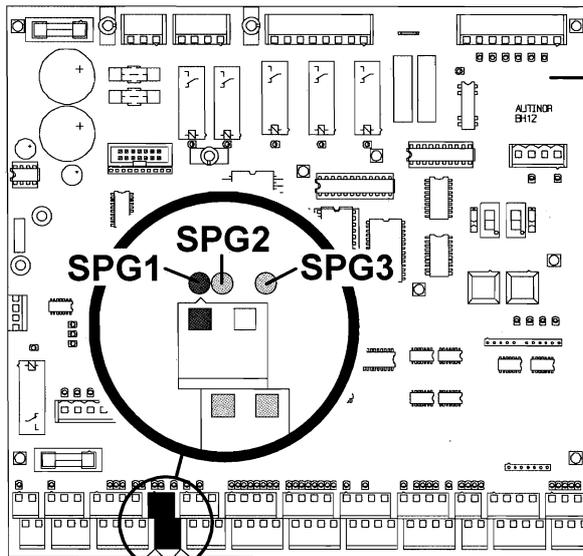
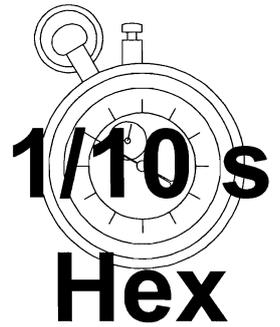
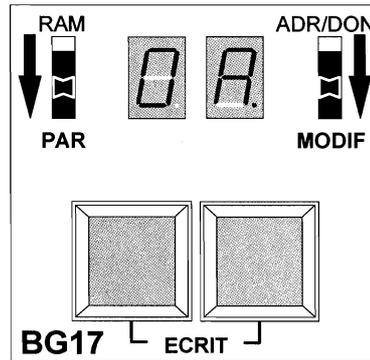
GONG
**GONG sur
 SPGX**

Adr. 79
 Bât. 0, 1, 2

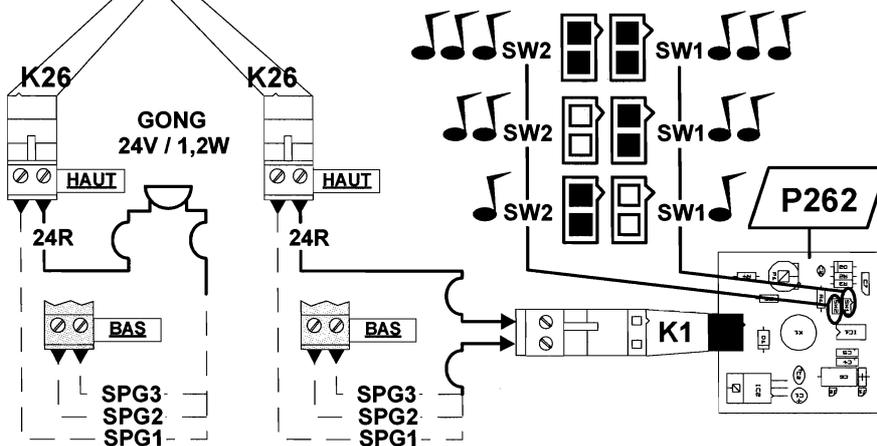
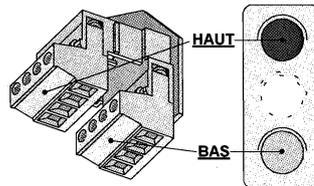


Temporisation
du GONG

Adr. 21



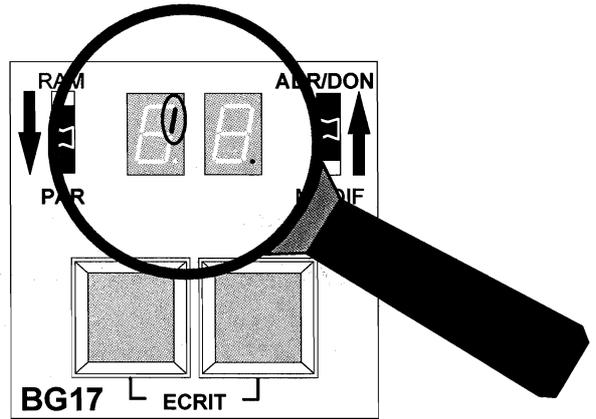
BH12



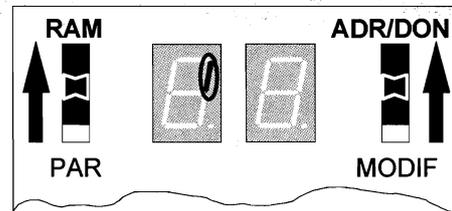
Connexion du gong en cabine

GONG EN CABINE (2/2)

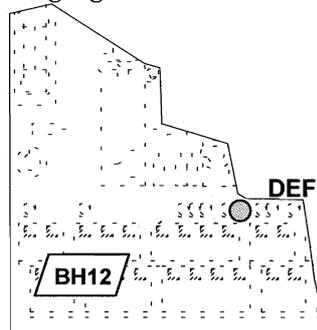
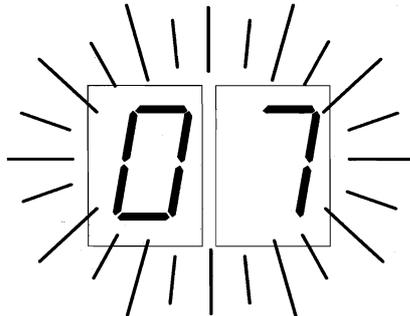
GongAr
GONG à l'ARrêt
 Adr.09
 Bât. 7



GONG
GONG
 Adr. 15
 Bât. 6



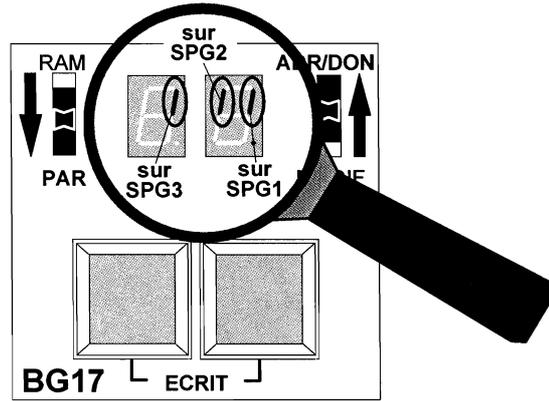
Visualisation de l'état du gong



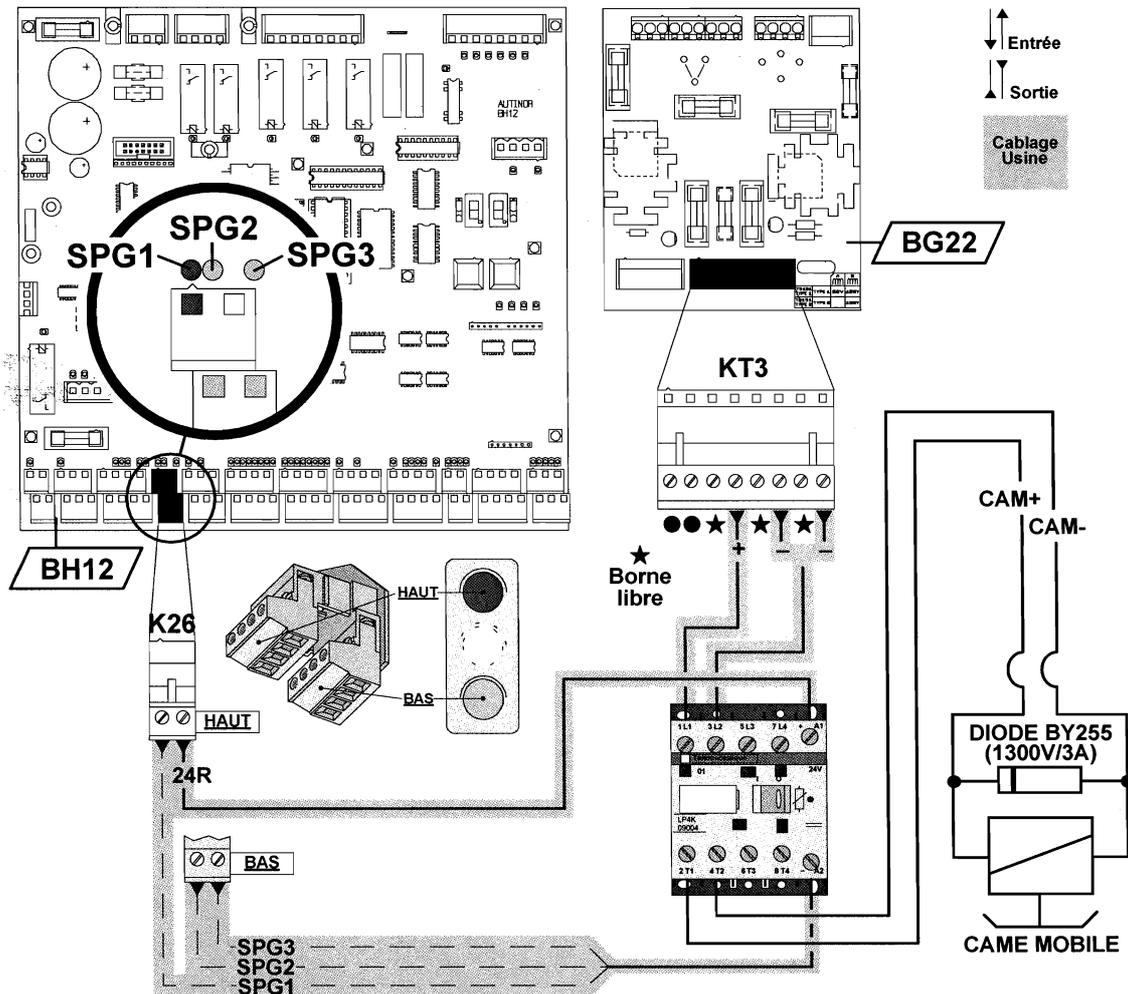
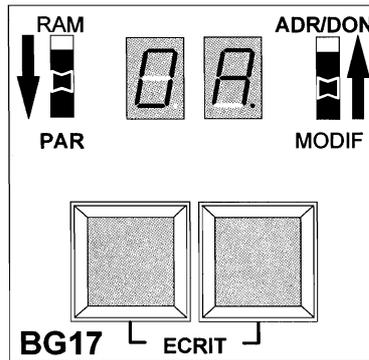
**Conséquences d'une erreur de programmation des sorties SPG1, SPG2 et SPG3
 (plusieurs fonctions à la même sortie physique)**

CAME MOBILE DE DEVEROUILLAGE (1/2)

CAM
CAMe
 sur SPGZ
 Adr. 7B
 Bât. 4, 5, 6



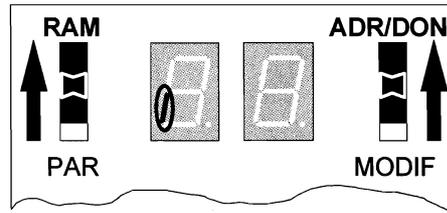
TFR8
Temporisation
de Filtrage
des Rebonds
 sur le 8
 Adr. 45



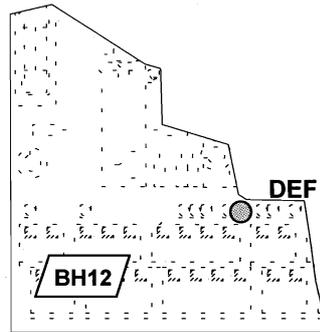
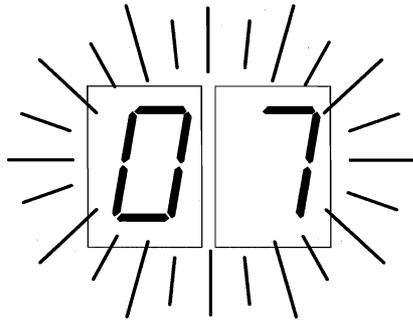
Connexion de la « Came mobile de déverrouillage »

CAME MOBILE DE DEVEROUILLAGE (2/2)

CAM
CAMe
Adr. 13
Bât. 3



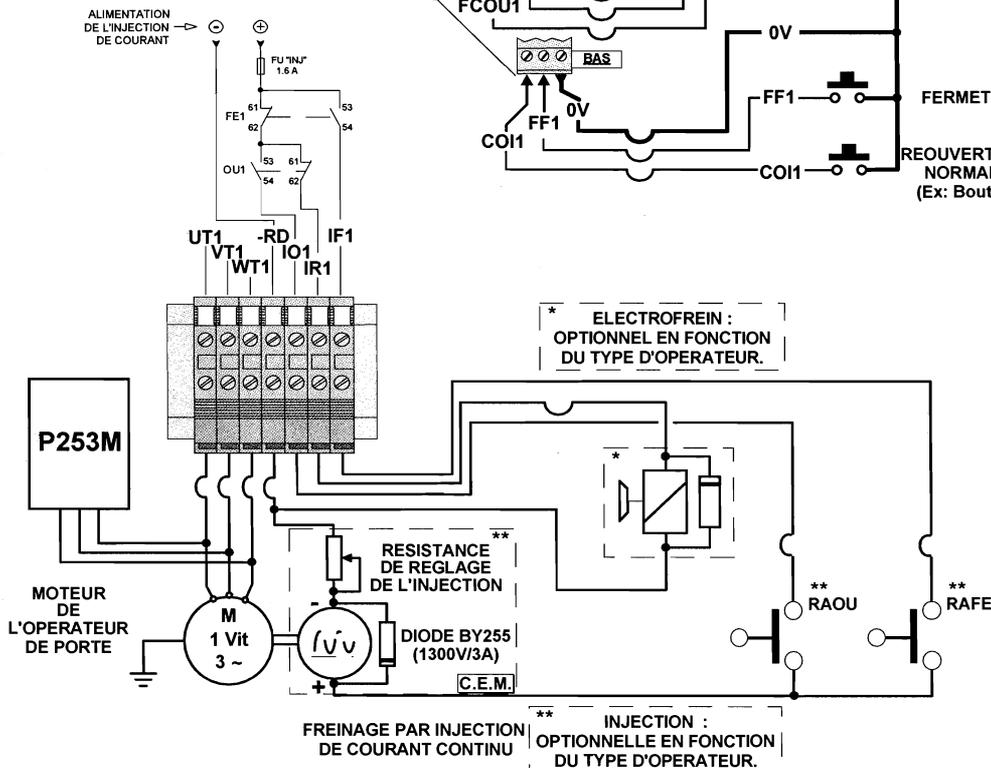
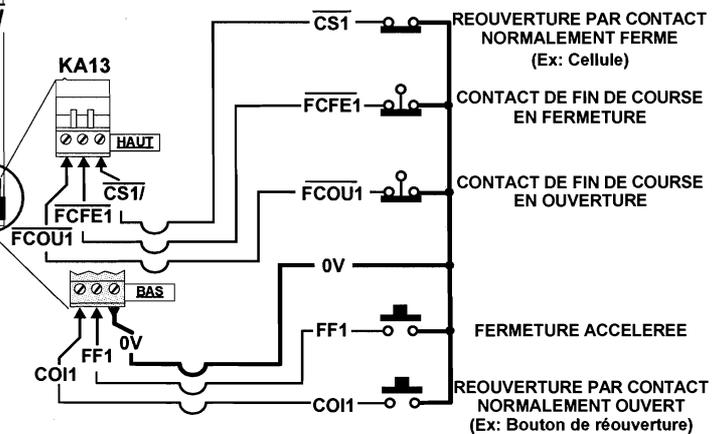
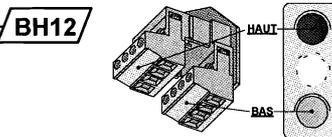
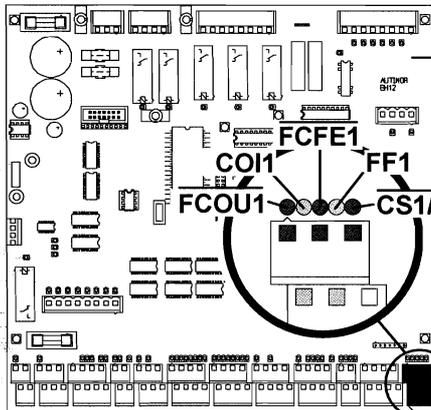
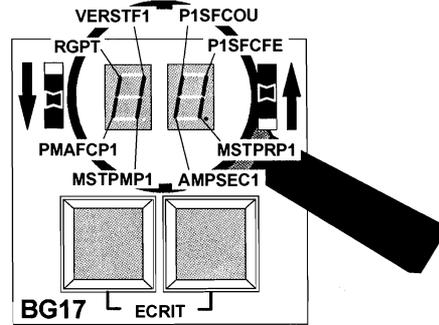
Visualisation de l'état de la sortie « Came »



Conséquences d'une erreur de paramétrage des sorties SPG1, SPG2 et SPG3
(plusieurs fonctions à la même sortie physique)

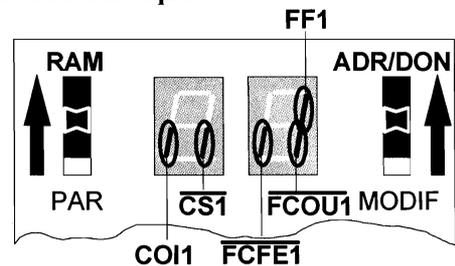
OPERATEUR DE PORTE AUTOMATIQUE

Méca1
**Caractéristiques
 MECAniques
 de la porte 1**
 Adr. 40
 Bât. 0 à 7



Connexion des contact de l'« Opérateur de porte automatique »

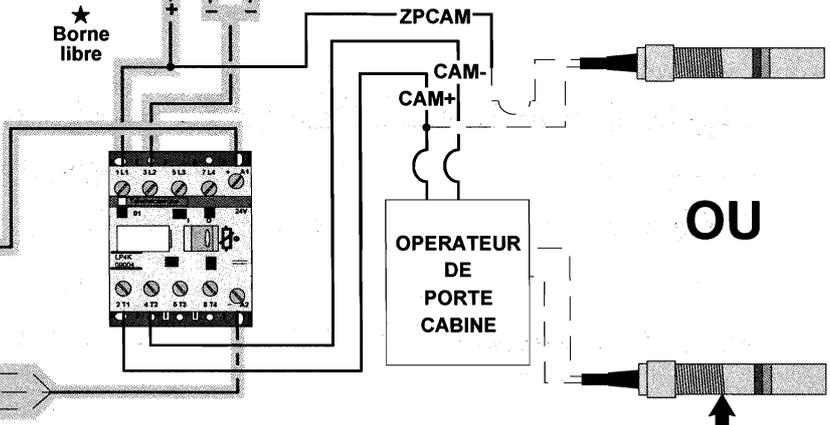
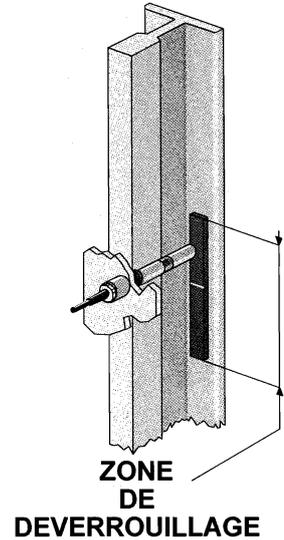
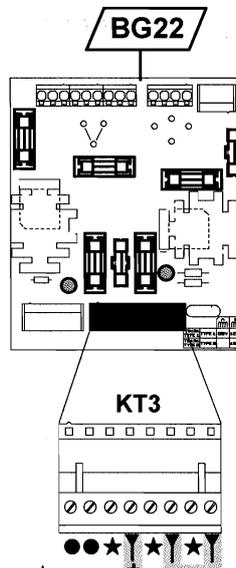
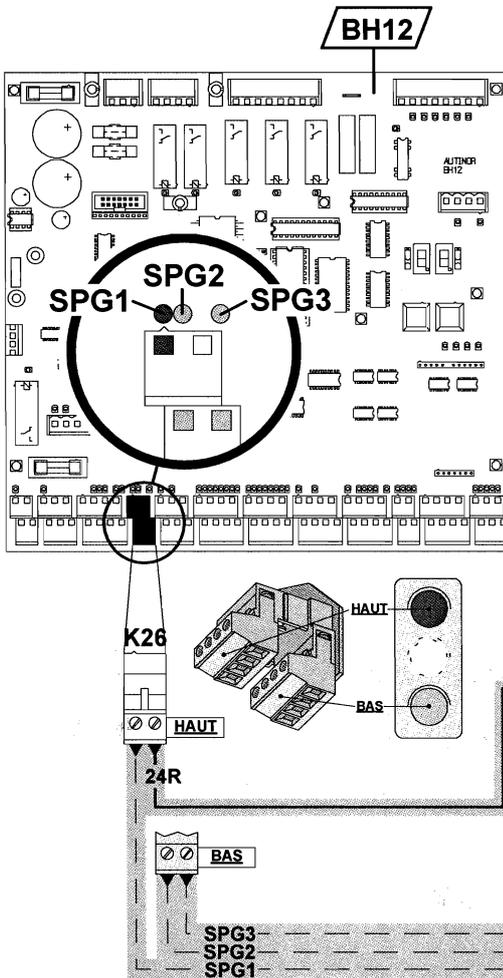
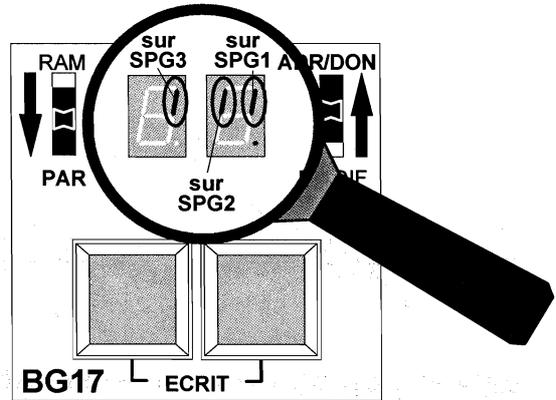
Pauto1
**Porte AUTOMatique
 N°1**
 Adr. 0F
 Bât. 0 à 4



Visualisation de l'état des contact de l'« Opérateur de porte automatique »

OPERATEUR DE PORTE AUTOMATIQUE « COMMANDE PAR LA CAME »

CAM
**CAMe sur
SPGZ**
Adr. 7B
Bât. 4, 5, 6



OU

Interdiction d'ouverture entre étages (EN 81 § 7.7.3) Interprétation (CEN n°227)

L'alimentation de l'opérateur **DOIT ÊTRE COUPÉE**
par l'interrupteur principal en machinerie.
Il ne doit donc **PAS** être alimenté par le circuit d'éclairage
et / ou par la prise de courant de la cabine

Connexion de l'opérateur de porte automatique de cabine « commandé par la came »

ONDULEUR DE PORTE OP06 OU OP11

Présentation de l'onduleur de porte de type OP06 ou OP11.

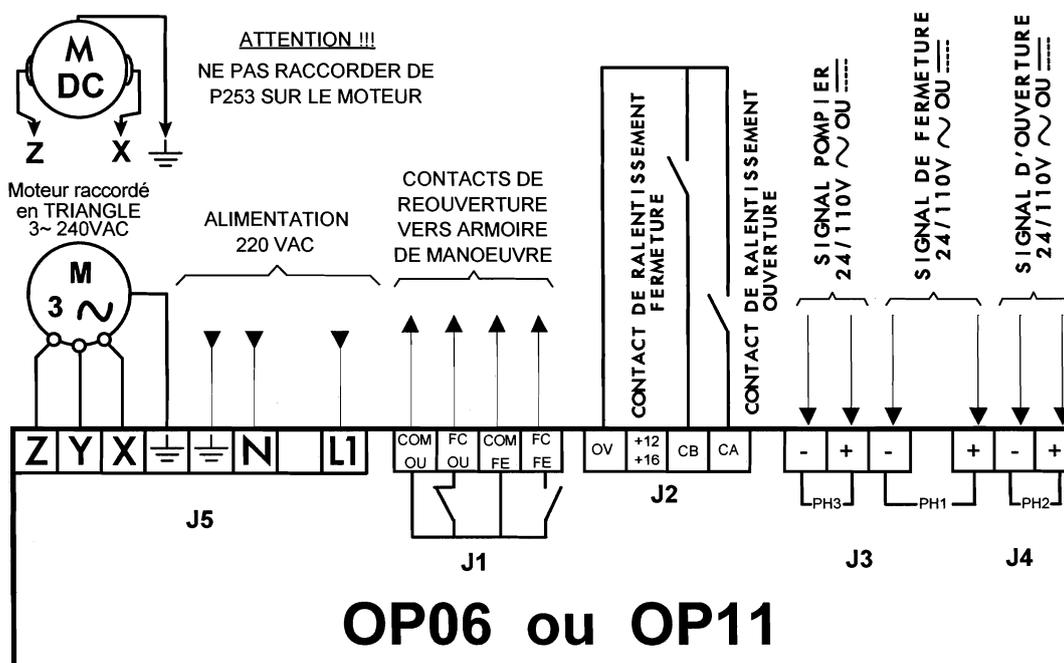
L'onduleur de porte type **OP06** ou **OP11** est un convertisseur de fréquence destiné à alimenter des moteurs asynchrone triphasé jusqu'à **0,3 KW** (OP06) et **0,6 KW** (OP11) ainsi que des moteurs à courant continu.

Moteur triphasé : Programme **OP11 / OP06B - V07 14 Mhz - 25/10/95**

Moteur à courant continu : Programme **OP11 / OP06B - V07 CC - 10/02/95**

L'onduleur ne gère de façon autonome que les ralentissements, grâce aux contacts qui lui sont reliés directement. Les commandes d'ouverture et de fermeture lui sont données par l'armoire de manœuvre qui reçoit directement les contacts de fin de course.

Raccordement électrique.



L'information d'ouverture se raccorde entre PH2+ et PH2- de J4.

L'information de fermeture se raccorde entre PH1+ de J4 et PH1- de J3.

L'information de réouverture en pompier se raccorde entre PH3+ et PH3- de J3.

Le contact de ralentissement d'ouverture se raccorde entre 0V et CA de J2.

Le contact de ralentissement de fermeture se raccorde entre 0V et CB de J2.

La carte offre également la possibilité de renvoyer à l'armoire de manœuvre une information de réouverture (1 contact NO et 1 contact NF), obtenue par mesure du couple. Ces sorties sont disponibles sur le connecteur J1.

REMARQUE : La liaison onduleur / moteur devra être la plus courte possible.

IMPERATIF

Séparer les conducteurs véhiculant des courants forts de ceux véhiculant des informations électriques en courants faibles

Pour plus d'information, référez vous à la documentation [Ref AUTINOR : 7253]

ONDULEUR DE PORTE OP15 1/2

Présentation de l'onduleur de porte OP15.

L'onduleur de porte type **OP15** est un convertisseur de fréquence destiné à alimenter des moteurs asynchrones triphasés jusqu'à **0,3 kW**.

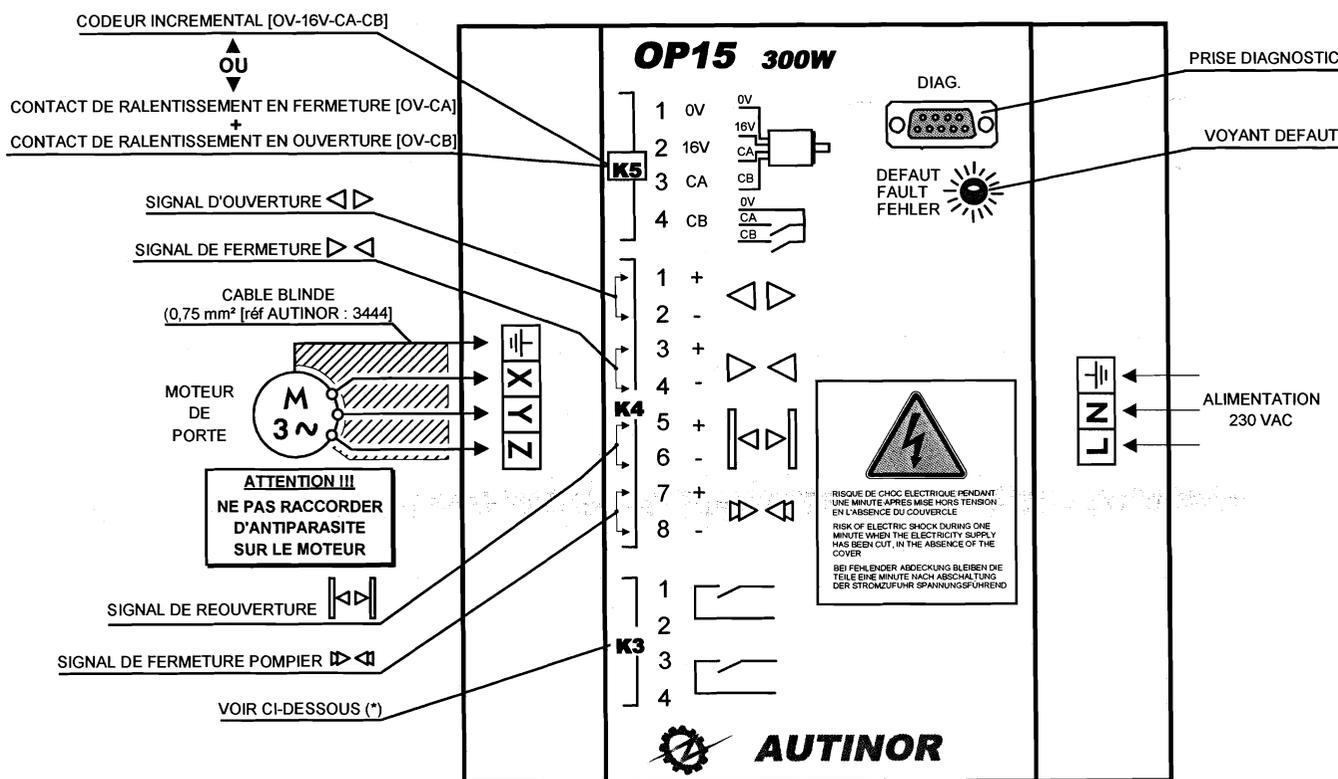
Moteur triphasé :

- Programme Ralentisseurs : **OP15 R xx – xx/xx/xx**
- Programme Codeur incrémental : **OP15 I xx – xx/xx/xx**

L'onduleur ne gère de façon autonome que les ralentissements, grâce aux contacts qui lui sont reliés directement ou au codeur incrémental.

Les commandes d'ouverture et de fermeture lui sont données par l'armoire de manœuvre qui reçoit directement les contacts de fin de course ou par l'intermédiaire du codeur incrémental qui connaît la position exacte des vantaux de porte.

Raccordement électrique.



L'information d'ouverture se raccorde sur **K4** en – [2] et + [1]. (24V ~ ou =)

L'information de fermeture se raccorde sur **K4** en – [4] et + [3]. (24V ~ ou =)

L'information de réouverture se raccorde sur **K4** en – [6] et + [5]. (24V ~ ou =)

L'information pompier pour faire vitesse traînante en fermeture se raccorde sur **K4** en – [8] et + [7]. (24V ~ ou =).

ONDULEUR DE PORTE OP15 2/2

(*) Pour les signaux de ralentissement, 2 alternatives :

Un contact de ralentissement d'ouverture se raccorde sur le connecteur **K5** en **0V** [1] et **CB** [4].

et Un contact de ralentissement de fermeture se raccorde sur le connecteur **K5** en **0V** [1] et **CA** [3].

et un relais qui donne la réouverture, sur le connecteur **K3** entre [1] et [2].

La carte offre également 1 contact (NO) disponible sur le connecteur **K3**.

OU

Un codeur incrémental monté sur le moteur de porte qui se raccorde sur le connecteur **K5** en **0V** [1], **16V** [2], **CA** [3] et **CB** [4].

L'**OP15** délivre alors pour le contrôleur une simulation des :

- **fin de course ouverture** (FCOU) entre [1] et [2] sur le connecteur **K3**,
- **et fin de course fermeture** (FCFE) entre [3] et [4] sur le connecteur **K3**.

Programme :

OP15 R xx

Programme :

OP15 I xx

REMARQUE :

La liaison onduleur / moteur devra être **BLINDEE** et la plus courte possible.

(câble blindé non fourni mais disponible en pièce détachée [réf AUTINOR : 3444])

IMPERATIF

Séparer les conducteurs véhiculant des courants forts de ceux véhiculant des informations électriques en courants faibles.

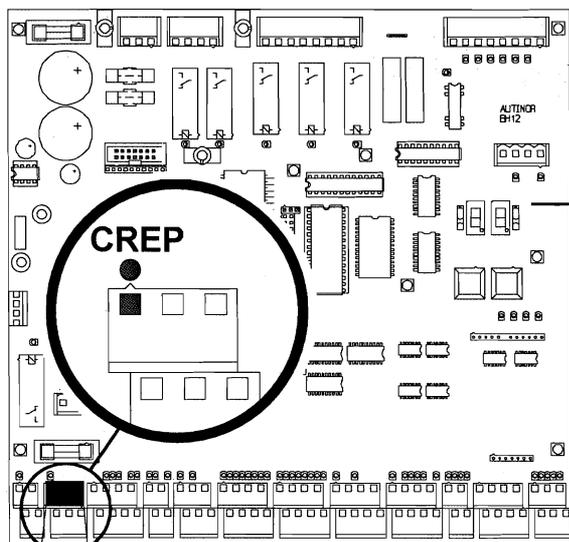
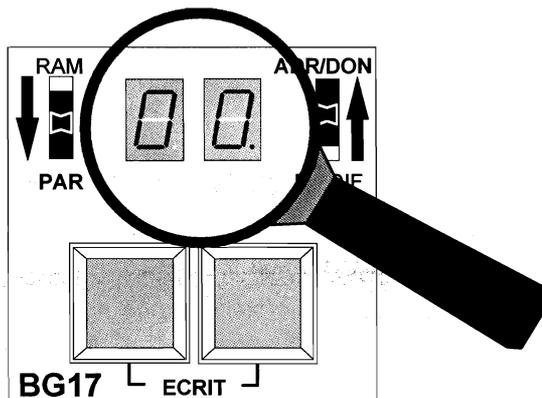
Pour plus d'information, référez vous à la documentation [Ref AUTINOR :]

REPETITEUR DE POSITION EN CABINE MODELE ID 30

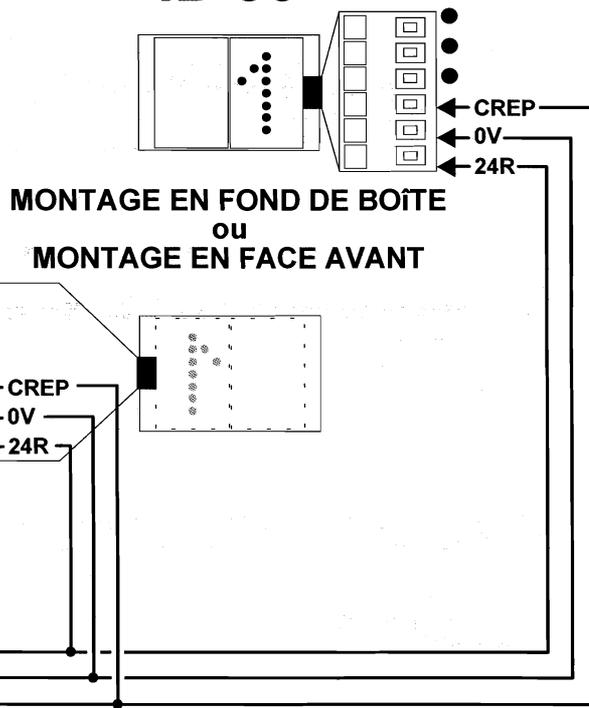
REPTxx
**REPéTiteur au
niveau xx**

Adr. 28 à 33

A programmer si nécessaire.
Les codes de signalisation vous
sont fournis avec les afficheurs.

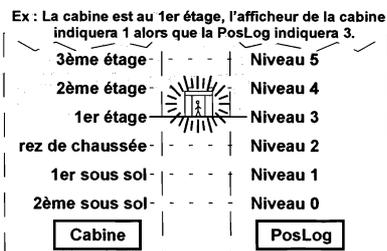
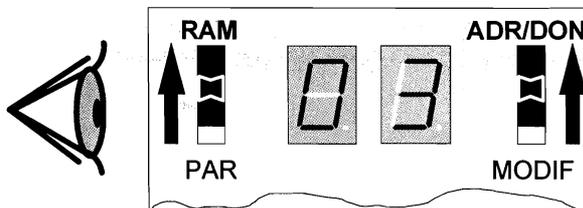


ID 30



Connexion du répéteur de position en cabine modèle ID 30

PosLog
**POSITION
LOGIQUE
de l'appareil**
Adr. 24



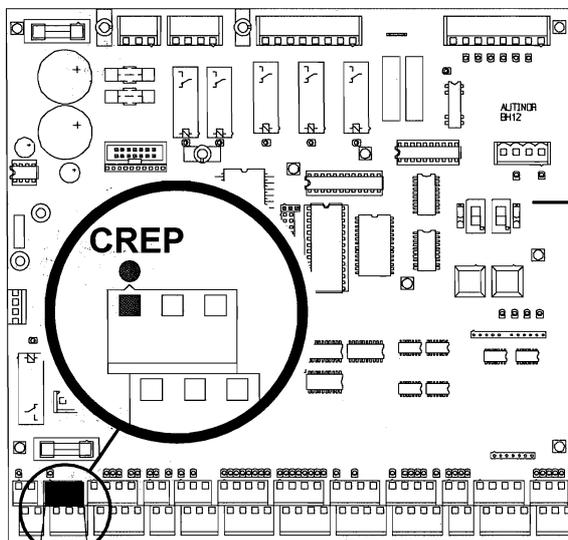
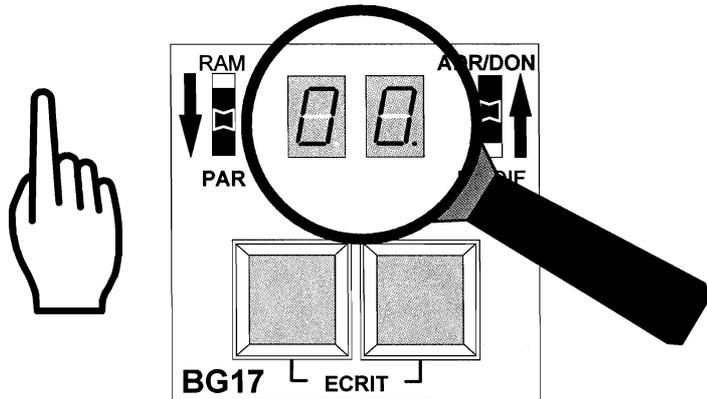
Visualisation de la « Position logique »

REPETITEUR DE POSITION EN CABINE MODELE ID 50-1

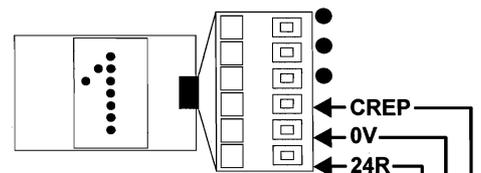
REPTxx
**REPéTiteur au
niveau xx**

Adr. 28 à 33

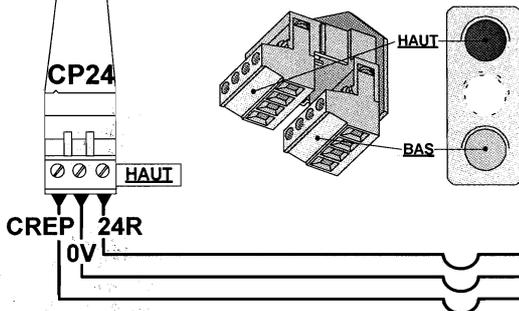
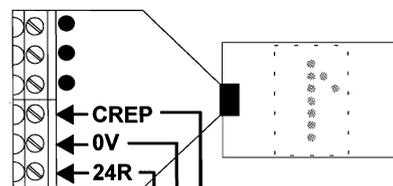
A programmer si nécessaire.
Les codes de signalisation vous
sont fournis avec les afficheurs.



ID 50-1

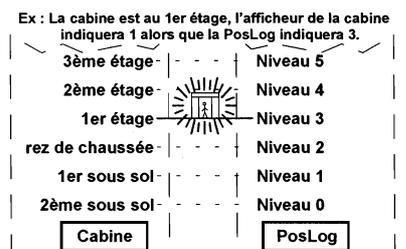
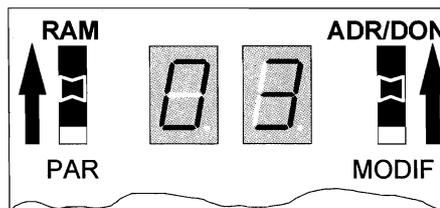


**MONTAGE EN FOND DE BOÎTE
ou
MONTAGE EN FACE AVANT**



Connexion du répéteur de position en cabine modèle ID 50 1

PosLog
**POSITION
LOGique
de l'appareil**
Adr. 24



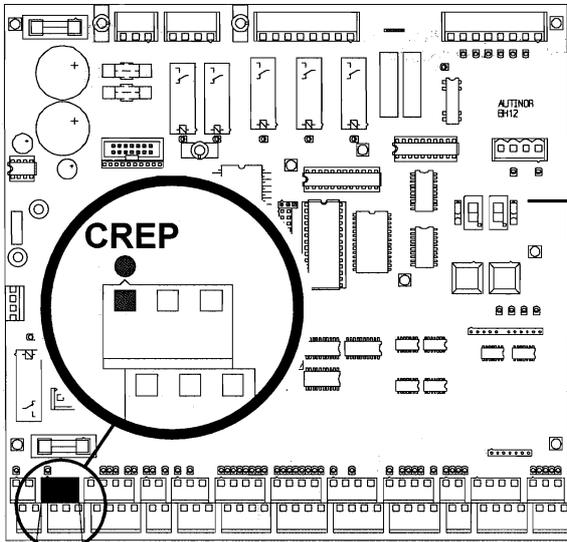
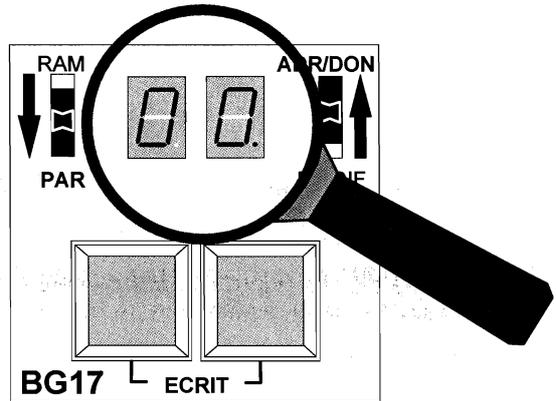
Visualisation de la « Position logique »

REPÉTITEUR DE POSITION EN CABINE MODELE ID 50

REPTxx
**REPéTiteur au
niveau xx**

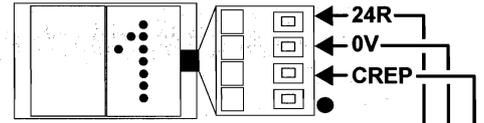
Adr. 28 à 33

A programmer si nécessaire.
Les codes de signalisation vous
sont fournis avec les afficheurs.

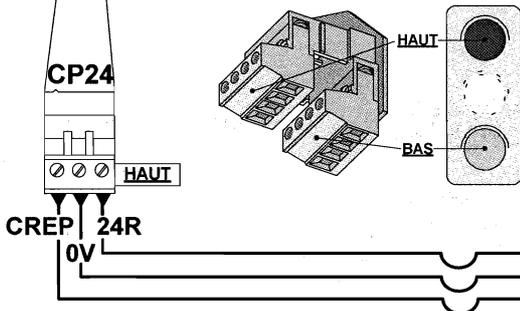


BH12

ID 50

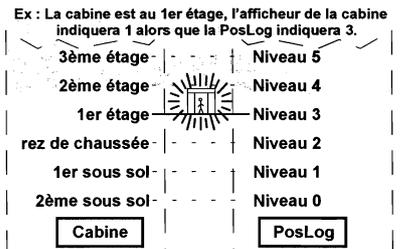
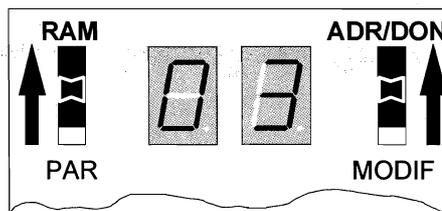


MONTAGE EN FOND DE BOÎTE



Connexion du répéteur de position en cabine modèle ID 50

PosLog
**POSition
LOGique
de l'appareil**
Adr. 24



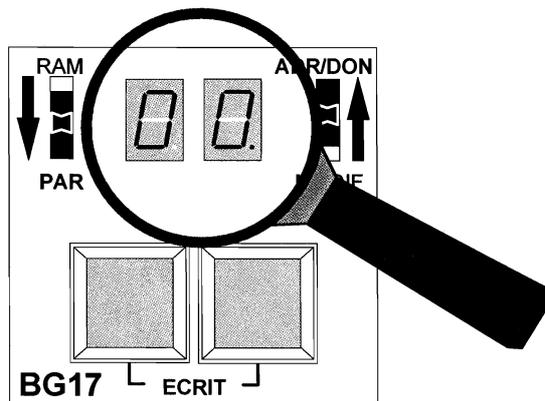
Visualisation de la « Position logique »

REPÉTITEUR DE POSITION ET FLECHES EN CABINE MODELE IDFL 30 / 50

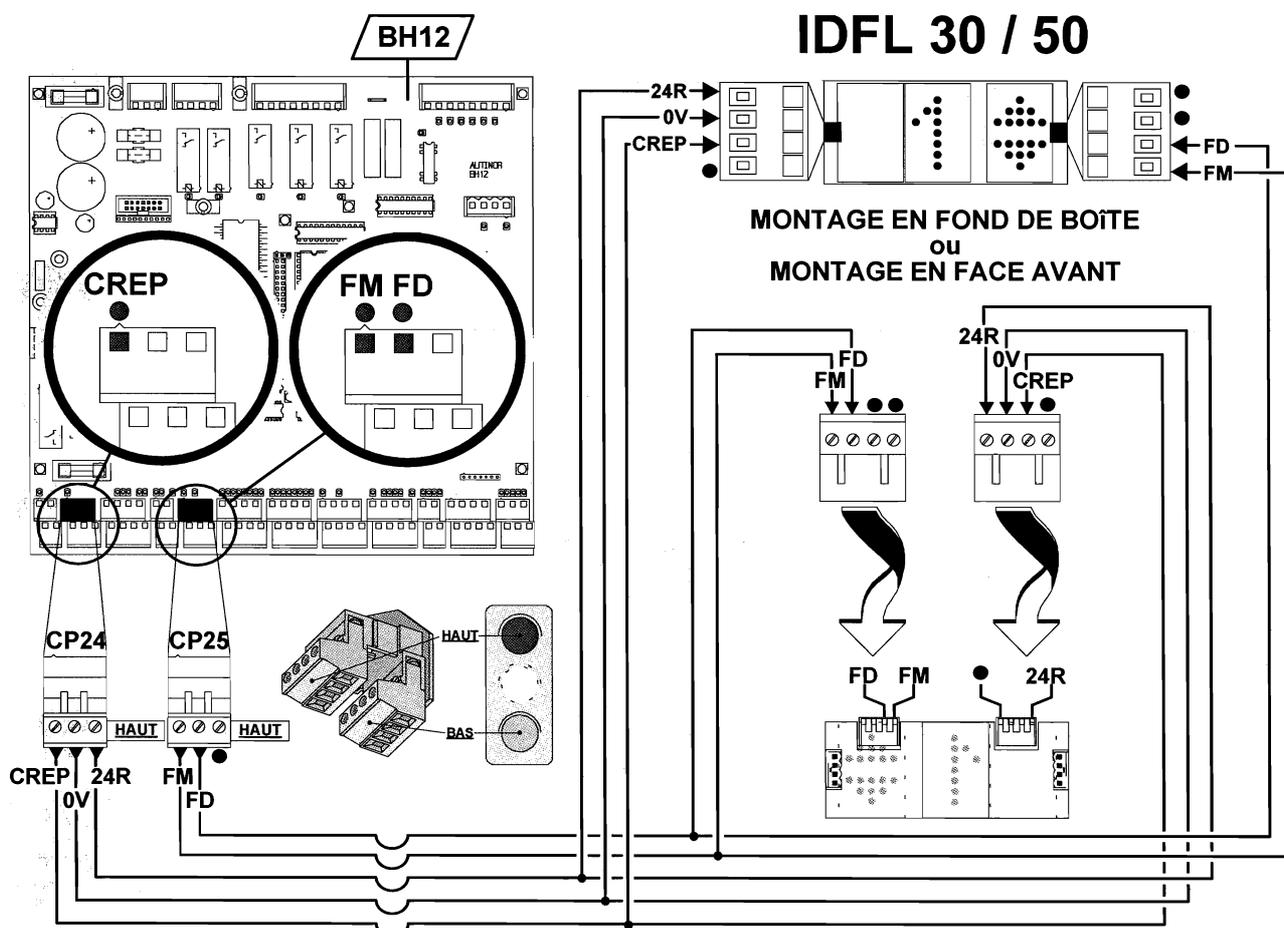
REPTxx
**REPÉtiteur au
niveau xx**

Adr. 28 à 33

A programmer si nécessaire.
Les codes de signalisation vous sont fournis avec les afficheurs.

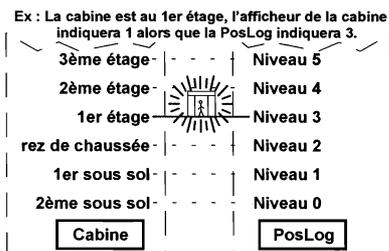
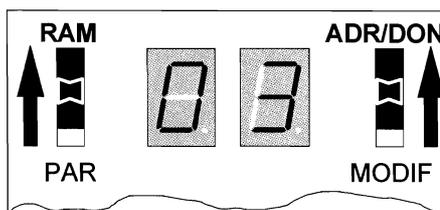


IDFL 30 / 50



Connexion du répéteur de position en cabine modèle IDFL 30/50

PosLog
**POSITION
LOGIQUE
de l'appareil**
Adr. 24



Visualisation de la « Position logique »

FEUILLE DE PROGRAMMATION STANDARD

Niveaux	Adresses associées
11	33
10	32
9	31
8	30
7	2F
6	2E
5	2d
4	2C
3	2b
2	2A
1	29
0	28

Caractère à afficher sur l'indicateur	Code de programmation associé
0	00
1	01
2	02
3	03
4	04
5	05
6	06
7	07
8	08
9	09
10	0A
11	0b
12	0C

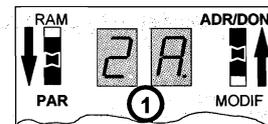
Caractère à afficher sur l'indicateur	Code de programmation associé
13	0d
14	0E
15	0F
16	10
17	11
18	12
19	13
-0	14
-1	15
-2	16
-3	17
-4	18
-5	19

Caractère à afficher sur l'indicateur	Code de programmation associé
ES	1A
RJ	1b
RC	1C
RH	1d
RB	1E
SS	1F
P0	20
P1	21
P2	22
P3	23
RS	24
ME	25

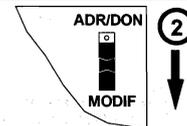
Exemple : CONFIGURATION D'UNE INSTALLATION X NIVEAUX DONT 2 SOUS-SOL.

Si au Niveau 2 - Rez de chaussée (Adresse 2A), on désire afficher « RC », il suffit de programmer 1C au niveau du paramètre adresse 2A (REPTxx : REPÉtiteur au niveau xx).

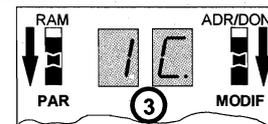
- 1 Sélectionner l'adresse 2A correspondant au niveau 2 à l'aide des boutons poussoirs



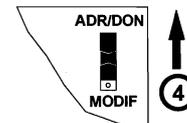
- 2 1 seconde après, une valeur s'affiche, si cette valeur vous convient (à savoir dans notre exemple 1C) ne changer rien sinon basculer l'interrupteur ADR/DON - MODIF sur MODIF



- 3 Modifier cette valeur de façon à obtenir 1C afin d'afficher « RC » au niveau 2. Valider la nouvelle valeur par pression simultanée des boutons poussoirs.



- 4 Rebasculer l'interrupteur ADR/DON - MODIF sur ADR/DON. La nouvelle donnée est mémorisée.

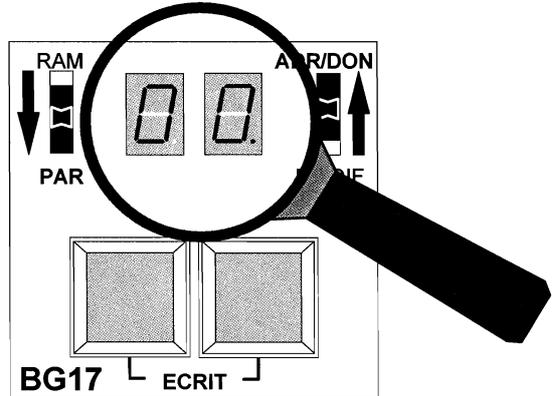


REPETITEUR DE POSITION ET FLECHES A MESSAGE DEFILANT EN CABINE MODELE IDFL 30 / 50 MD

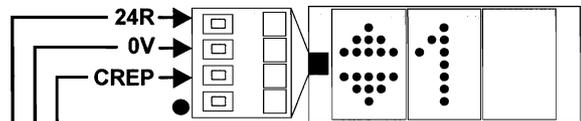
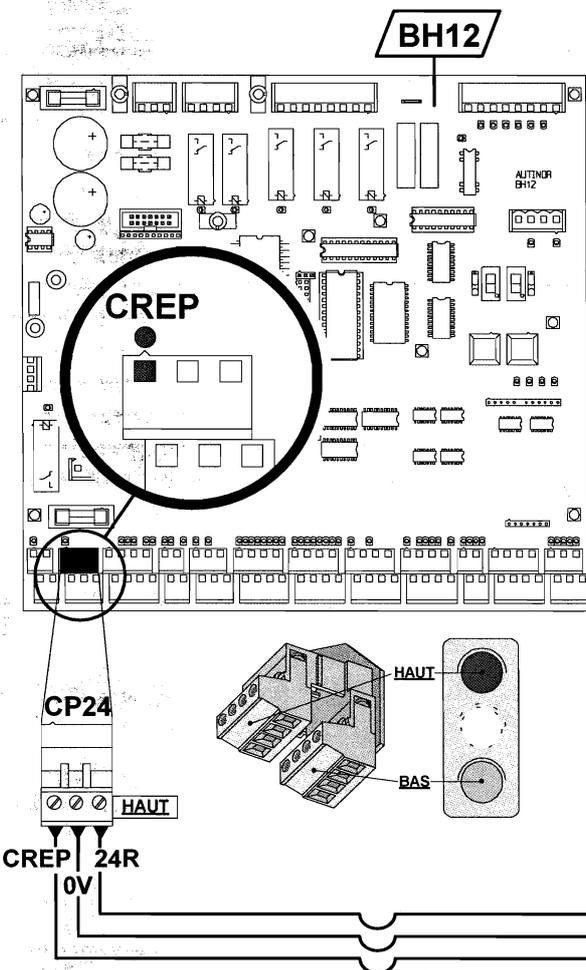
REPTxx
**REPéTiteur au
niveau xx**

Adr. 28 à 33

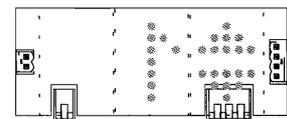
A programmer si nécessaire.
Les codes de signalisation vous
sont fournis avec les afficheurs.



IDFL 30 / 50 MD



**MONTAGE EN FOND DE BOÎTE
OU
MONTAGE EN FACE AVANT**



24R

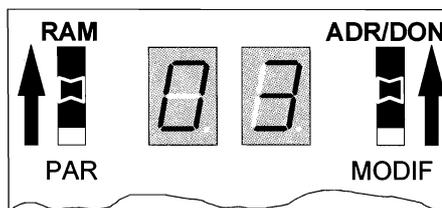
CREP

0V

24R

Connexion du répéteur de position en cabine modèle IDFL 30/50 MD

PosLog
**POSITION
LOGIQUE
de l'appareil**
Adr. 24



Ex : La cabine est au 1er étage, l'afficheur de la cabine indiquera 1 alors que la PosLog indiquera 3.

3ème étage	Niveau 5
2ème étage	Niveau 4
1er étage	Niveau 3
rez de chaussée	Niveau 2
1er sous sol	Niveau 1
2ème sous sol	Niveau 0
Cabine	PosLog

Visualisation de la « Position logique »

FEUILLE DE PROGRAMMATION POUR AFFICHEURS A MESSAGE DEFILANT

F

D

GB

SP

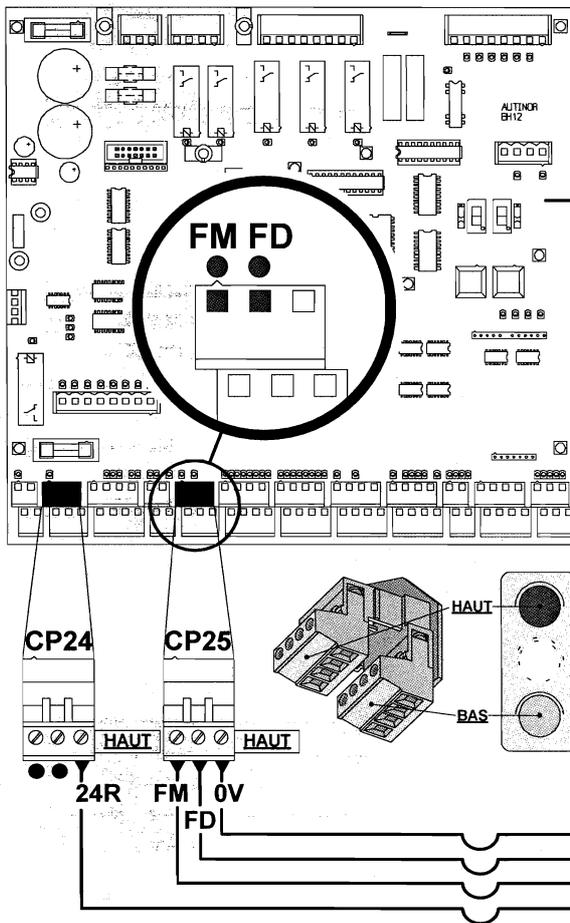
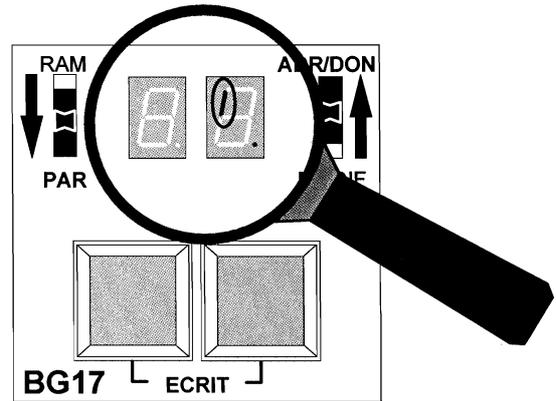
Repère du graphisme	MDCREP1	MDCREP3	MDCREP4	MDCREP7				
40	∅	∅	∅	∅				
41	1	1	1	1				
42	2	2	2	2				
43	3	3	3	3				
44	4	4	4	4				
45	5	5	5	5				
46	6	6	6	6				
47	7	7	7	7				
48	8	8	8	8				
49	9	9	9	9				
4A	1∅	1∅	1∅	1∅				
4B	11	11	11	11				
4C	12	12	12	12				
4D	13	13	13	13				
4E	14	14	14	14				
4F	15	15	15	15				
50	16	16	16	16				
51	17	17	17	17				
52	18	18	18	18				
53	19	19	19	19				
54	-∅	-∅	-∅	-∅				
55	-1	-1	-1	-1				
56	-2	-2	-2	-2				
57	-3	-3	F	-3				
58	-4	-4	UB	-4				
59	-5	-5	B	-5				
5A	E S	F	E	E S				
5B	R J	H	G	R J				
5C	R C	U	LG	R C				
5D	R H	B	M	R H				
5E	R B	E	LB	R B				
5F	S S	G	A	S S				
60	P 0	K	C	P 0				
61	P 1	L G	D	P 1				
62	P 2	M	B 1	P 2				
63	P 3	O G	B 2	P 3				
64	R S	P	O S	R S				
65	M E	U G	2 ∅	M E				
66	P 4	W	2 1	P 4				
67	P 5	E G	2 2	P 5				
68	P 6	D G	2 3	P 6				
69	P 7	S G	- 3	P 7				
6A	P 8	U 1	U G	P 8				
6B	P 9	U 2	P	P 9				
6C	2 ∅	O 1	H	2 ∅				
6D	2 1	O 2	K	2 1				
6E	2 2	O 3	L	2 2				
6F	2 3	O 4	B 3	2 3				
70								
71								
72	HORS SERVICE		AUSSER BETRIEB		OUT OF SERVICE		SIN SERVICIO	
73	SERVICE INCENDIE		BRANDFALLSTEUERUNG		FIRE CONTROL		BOMBEROS	
74	CABINE RESERVEE		SONDERFAHRT		SPECIAL SERVICE		PRIORIDAD CABINA	
	MDCREP1-P	MDCREP1-C	MDCREP3-P	MDCREP3-C	MDCREP4-P	MDCREP4-C	MDCREP7-P	MDCREP7-C
75	LIBRE	SURCHARGE	IN BETRIEB	ÜBERLAST	IN SERVICE	OVERLOAD	ELECTRA VITORIA	

Table 1 Graphismes affichés sur un indicateur de niveau à messages défilants en fonction de la version de programme

FLECHES DE SENS EN CABINE MODELE FL30 / 50

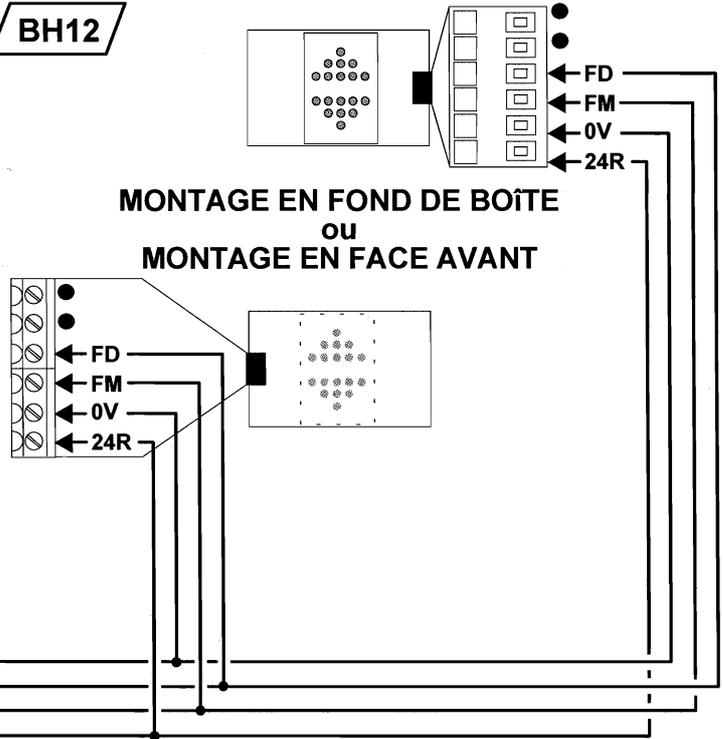
FLCLIG Flèches CLIGnotantes

Adr. 08
Bât. 5



FL 30 / 50

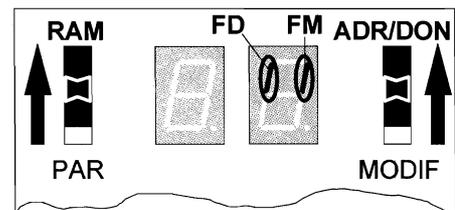
MONTAGE EN FOND DE BOITE
OU
MONTAGE EN FACE AVANT



Connexion des flèches de sens en cabine modèle FL30 / 50« »

FM & FD Flèche Montée et Flèche Descente

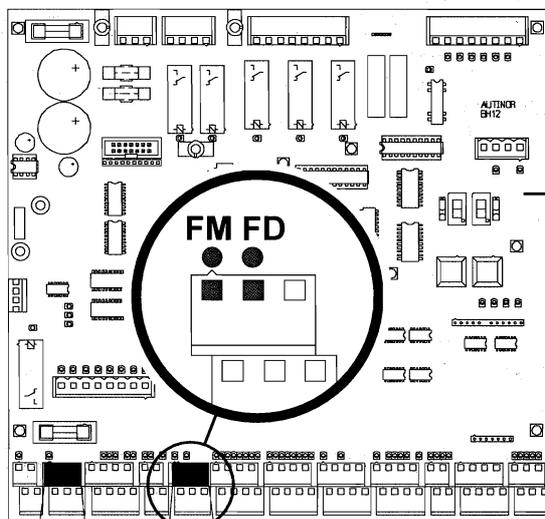
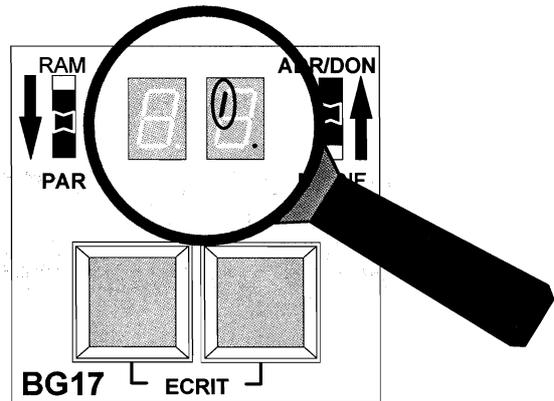
Adr. 15
Bât. 4 & 5



Visualisation de l'état des flèches de sens en cabine modèle FL30 / 50« »

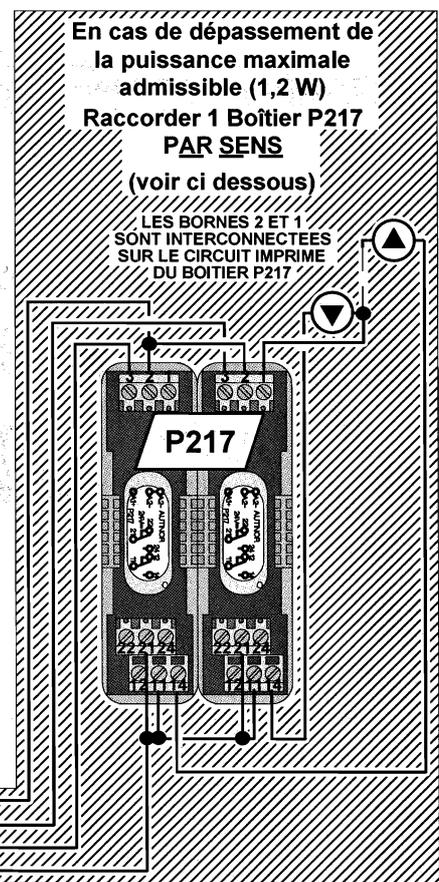
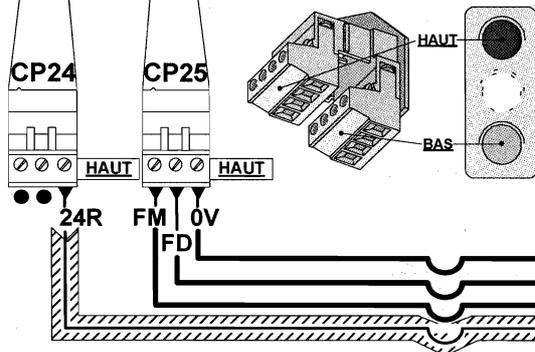
FLECHES DE SENS EN CABINE MODELE AVEC AMPOULES PUISSANCE < OU > A 1,2 W

FLCLIG
Flèches
CLIGnotantes
Adr. 08
Bât. 5



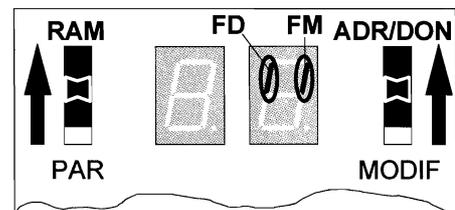
BH12

ATTENTION !!!
Voyants 24 V
1,2 W max.
PAR SENS
Tenir compte des éventuelles flèches au(x) palier(s)



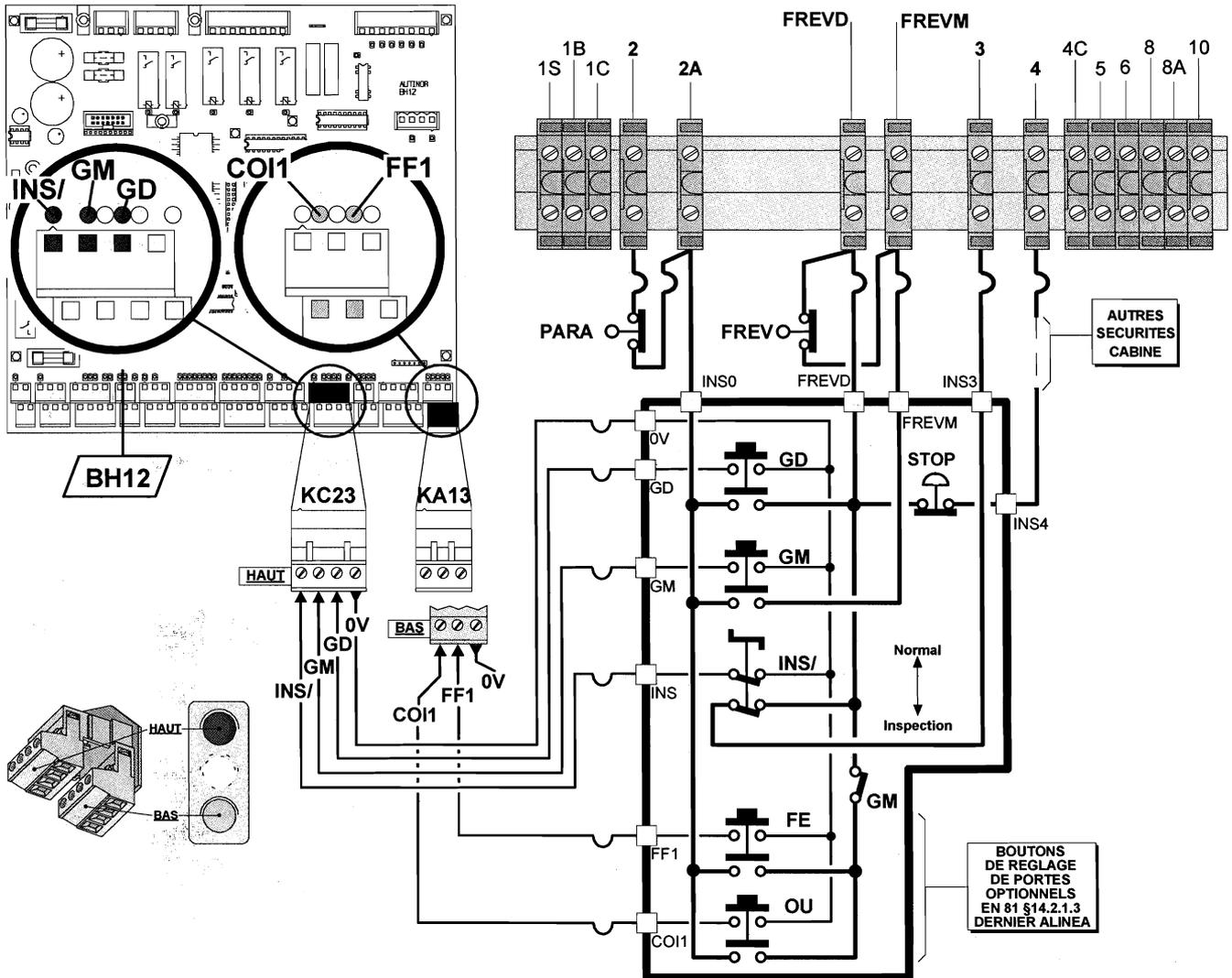
Connexion des flèches de sens en cabine

FM & FD
Flèche Montée
et
Flèche Descente
Adr. 15
Bât. 4 & 5



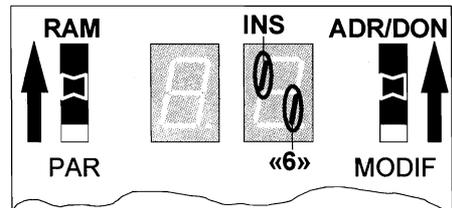
Visualisation de l'état des flèches de sens en cabine

MANOEUVRE D'INSPECTION (1/3)



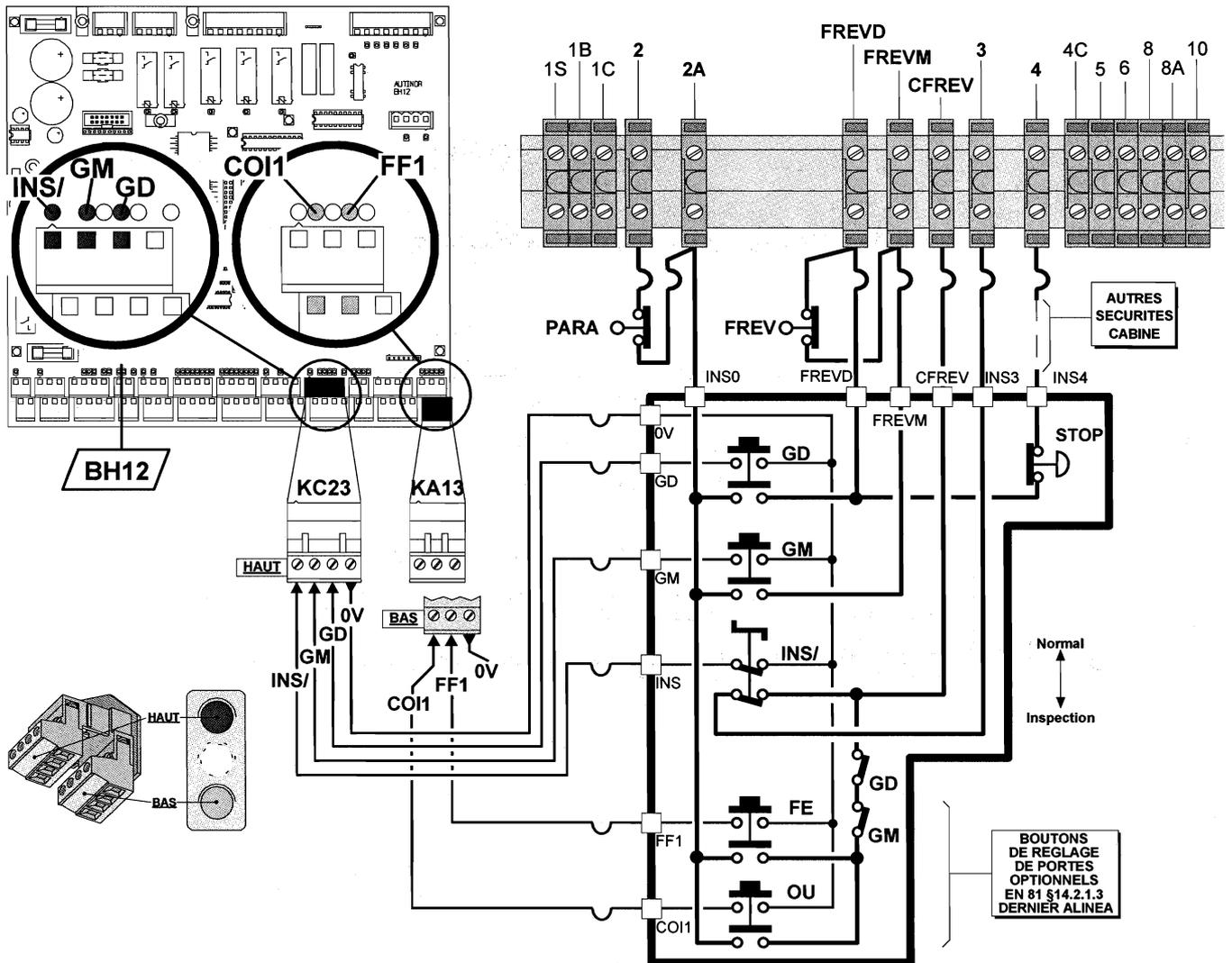
Connexion des contacts de « Manœuvre d'inspection »

Minibloc
INSpection
 Adr. FF
 Bât. 5



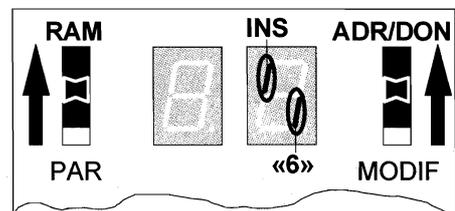
Visualisation de la « Manœuvre d'inspection »

MANOEUVRE D'INSPECTION XP P82-511 (2/3)



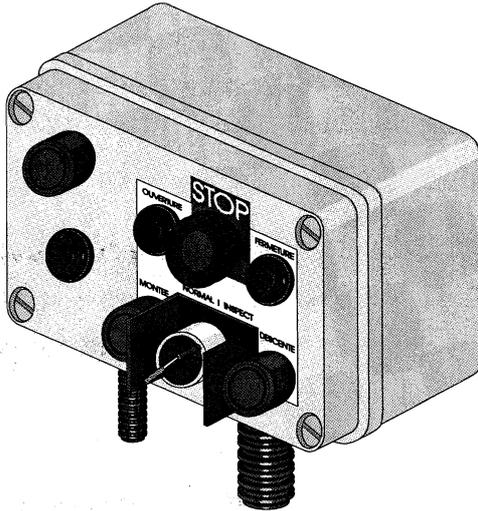
Connexion des contacts de « Manœuvre d'inspection XP P82-511 »

Minibloc
INSpection
 Adr. FF
 Bât. 5

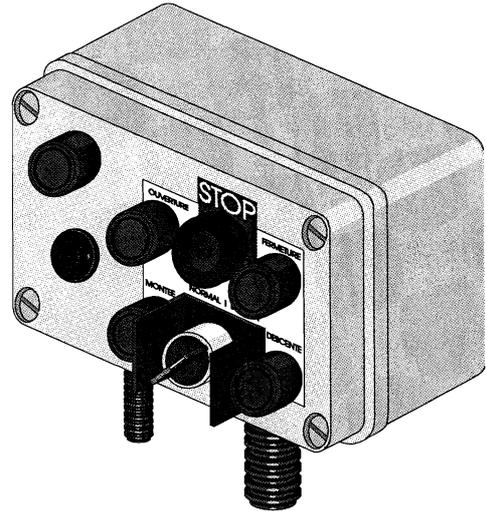


Visualisation de la « Manœuvre d'inspection »

MANOEUVRE D'INSPECTION (3/3)



Boîte d'inspection

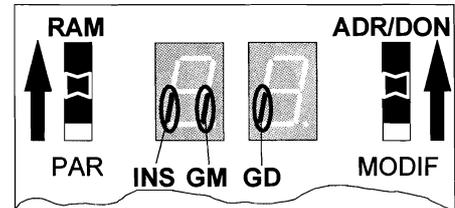


Boîte d'inspection avec boutons de réglage de porte, EN 81 § 14.2.1.3

INS, GM & GD Manœuvre d'INSpection Graissage Montée Graissage Descente

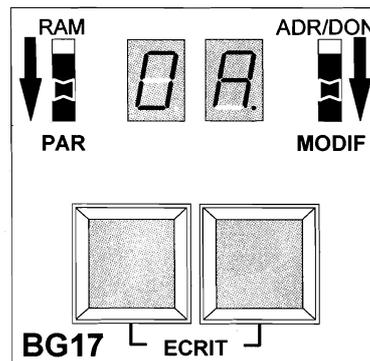
Adr. 0C
Bât. 1, 2, 3

Visualisation de l'état des contacts de « Manœuvre d'inspection »



TINS Temporisation d'INSpection

Adr. 0D



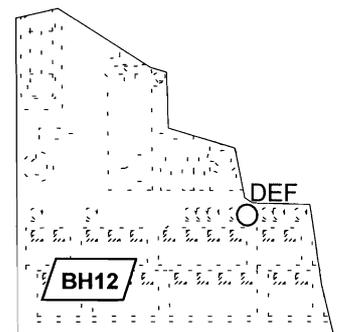
Réglage de la « Temporisation d'inspection »



Conséquences d'un mouvement d'inspection trop long

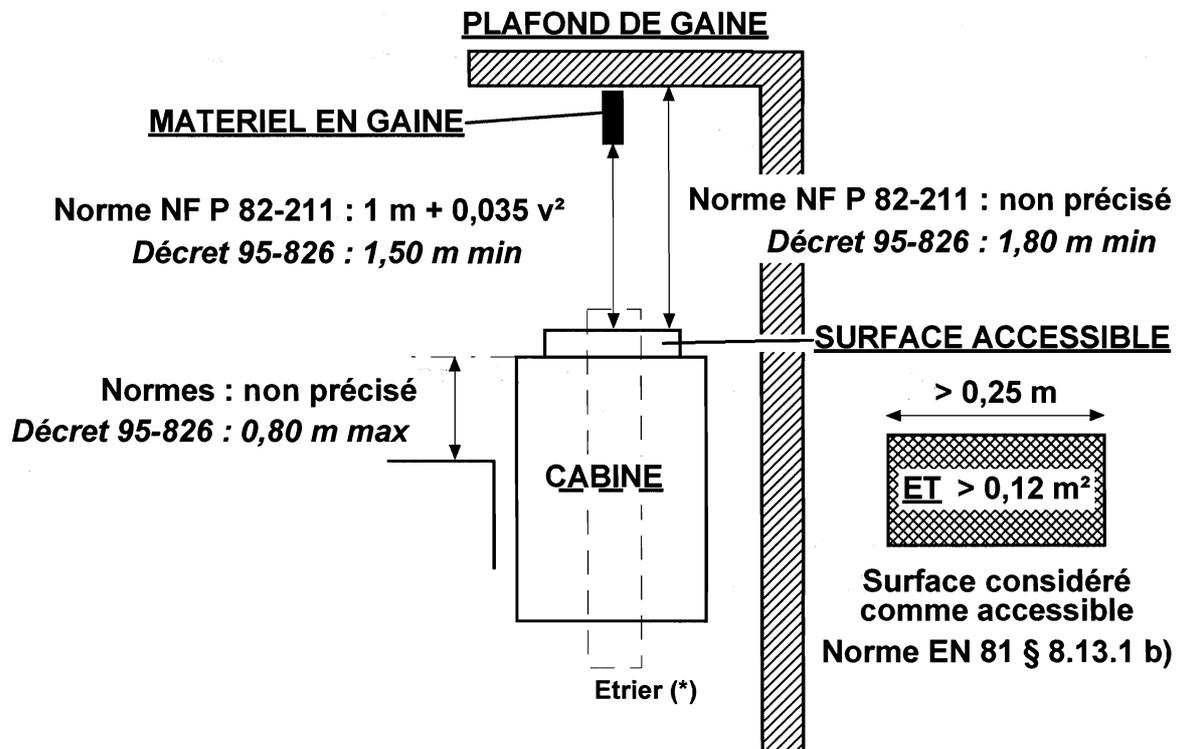


Conséquences de manœuvres d'inspection et de rappel enclenchées simultanément



LE DISPOSITIF DE FIN DE COURSE D'INSPECTION

En FRANCE, pour respecter le Code du Travail, modifié par le Décret n° 95-826 du 30 Juin 1995, il est vivement conseillé d'installer **systématiquement** un dispositif de fin de course d'inspection. Les distances à respecter lors de l'action de ce dispositif de fin de course sont indiquées ci dessous.

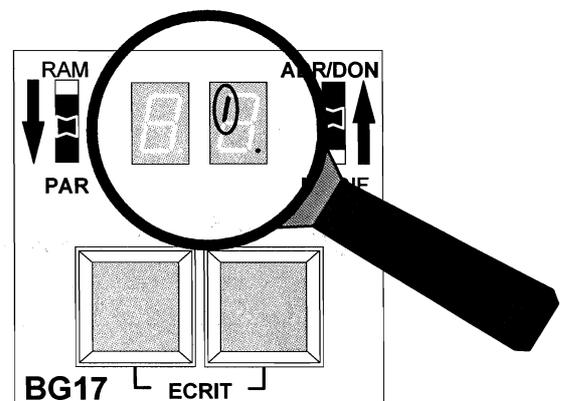


(*) Les traverses supérieures de l'étrier ne sont pas considérées comme surface de travail car elles ne doivent pas être utilisées pendant le déplacement de la cabine (interprétation CEN n° 139)

INSPECTION EN GRANDE VITESSE

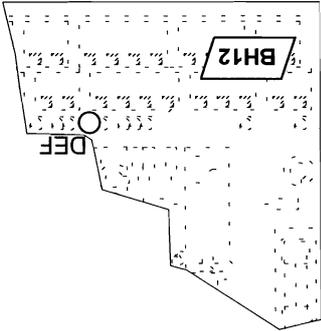
IGV
Inspection
en
Grande Vitesse

Adr. 09
Bât. 5

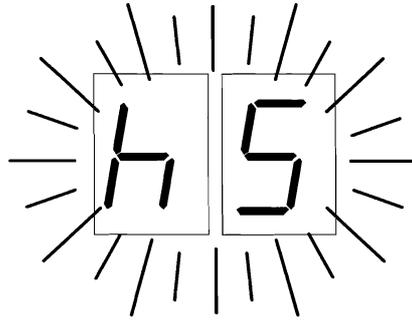


EN PROGRAMMANT « IGV », L'APPAREIL DEMARRE
INSTANTANEMENT EN GRANDE VITESSE (GV) EN APPUYANT
SUR LES BOUTONS POUSSOIRS « GM » OU « GD »

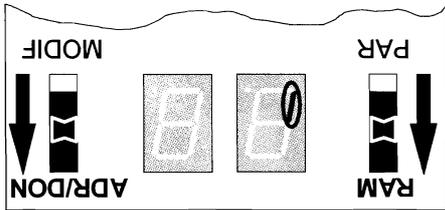
PLEINE CHARGE (« NON STOP »)



Conséquences de la « Pleine charge »

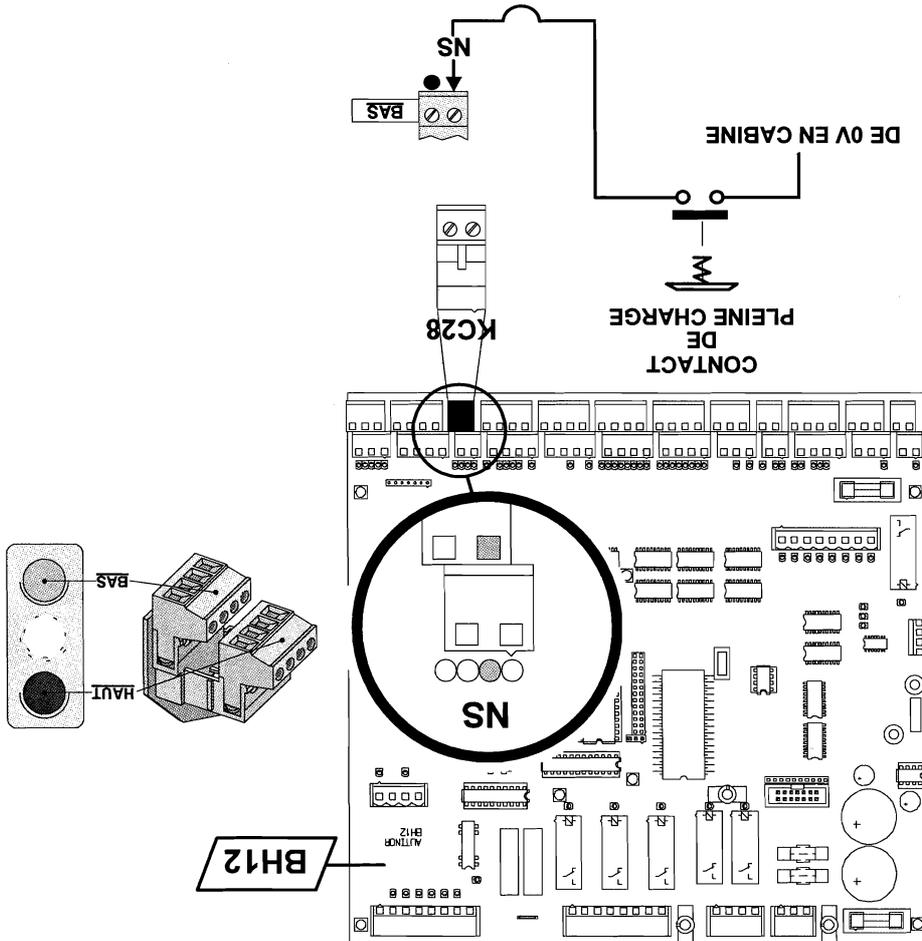


Visualisation de l'état du contact de « Pleine charge »

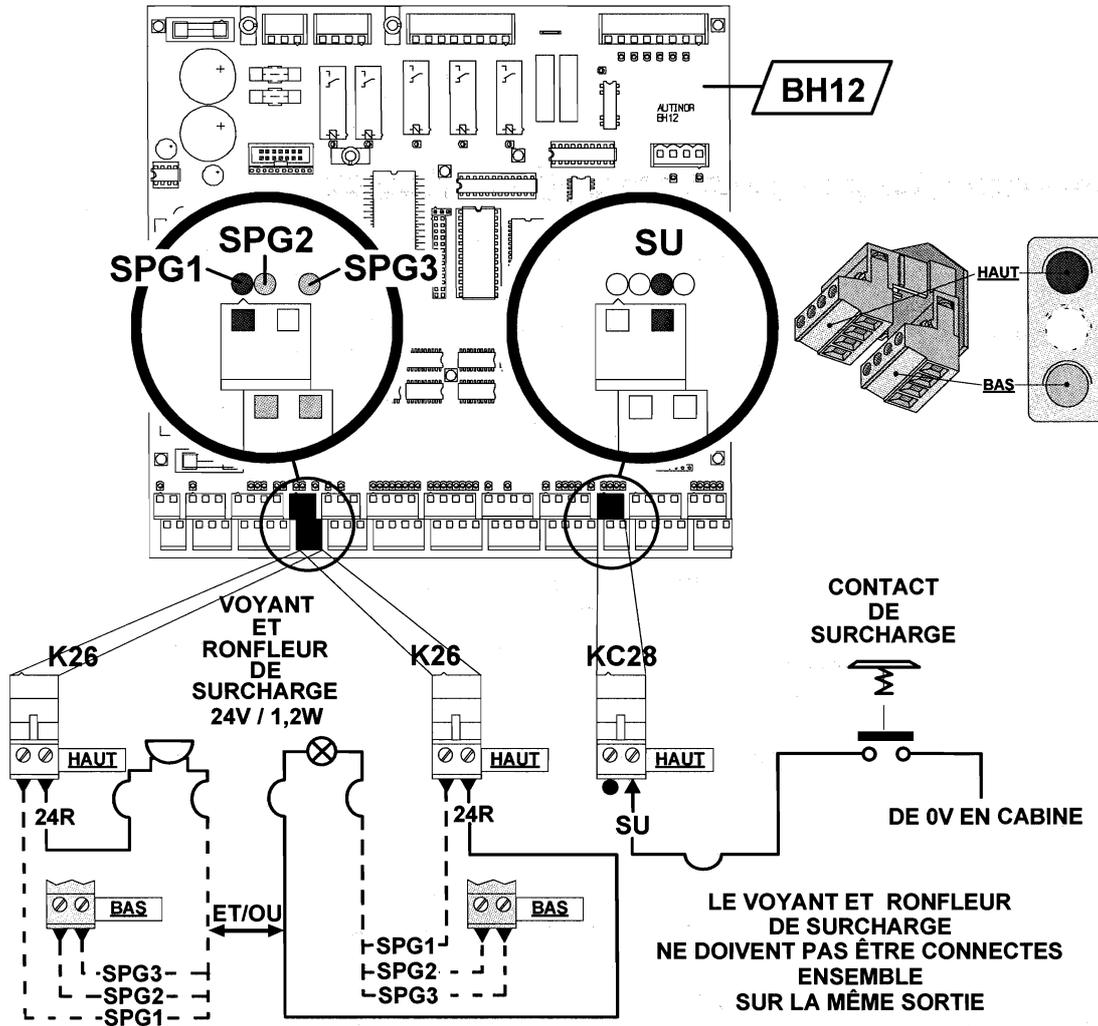


NS
Non Stop
Adr. 0E
Bat. 3

Connexion du contact de « Pleine charge »

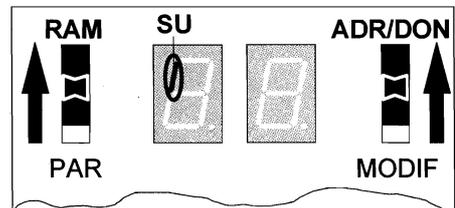


SURCHARGE DE LA CABINE (1/2)

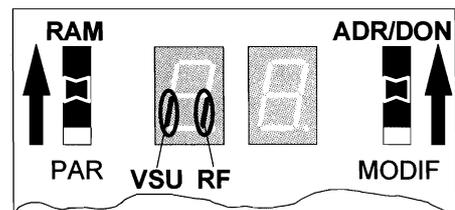


Connexion du contact, voyant et ronfleur de « Surcharge de la cabine »

SU
SURcharge
Adr. 0C
Bât. 7



VSU & RF
Voyant et RonFleur de SURcharge
Adr. 15
Bât. 3 & 2

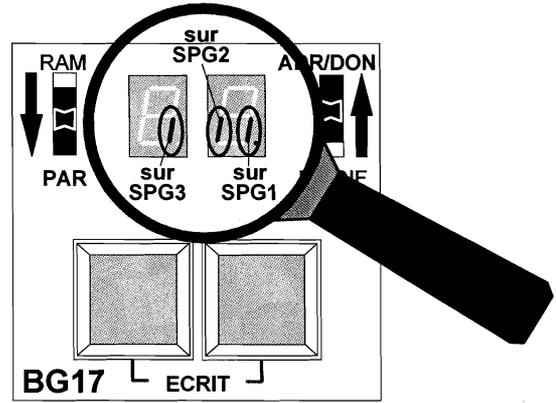


Visualisation du contact, voyant et ronfleur de « Surcharge de la cabine »

SURCHARGE DE LA CABINE (2/2)

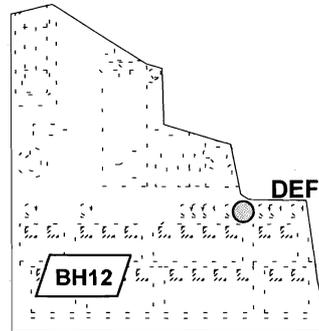
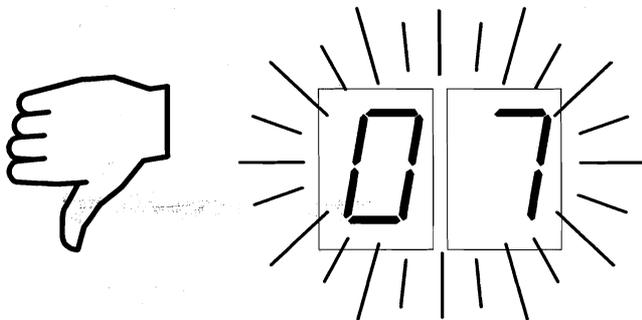
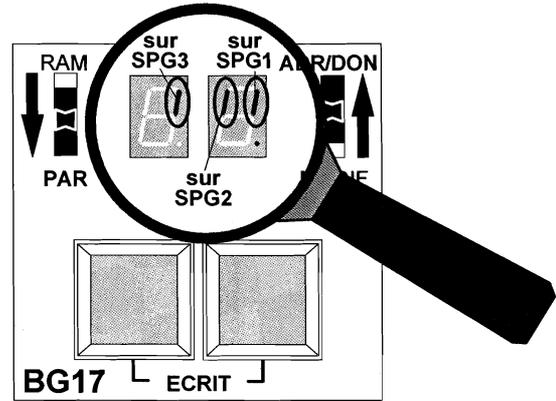
VSU
Voyant
de Surcharge
sur SPGW

Adr. 78
Bât. 0, 1, 2

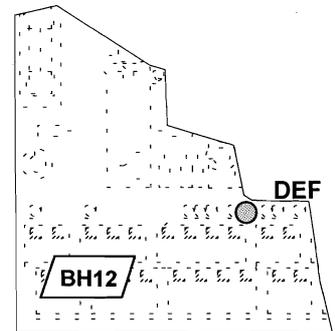
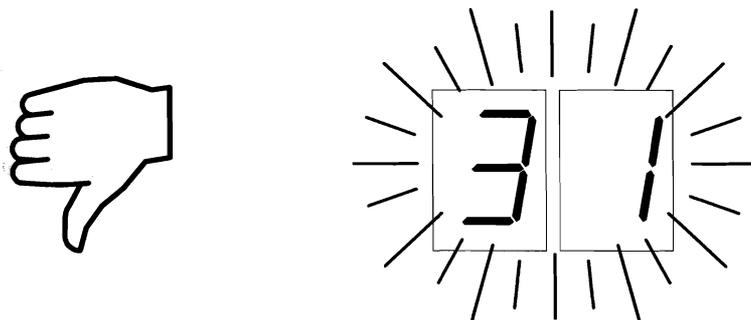


RF
RonFleur de
Surcharge
sur SPGW

Adr. 78
Bât. 4, 5, 6

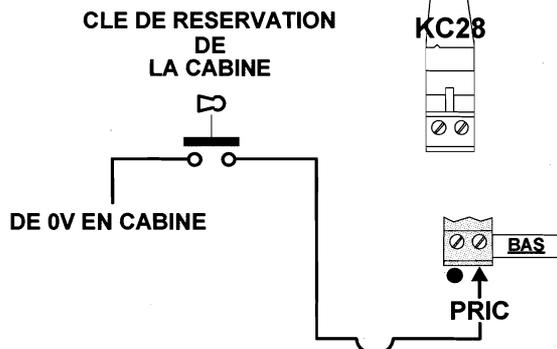
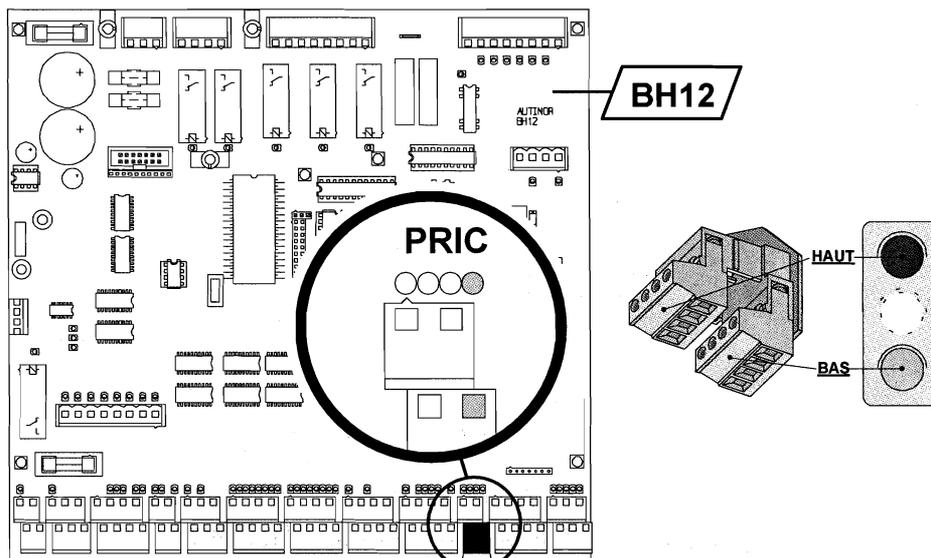


Conséquences d'une erreur de programmation des sorties SPG1, SPG2 et SPG3



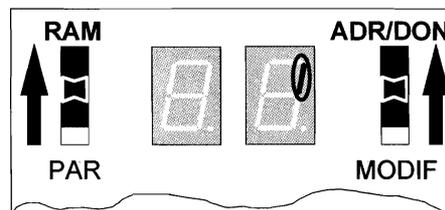
Conséquences de la surcharge de la cabine

RESERVATION DE LA CABINE « PRIORITE CABINE »

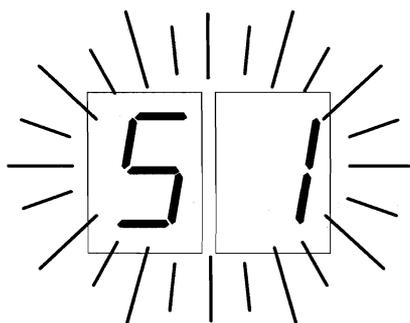


Connexion du contact de « Réservation de la cabine »

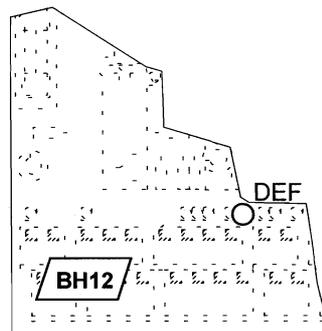
PRIC
PRiorité Cabine
 Adr. 0E
 Bât. 4



Visualisation de l'état du contact de « Réservation de la cabine »

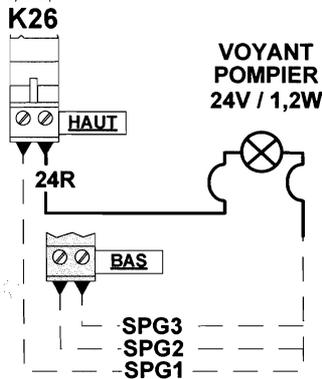
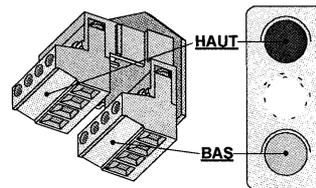
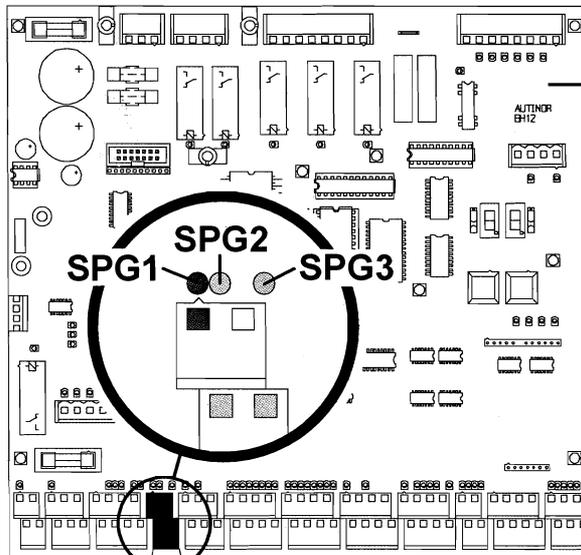
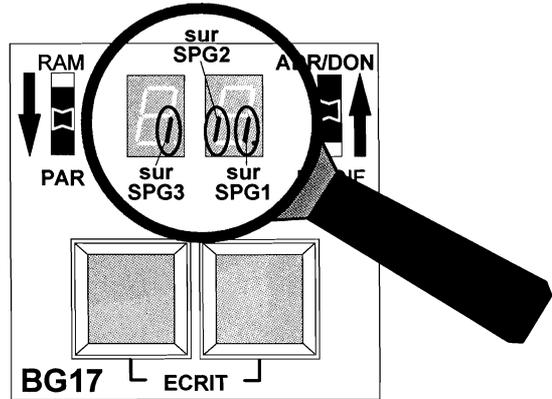


Conséquences de la réservation cabine

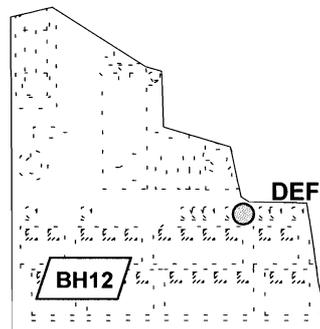
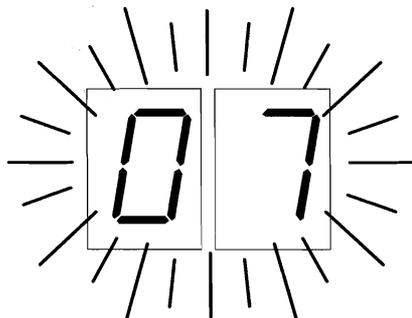


VOYANT POMPIER

VPMP
Voyant PoMPier
 sur SPGY
 Adr. 7A
 Bât. 0, 1, 2



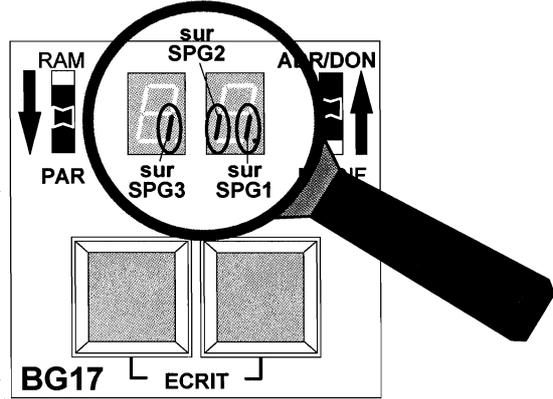
Connexion du voyant pompier



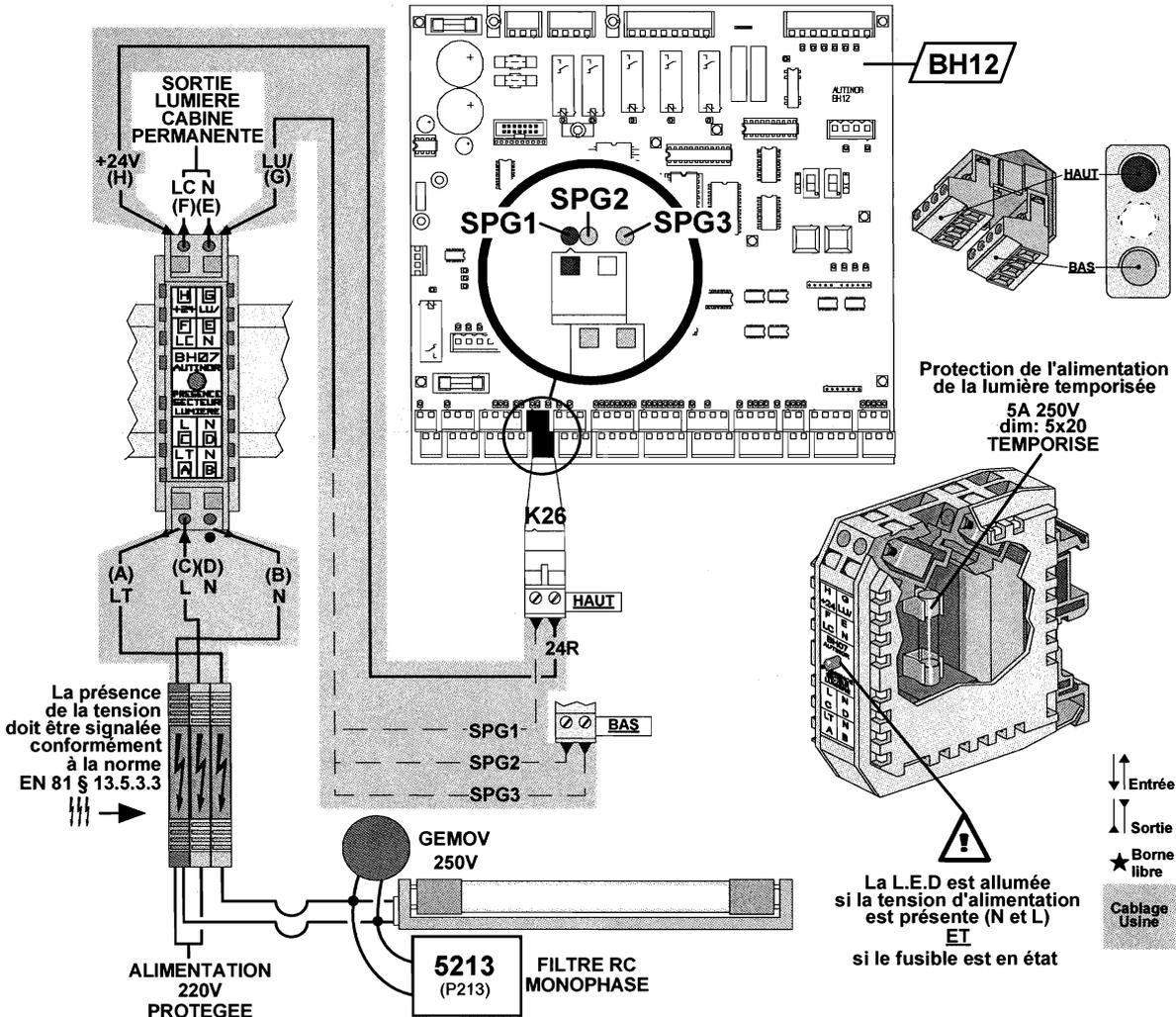
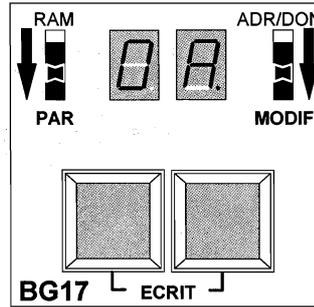
Conséquences d'une erreur de programmation des sorties SPG1, SPG2 et SPG3
 (plusieurs fonctions à la même sortie physique)

LUMIERE AUTOMATIQUE TEMPORISEE (BH07) (1/2)

LU
**Lumière
 automatique
 sur SPGZ**
 Adr. 7B
 Bât. 0, 1, 2



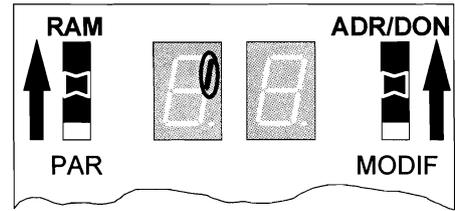
TPLU
**TemPorisation de
 LUmière
 automatique**
 Adr. 0C



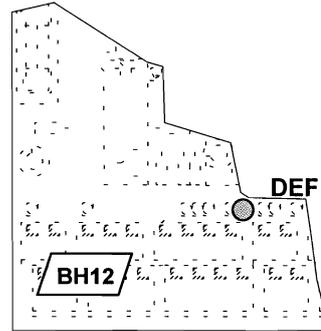
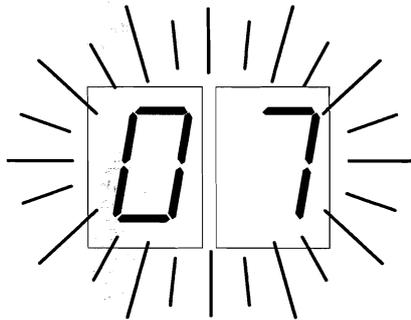
Connexion de la lumière automatique temporisée en cabine

LUMIERE AUTOMATIQUE TEMPORISEE (BH07) (2/2)

LU
**LUMière
automatique**
Adr. 13
Bât. 6



Visualisation de l'état de la lumière automatique



Conséquences d'une erreur de programmation des sorties SPG1, SPG2 et SPG3
(plusieurs fonctions à la même sortie physique)

CHAPITRE VII

PROCEDURE DE MISE EN SERVICE

PROCEDURE A SUIVRE POUR EFFECTUER LE RELEVÉ AUTOMATIQUE DES NIVEAUX (1/4)

AVANT DE COMMENCER :

**Ce relevé se fait en mode INSPECTION (INS)
et non en Manœuvre électrique de rappel (MAN).
Pour cela, raccorder le fil d'inspection venant du toit de cabine
sur INS puis ponter MAN et 0V.**

Ne pas positionner les aimants sur la bande mais les emmener avec soi, ainsi que ce manuel d'installation.

La procédure de relevé automatique des niveaux permet d'effectuer la mesure et l'écriture des niveaux dans l'équipement. A chaque niveau correspond une altitude.

Le niveau inférieur correspond à l'altitude **00 00**.

PROCEDURE A SUIVRE :

- 1) Enclencher l'interrupteur d'inspection **INS**.
- 2) Couper puis remettre l'alimentation de l'équipement Alpha Mlift Vector.
- 3) Ecrire **80** à l'adresse **E0** sur l'outil de paramétrage / diagnostique coté manœuvre, petit interrupteur de gauche en bas sur **PAR**. Adapter éventuellement une vitesse d'inspection plus lente en ajustant le paramètre **V1** (Ad 003) sur le module de paramétrage / diagnostique de la carte **VEC01** afin de faciliter le positionnement à niveau de la cabine.
- 4) Monter sur le toit de cabine et descendre en inspection jusqu'au niveau le plus bas **Pile à niveau !**
- 5) Enclencher le "**STOP**" sur le toit de cabine.
- 6) Appuyer simultanément sur **GM** et **GD** durant **5 secondes**.
Il est toujours possible de corriger l'enregistrement tant que l'on ne s'est pas déplacé de plus de 20 centimètres au dessus de la dernière altitude enregistrée.
- 7) Positionner l'aimant ED au dessus du capteur O03-1 à la distance (**D**) correspondant à la distance de ralentissement conseillée lue sur le graphique (voir page suivante) ; dans le cas d'un capteur O03-2 positionner l'aimant EM à la même distance de ralentissement (**D**) que celle conseillée pour le ED.

Vn : Vitesse Nominale de l'appareil en mètres par seconde.

D : Distance de ralentissement en mètre.

Exemple : Si la vitesse de votre appareil est de **1,60 m/s**, le graphique page 3 vous conseille de prendre une distance de ralentissement (**D**) comprise entre **2 m 00** et **3 m 00** soit dans notre exemple : **2,50 m**.

PROCEDURE A SUIVRE POUR EFFECTUER LE RELEVÉ AUTOMATIQUE DES NIVEAUX (2/4)

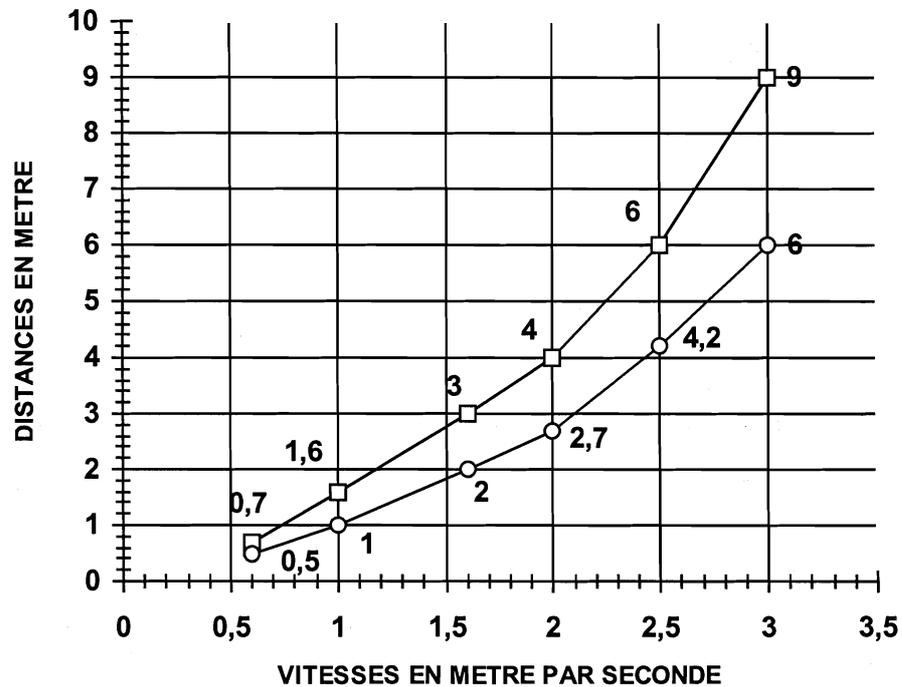


Figure 1 Valeurs de la distance de ralentissement D en fonction de la Vitesse nominale

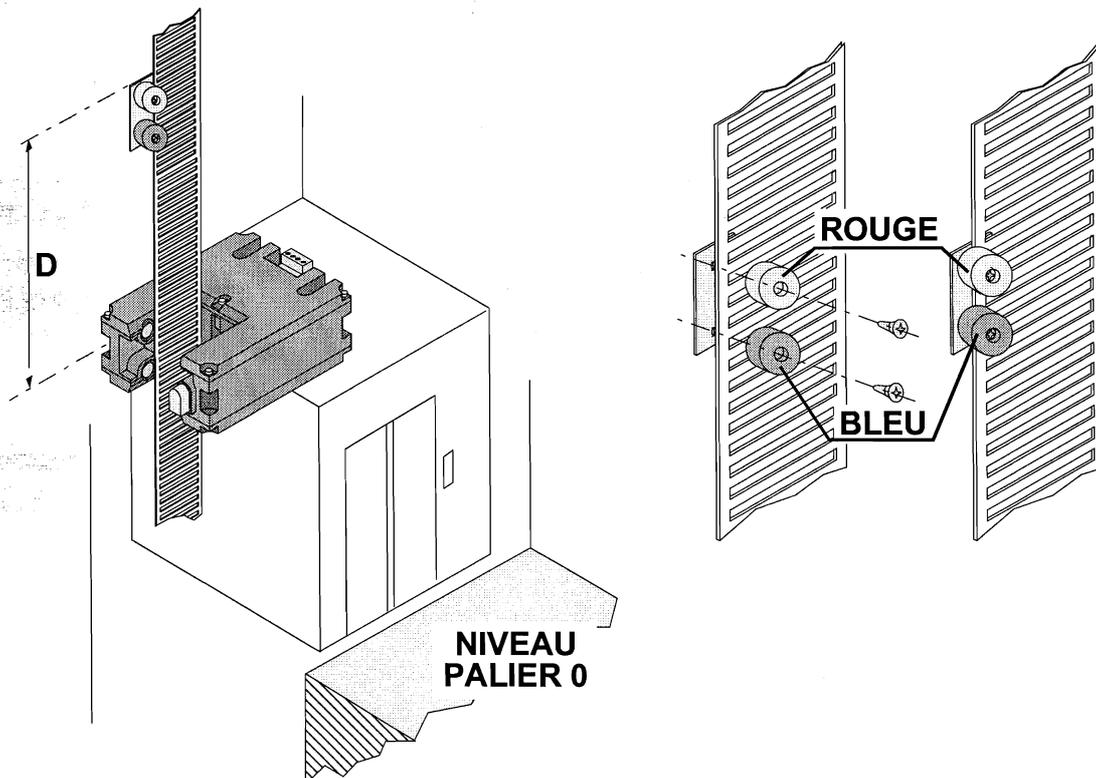


Figure 2 Positionnement de l'aimant "ED"

PROCEDURE A SUIVRE POUR EFFECTUER LE RELEVÉ AUTOMATIQUE DES NIVEAUX (3/4)

- 8) Enlever le “ **STOP** ” sur le toit de cabine et monter en Inspection jusqu'au niveau **1 Pile à niveau !**
- 9) Enclencher le “ **STOP** ” sur le toit de cabine.
- 10) Appuyer simultanément sur **GM** et **GD** durant **5 secondes**.
Le logiciel mémorise l'altitude correspondant au niveau **1**.
- 11) Répéter les opérations **7) à 9)** jusqu'au niveau le plus haut.
- 12) Descendre jusqu'au niveau le plus bas.
Le fait de rencontrer les aimants “ **ED** ” en descendant chargera automatiquement la distance de ralentissement utilisée pour tous les niveaux en montée comme en descente. De plus, la valeur **80** programmée à l'adresse **E0** passera à **00** afin de quitter la procédure de relevé automatique des niveaux.
- 13) Déplacer l'appareil vers la machinerie en Inspection, quitter le toit de cabine en laissant le commutateur sur inspection.
- 14) Couper puis remettre l'alimentation de l'équipement Alpha Mlift Vector.

**Si le code de défaut 61 apparaît sur l'outil de paramétrage / diagnostic,
c'est qu'une erreur a été commise lors du relevé des niveaux
et donc qu'il faut recommencer toute la procédure...**

- 15) Si le code de défaut **61** n'apparaît pas, **couper** la chaîne des sécurités.
Recopier chaque altitude lue aux adresses **80** à **97** dans le tableau page 5 afin de permettre, plus tard, une vérification de la précision d'arrêt de l'appareil (**tableau 1**) ainsi que la distance de ralentissement lue aux adresses **d0** et **d1** (**tableau 2**).
- 16) Mettre en position **Normal** l'interrupteur d'inspection situé sur le toit de cabine.
- 17) Revenir en machinerie.
- 18) Lire le chapitre “ **Ce qu'il faut savoir avant de partir en Grande Vitesse (G.V.)** ” avant de rétablir la chaîne des sécurités afin de surveiller que l'appareil effectue son recalage correctement.

PROCEDURE A SUIVRE POUR EFFECTUER LE RELEVÉ AUTOMATIQUE DES NIVEAUX (4/4)

Tableau 1 Relevé des altitudes

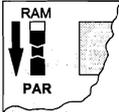
	ADRESSES POUR LES 12 NIVEAUX		ALTITUDES DES NIVEAUX	
	Niveau 0 :	81	80	
Niveau 1 :	83	82		
Niveau 2 :	85	84		
Niveau 3 :	87	86		
Niveau 4 :	89	88		
Niveau 5 :	8b	8A		
Niveau 6 :	8d	8C		
Niveau 7 :	8F	8E		
Niveau 8 :	91	90		
Niveau 9 :	93	92		
Niveau 10 :	95	94		
Niveau 11 :	97	96		

Tableau 2 Relevé de la distance de ralentissement

DISTANCE DE RALENTISSEMENT EN MILLIMETRES		
Adresses	d0	d1
	milliers, centaines	dizaines, unités

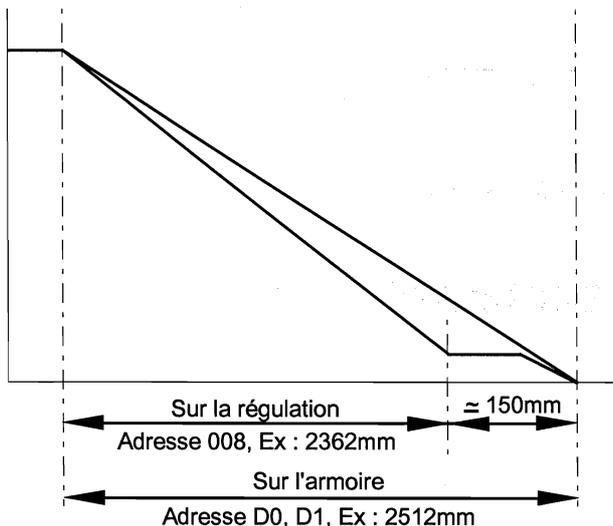
**VERIFIER QUE LA DISTANCE DE RALENTISSEMENT " D " CORRESPOND A LA
DISTANCE A LAQUELLE VOUS AVEZ POSITIONNE LES AIMANTS.**

CE QU'IL FAUT SAVOIR AVANT DE PARTIR EN GV (1/3)

1) Programmation de la distance de ralentissement sur la régulation.

a) Ralentissement avec vitesse de nivelage V0.

Exemple : vous avez positionné votre aimant à **2,5 m**, pendant la phase du relevé automatique des niveaux et l'armoire vous indique en **D0** et **D1** : **2512**.



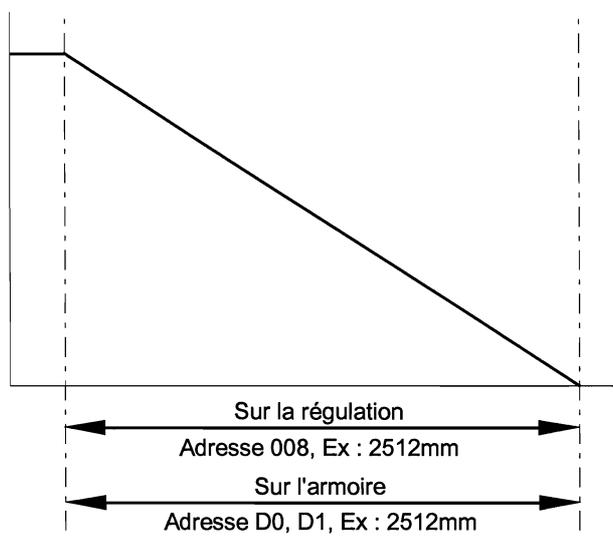
Programmez sur la régulation, à l'adresse **008**, la distance **D0 D1** diminuée d'environ **150 mm**.

Ces **150 mm** représentent la distance parcourue en **V0** et l'**arrondi final** réglé en **D2 D3** dans la manœuvre.

b) Ralentissement en approche directe

A l'adresse **00E**, le bâtonnet **5** doit être allumé.

Exemple : vous avez positionné votre aimant à **2,5 m**, pendant la phase du relevé automatique des niveaux et l'armoire vous indique en **D0 D1** : **2512**.



Programmez sur la régulation, à l'adresse **008**, la même valeur.

CE QU'IL FAUT SAVOIR AVANT DE PARTIR EN GV (2/3)

2) Programmation de la protection thermique du moteur.

Reportez sur la régulation, à l'adresse **00D**, la valeur du courant nominal inscrite sur la plaque d'identification du moteur.

3) Détail de l'adresse 00E (Option Hardware)

Bâtonnet 0 : Intégrateur.

Bâtonnet 3 : MLI.

Bâtonnet 5 : Approche direct.

Bâtonnet 6 : Défaut température 65°.

Bâtonnet 7 : Mlift 220V.

CE QU'IL FAUT SAVOIR AVANT DE PARTIR EN GV (3/3)

CONCERNANT LA MANŒUVRE :

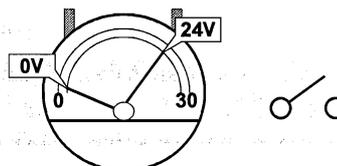
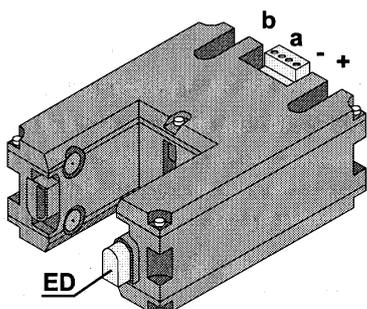
Il faut savoir à l'avance dans quel sens la cabine va partir après une remise sous tension !!!

Lorsqu'on utilise la bande et le capteur O03, l'aimant que l'on a placé en bas pendant le relevé automatique des niveaux joue le rôle de l'écran codé et du contact "ED" bien connu quand on travaille avec les écrans plastique.

Cet aimant agit sur le bistable "ED" monté dans le capteur O03.

- **Quand le contact est ouvert**, cela signifie que **la cabine est en dessous de l'aimant**. Après coupure de courant, la manœuvre Alpha Mlift Vector envoie donc la cabine en montée pour croiser l'aimant qui recalera le sélecteur.

La cabine s'arrêtera au prochain niveau où elle peut ralentir avant de rejoindre le niveau principal. On peut vérifier que le contact "ED" est ouvert en mesurant, en continu, la tension entre les bornes "-" et "b" directement sur le capteur O03. La tension mesurée doit être environ **zéro Volt** ou **24 Volts** (selon que le faisceau B est obturé ou non).

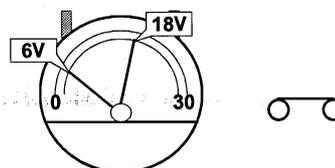
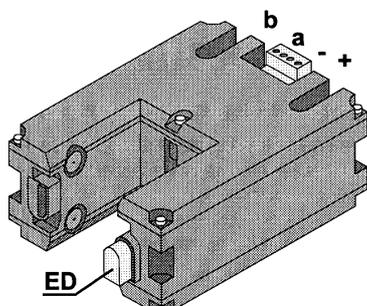


Le contact ED est ouvert quand la tension mesurée entre le "-" et le "b", en continu, est égale à 0 ou 24 volts.

- **Quand le contact est fermé**, cela signifie que **la cabine est au dessus de l'aimant**. Après coupure de courant, la manœuvre Alpha Mlift Vector envoie donc la cabine en descente afin de croiser l'aimant qui recalera le sélecteur.

La cabine s'arrêtera au niveau le plus bas avant de rejoindre le niveau principal.

On peut vérifier que le contact "ED" est fermé en mesurant, en continu, la tension entre les bornes "-" et "b" directement sur le capteur O03. La tension mesurée doit être environ **6 Volts** ou **18 Volts** (selon que le faisceau B est obturé ou non).



Le contact ED est fermé quand la tension mesurée entre le "-" et le "b", en continu, est égale à 6 ou 18 volts.

Si toutes les valeurs semblent cohérentes, vous pouvez effectuer vos premiers essais en GV en rétablissant la chaîne des sécurités.

REGLAGE DES PARAMETRES EN GRANDE VITESSE (1/3)

I. Réglage de la vitesse synchrone

Actuellement la vitesse **V2** et la vitesse synchrone **Vsy** ont une valeur identique.

- 1) Sélectionnez l'adresse **114** sur le module de paramétrage/diagnostic de la Vectorielle.
- 2) Faites un déplacement en grande vitesse, lisez la valeur affichée, et reportez la au paramètre **Vsy**, à l'adresse **006**.

II. Réglage automatique de la précision d'arrêt en montée

Cette procédure ne peut être utilisée que dans le cas où le ralentissement s'effectue en phase de nivelage **V0**.

- 1) Placer l'ascenseur au niveau le plus bas.
- 2) Ecrire **40** à l'adresse **E0** sur l'outil de paramétrage / diagnostique coté manœuvre, petit interrupteur de gauche en bas sur **PAR**.

Attention : Après avoir rebasculé l'interrupteur vers le haut, **E0** apparaîtra suivi de la valeur **42**.

- 3) Faire un mouvement normal en Montée à mi-course.
Quand l'appareil se sera immobilisé, la valeur **42** inscrite à l'adresse **E0** passera à **00** pour quitter la procédure de réglage automatique.

**Attention, à ce moment, la cabine n'est peut être pas pile à niveau !
C'est normal... c'est au prochain déplacement que la cabine s'arrêtera à niveau.**

III. Réglage automatique de la précision d'arrêt en descente

Cette procédure ne peut être utilisée que dans le cas où le ralentissement s'effectue en phase de nivelage **V0**.

- 1) Placer l'ascenseur au niveau le plus haut.
- 2) Ecrire **20** à l'adresse **E0** sur l'outil de paramétrage / diagnostique coté manœuvre, petit interrupteur de gauche en bas sur **PAR**.

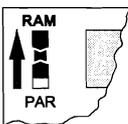
Attention : Après avoir rebasculé l'interrupteur vers le haut, **E0** apparaîtra suivi de **21**.

- 3) Faire un mouvement normal en descente à mi-course.
Quand l'appareil se sera immobilisé, la valeur **21** inscrite à l'adresse **E0** passera à **00** afin de quitter la procédure de réglage automatique.

**Attention, à ce moment, la cabine n'est peut être pas pile à niveau !
C'est normal... c'est au prochain déplacement que la cabine s'arrêtera à niveau.**

Pour connaître la précision d'arrêt à chaque niveau, il suffit d'aller voir le compteur d'altitude en **23** et **22**, petit interrupteur de gauche vers le haut.

La valeur est exprimée en cran et en hexadécimal. **1 cran = 2 millimètres**.

	<p>Compteur d'altitude aux adresses 23 et 22</p>
Ad 23 = 00	Ad 22 = 03

Exemple :

En envoyant l'appareil tout en bas, si on lit **00** en **23** et **03** en **22** soit **0003**, cela signifie que la cabine s'est arrêtée **3** crans de comptage (environ **6 mm**) avant le but.

REGLAGE DES PARAMETRES EN GRANDE VITESSE (2/3)

IV. Réglage de la précision d'arrêt en approche directe

A l'adresse **00E**, le bâtonnet **5** doit être allumé.

- 1) Sélectionnez l'adresse **22** en **RAM** sur l'armoire et envoyez l'appareil tout en bas. Il se peut que le capteur d'altitude indique une valeur positive, exemple : 09, soit $9 \times 2 = 18$ mm, la cabine est donc arrêtée avant le niveau.

Ajoutez ces **18 mm** à la valeur déjà programmée sur la régulation, à l'adresse **008 (DV2)**.

Si l'appareil s'arrête après le niveau retirez ces **18 mm** de la valeur déjà programmée sur la régulation, à l'adresse **008 (DV2)**.

V. Réglage automatique de la zone d'hystérésis

A faire impérativement si le niveau le plus bas est différent du niveau principal.

- 1) Positionner l'appareil au dessus des aimants **ED**.
- 2) Ecrire **10** à l'adresse **E0** sur l'outil de paramétrage/diagnostique coté manœuvre, petit interrupteur de gauche en bas sur **PAR**.
- 3) Faire deux mouvements normaux pour croiser les aimants **ED** dans un sens, puis dans l'autre.

VI. Positionnement des aimants EM au niveau le plus haut

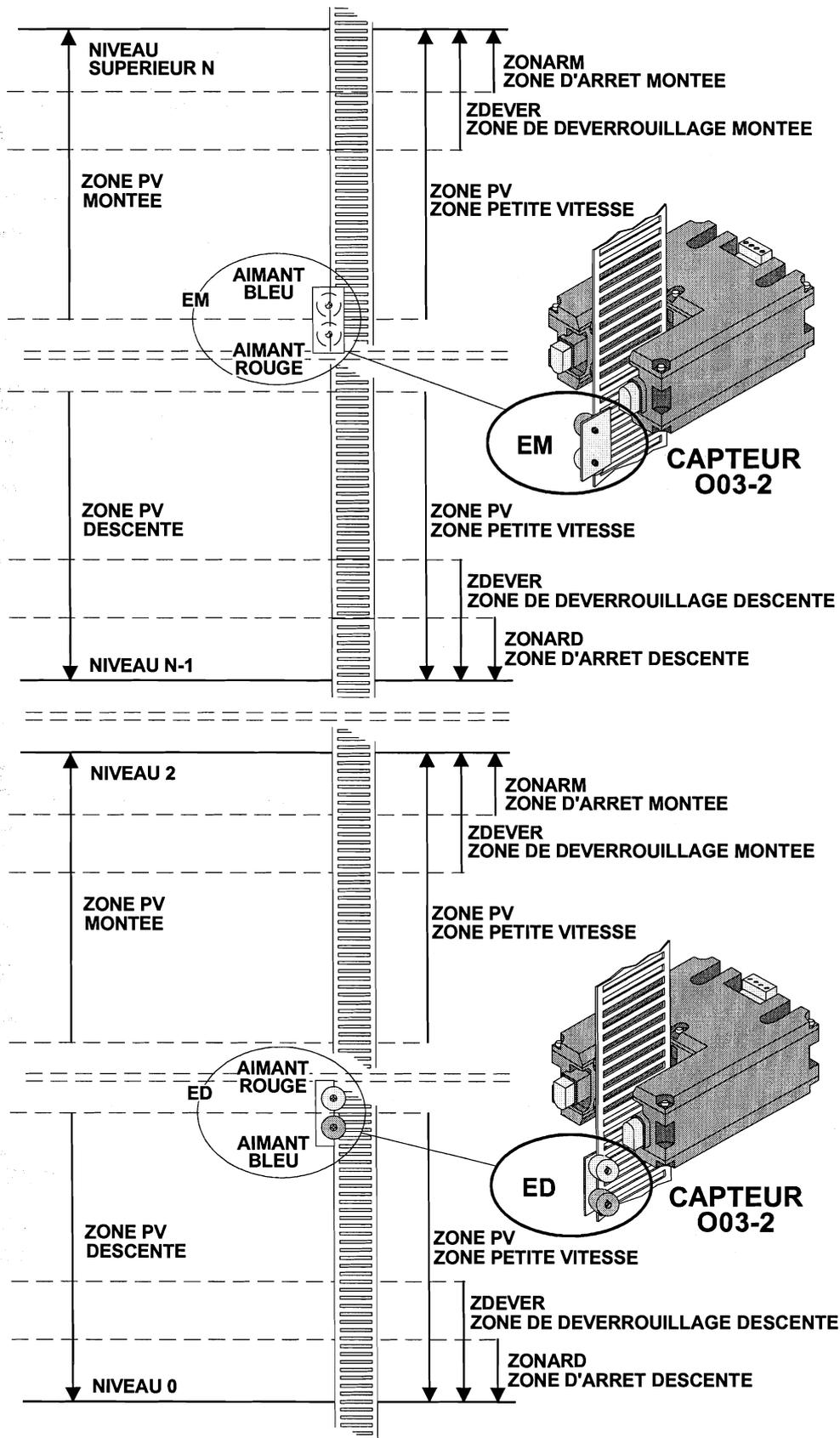
Vous pouvez positionner des aimants de calage **EM** au point de ralentissement du niveau haut, cette possibilité peut être intéressante lorsque l'appareil ne croise pas fréquemment les aimants du bas.

Pour réaliser cette opération il est nécessaire de disposer des éléments ci dessous :

- Un capteur **O03-2**.
- Une carte **BH05**, interface pour capteur **O03**.
- Une **paire d'aimant** à positionner comme indiqué page 11.

- 1) En fonctionnement normal, lorsque l'appareil s'arrête précisément au niveau souhaité, envoyez l'ascenseur au niveau le plus haut et positionnez les aimants **EM** pour obtenir la distance de ralentissement désirée (la distance de positionnement des aimants **EM** est pratiquement **semblable** à celle des aimants **ED**).
- 2) Si par la suite, en revenant au niveau le plus haut, l'ascenseur ne s'arrête pas à niveau, déplacez les aimants **EM** de la valeur correspondant au décalage.

POSITIONNEMENT DES AIMANTS EM SUR LA BANDE DE COMPTAGE (CAPTEUR O03-2) (3/3)



PARAMETRES A AJUSTER SUR LE SITE ET TABLE DE CONVERSION

Rappel des paramètres à affiner sur le site.

- **Temporisation de porte 1** : A l'adresse **41** pour la porte 1 (De 2 à 255 secondes).
- **Temporisation de réouverture** : A l'adresse **42** pour la porte 1 (De 1 à 255 secondes).

La Programmation de ces paramètres s'effectue en secondes et en hexadécimale, vous pouvez vous aider pour la conversion de la table ci dessous.

Table de conversion Hexadécimal \Leftrightarrow Décimal.

		Chiffre de poids faible (chiffre de droite)															
		0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
Chiffre de poids fort (chiffre de gauche)	0	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
	1	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31
	2	32	33	34	35	36	37	38	39	40	41	42	43	44	45	46	47
	3	48	49	50	51	52	53	54	55	56	57	58	59	60	61	62	63
	4	64	65	66	67	68	69	70	71	72	73	74	75	76	77	78	79
	5	80	81	82	83	84	85	86	87	88	89	90	91	92	93	94	95
	6	96	97	98	99	100	101	102	103	104	105	106	107	108	109	110	111
	7	112	113	114	115	116	117	118	119	120	121	122	123	124	125	126	127
	8	128	129	130	131	132	133	134	135	136	137	138	139	140	141	142	143
	9	144	145	146	147	148	149	150	151	152	153	154	155	156	157	158	159
	A	160	161	162	163	164	165	166	167	168	169	170	171	172	173	174	175
	B	176	177	178	179	180	181	182	183	184	185	186	187	188	189	190	191
	C	192	193	194	195	196	197	198	199	200	201	202	203	204	205	206	207
	D	208	209	210	211	212	213	214	215	216	217	218	219	220	221	222	223
	E	224	225	226	227	228	229	230	231	232	233	234	235	236	237	238	239
	F	240	241	242	243	244	245	246	247	248	249	250	251	252	253	254	255

Utilisation de la table :

Pour convertir un octet (2 chiffres) hexadécimal en décimal, repérez le chiffre hexadécimal de poids fort (le chiffre de gauche) dans la colonne de gauche de la table. Suivez la rangée correspondante vers la droite jusqu'à l'intersection avec la colonne à la partie supérieure de laquelle se trouve le chiffre hexadécimal de poids faible (le chiffre de droite). La valeur à l'intersection est l'équivalent décimal du nombre hexadécimal cherché.

Par exemple, pour convertir le nombre hexadécimal **A4** en décimal, trouvez l'intersection de la rangée qui contient **A** en première colonne, avec la colonne qui contient **4** en partie supérieure. L'équivalent décimal de **A4** est la valeur à l'intersection, c'est-à-dire **164**.

Pour convertir un nombre décimal en hexadécimal, cherchez le nombre décimal dans la table. Le nombre hexadécimal correspondant est le nombre composé, de gauche à droite, du chiffre hexadécimal figurant dans la première colonne de la rangée dans laquelle vous avez trouvé le nombre décimal, et du chiffre hexadécimal qui figure à la ligne supérieure de la colonne dans laquelle vous avez trouvé le nombre décimal.

Par exemple, pour trouver l'équivalent hexadécimal de **206**, cherchez cette valeur dans la table ; son équivalent hexadécimal est **CE**.

Table d'addition hexadécimales

Résultat en Hexadécimal

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
0	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
1	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F	10
2	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F	10	11
3	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F	10	11	12
4	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F	10	11	12	13
5	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F	10	11	12	13	14
6	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F	10	11	12	13	14	15
7	7	8	9	A	B	C	D	E	F	10	11	12	13	14	15	16
8	8	9	A	B	C	D	E	F	10	11	12	13	14	15	16	17
9	9	A	B	C	D	E	F	10	11	12	13	14	15	16	17	18
A	A	B	C	D	E	F	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
B	B	C	D	E	F	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	1A
C	C	D	E	F	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	1A	1B
D	D	E	F	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	1A	1B	1C
E	E	F	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	1A	1B	1C	1D
F	F	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	1A	1B	1C	1D	1E

Résultat en décimal

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
0	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
1	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16
2	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
3	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
4	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
5	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
6	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21
7	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22
8	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23
9	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24
A	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25
B	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26
C	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27
D	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28
E	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29
F	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30

Utilisation de la table :

Pour additionner 2 chiffres hexadécimaux, repérez l'un des chiffres dans la colonne de gauche de la table. Suivez la rangée correspondante vers la droite jusqu'à l'intersection avec la colonne à la partie supérieure de laquelle se trouve le second chiffre. La valeur à l'intersection est la somme cherchée.

Par exemple, pour additionner les nombres hexadécimaux **A** et **4** trouvez l'intersection de la rangée qui contient **A** en première colonne, avec la colonne qui contient **4** en partie supérieure. La somme de **A** et **4** est la valeur à l'intersection, c'est-à-dire **E**.

Si vous devez additionner des nombres hexadécimaux à 2 chiffres, procédez chiffre par chiffre de la droite vers la gauche, et n'oubliez pas la retenue équivalente. Par exemple, pour additionner les nombres hexadécimaux **1A** et **B2**, ajoutez **A** à **C** (résultat **16** hexadécimal), qui donne donc une retenue égale à **1**, puis ajoutez **1** et **B** (résultat égal à **C**), auquel vous ajouterez la retenue **1** pour obtenir le résultat final **D6**.

La table supérieure fournit le résultat en hexadécimal, la table inférieure le fournit en décimal.

Tables de multiplication hexadécimales**Résultat en Hexadécimal**

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
1	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
2	0	2	4	6	8	A	C	E	10	12	14	16	18	1A	1C	1E
3	0	3	6	9	C	F	12	15	18	1B	1E	21	24	27	2A	2D
4	0	4	8	C	10	14	18	1C	20	24	28	2C	30	34	38	3C
5	0	5	A	F	14	19	1E	23	28	2D	32	37	3C	41	46	4B
6	0	6	C	12	18	1E	24	2A	30	36	3C	42	48	4E	54	5A
7	0	7	E	15	1C	23	2A	31	38	3F	46	4D	54	5B	62	69
8	0	8	10	18	20	28	30	38	40	48	50	58	60	68	70	78
9	0	9	12	1B	24	2D	36	3F	48	51	5A	63	6C	75	7E	87
A	0	A	14	1E	28	32	3C	46	50	5A	64	6E	78	82	8C	96
B	0	B	16	21	2C	37	42	4D	58	63	6E	79	84	8F	9A	A5
C	0	C	18	24	30	3C	48	54	60	6C	78	84	90	9C	A8	B4
D	0	D	1A	27	34	41	4E	5B	68	75	82	8F	9C	A9	B6	C3
E	0	E	1C	2A	38	46	54	62	70	7E	8C	9A	A8	B6	C4	D2
F	0	F	1E	2D	3C	4B	5A	69	78	87	96	A5	B4	C3	D2	E1

Résultat en Décimal

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
1	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
2	0	2	4	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30
3	0	3	6	9	12	15	18	21	24	27	30	33	36	39	42	45
4	0	4	8	12	16	20	24	28	32	36	40	44	48	52	56	60
5	0	5	10	15	20	25	30	35	40	45	50	55	60	65	70	75
6	0	6	12	18	24	30	36	42	48	54	60	66	72	78	84	90
7	0	7	14	21	28	35	42	49	56	63	70	77	84	91	98	105
8	0	8	16	24	32	40	48	56	64	72	80	88	96	104	112	120
9	0	9	18	27	36	45	54	63	72	81	90	99	108	117	126	135
A	0	10	20	30	40	50	60	70	80	90	100	110	120	130	140	150
B	0	11	22	33	44	55	66	77	88	99	110	121	132	143	154	165
C	0	12	24	36	48	60	72	84	96	108	120	132	144	156	168	180
D	0	13	26	39	52	65	78	91	104	117	130	143	156	169	182	195
E	0	14	28	42	56	70	84	98	112	126	140	154	168	182	196	210
F	0	15	30	45	60	75	90	105	120	135	150	165	180	195	210	225

Utilisation de la table :

Pour multiplier 2 chiffres hexadécimaux, repérez l'un des chiffres dans la colonne de gauche de la table. Suivez la rangée correspondante vers la droite jusqu'à l'intersection avec la colonne à la partie supérieure de laquelle se trouve le second chiffre. La valeur à l'intersection est le produit cherché.

La table supérieure fournit le résultat en hexadécimal, la table inférieure le fournit en décimal.

Par exemple, le produit des nombres hexadécimaux **A** et **6** est **3C** en hexadécimal et **60** en décimal.

Table de conversion pour affichage en bâtonnets

<i>Hexadécimal</i>		<i>Décimal</i>		<i>Hexadécimal</i>		<i>Décimal</i>
0		0		0		0
10		16		1		1
20		32		2		2
30		48		3		3
40		64		4		4
50		80		5		5
60		96		6		6
70		112		7		7
80		128	+	8		8
90		144		9		9
A0		160		A		10
B0		176		B		11
C0		192		C		12
D0		208		D		13
E0		224		E		14
F0		240		F		15

Pour obtenir la valeur **décimale** équivalente à une configuration de bâtonnets, relevez dans la table la valeur équivalant aux bâtonnets supérieurs et ajoutez-y la valeur équivalant aux bâtonnets inférieurs. Par exemple :

$$\begin{array}{r}
 \begin{array}{c} \boxed{A} \boxed{A} \\ \boxed{0} \boxed{0} \end{array} = \begin{array}{c} \boxed{1} \boxed{1} \\ \boxed{7} \boxed{6} \end{array} + \begin{array}{c} \boxed{6} \boxed{0} \\ \boxed{0} \boxed{0} \end{array} \\
 = 176 + 6 = 182
 \end{array}$$



AUTINOR

Liste des

- **PARAMETRES**
- **ENTREES**
- **SORTIES**
- **CODES DE DEFAUTS**

DE LA V. F

PROG. VECTORIELLE

AVERTISSEMENT

Ce document est réputé exact à la date de parution. Il est lié à la version du logiciel indiquée en page de couverture, toutefois cette version peut évoluer sans influencer le contenu de la présente documentation qui pourra être modifié sans préavis.

Les informations qu'il contient ont été scrupuleusement contrôlées. Cependant **AUTINOR** décline toute responsabilité en cas d'erreur ou d'omission.

Si vous constatez une inexactitude ou une imprécision, si vous avez des suggestions, vous pouvez communiquer vos remarques par écrit (courrier, télécopie ou Email) à :

Société **AUTINOR** - Service Documentation
Z.A. Les Marlières
59710 AVELIN
 [33] 03-20-62-56-00
 [33] 03-20-62-56-41
 autinor@autinor.com

Cette documentation est la propriété de la société **AUTINOR** auprès de laquelle elle peut être achetée (à l'adresse ci-dessus). Elle peut néanmoins être librement reproduite pour communiquer les informations qu'elle contient à toute personne dont la fonction le justifie.

Seule sa reproduction intégrale, sans addition ni suppression est autorisée.

En cas de citations devront, au moins, être mentionnés:

- le nom de la société **AUTINOR**,
- la version du logiciel auquel elle correspond,
- le numéro et la date de l'édition originale.

TABLE DES MATIERES

EXPLICATION DES PARAMETRES (1/7)	23
EXPLICATION DES ENTREES (1/2).....	30
EXPLICATION DES SORTIES	32
EXPLICATION DES VARIABLES (1/2).....	33
LISTE DES PARAMETRES ET ARCHIVAGE.....	35
LISTE DES ENTREES / SORTIES	37
LISTE DES CODES DE DEFAUTS.....	38

EXPLICATION DES PARAMETRES (1/7)

- Adresse **000** : **V0**, Vitesse traînante V0.

A cette adresse, on programme la vitesse traînante qui peut également être utilisée en cas d'isonivelage.

Unité :	mètre par seconde (m/s)		
Mini :	0,005 m/s	Maxi :	0,2 m/s
Valeur usine :	1/10 de V2		

- Adresse **001** : **ISO**, Vitesse d'isonivelage.

A cette adresse, on programme la vitesse de remise à niveau en cas de décalage.

Unité :	mètre par seconde (m/s)		
Mini :	0,000 m/s	Maxi :	< V0
Valeur usine :	0,020 m/s		

- Adresse **002** : **INS**, Vitesse d'inspection.

A cette adresse, on programme la vitesse d'inspection qui peut être utilisée en vitesse intermédiaire si V1 n'est pas utilisé.

Cette vitesse est prise en compte lorsque l'entrée inspection (INS/ en K30) et activée (Led VINS allumée).

Unité :	mètre par seconde (m/s)		
Mini :	0,20 m/s	Maxi :	0,60 m/s
Valeur usine :	0,50 m/s		

- Adresse **003** : **V1**, Vitesse intermédiaire V1.

A cette adresse, on programme la vitesse intermédiaire V1.

Unité :	mètre par seconde (m/s)		
Mini :	0,61 m/s	Maxi :	< V2
Valeur usine :	0,61 m/s		

EXPLICATION DES PARAMETRES (2/7)

- Adresse **004** : **V2**, Grande Vitesse V2.

A cette adresse, on programme la grande vitesse.

Unité :	mètre par seconde (m/s)		
Mini :	> V1	Maxi :	04,00 m/s
Valeur usine :	Spécificité client		

- Adresse **006** : **VSy**, Vitesse synchrone.

A cette adresse, on programme la vitesse de déplacement de la cabine lorsque le moteur tourne à sa vitesse de synchronisme.

- 1500 tr/min pour un moteur 4 pôles
- 1000 tr/min pour un moteur 6 pôles

Unité :	mètre par seconde (m/s)		
Mini :	0,000 m/s	Maxi :	9,999 m/s
Valeur usine :	Spécificité client		

Formule :

Calcul de la vitesse synchrone pour un moteur 1500 tr/min :
$$VSy = \frac{1500}{60} \times \pi d$$

Rapport de Reduction × Mouflage

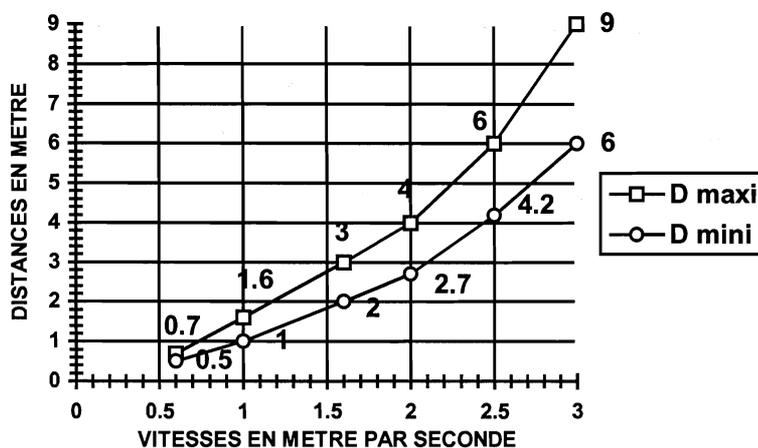
$\pi = 3,14$ - d = diamètre de la poulie - Mouflage = 1 ou 2 ou 4

Rapport de Réduction = Nb de tour moteur pour 1 tour de poulie.

- Adresse **008** : **DV2**, Distance de ralentissement en V2.

A cette adresse, on programme la distance de ralentissement nécessaire pour la grande vitesse V2.

Unité :	mètre (m)		
Mini :	0,000 m	Maxi :	9,999 m
Valeur usine :	Spécificité client		



Valeurs de la distance de ralentissement DV2 en fonction de la Grande Vitesse

EXPLICATION DES PARAMETRES (3/7)

- Adresse **00A** : **Acce**, Accélération.

A cette adresse, on programme le temps souhaité pour atteindre la vitesse V2.

Unité :	seconde (s)		
Mini :	02,0 s	Maxi :	25,5 s
Valeur usine :	03,0 s		

- Adresse **00B** : **FrArr**, Temporisation de frein à l'arrêt.

A cette adresse, on programme le temps de stabilisation du rotor avant la retombée du frein.

Unité :	seconde (s)		
Mini :	0,30 s	Maxi :	0,80 s
Valeur usine :	0,5 s		

- Adresse **00C** : **FrDem**, Temporisation de frein au démarrage.

A cette adresse, on programme le temps pendant lequel on stabilise le rotor pour que le frein se lève correctement avant le démarrage.

Unité :	seconde (s)		
Mini :	0,00 s	Maxi :	0,60 s
Valeur usine :	0,5 s		

- Adresse **00D** : **Thermi**, Thermique (Intensité de déclenchement).

A cette adresse, on programme l'intensité de déclenchement du relais thermique électronique. (depuis la version de programme V02)

Unité :	Ampère (A)		
Mini : A	Maxi : A
Valeur usine :	Spécificité client		

Le relais thermique se déclenche si l'intensité moteur (I_{mot}) est plus élevée que l'intensité thermique (I_{th}) pendant un temps supérieur à 3,5 secondes ou si l'intensité moteur (I_{mot}) est plus élevée de 1,5 A que l'intensité thermique (I_{th}).

I_{mot} peut être visualisé à l'adresse 108, page 33.

EXPLICATION DES PARAMETRES (4/7)

- Adresse **00E** : **Opt**, Option.

Bâtonnet **7** : **ML220V**, MLIft 220V.

00E Opt **10000000**

On programme le bâtonnet 7 à 1 lorsqu'on utilise la Variation de Fréquence sur un **réseau triphasé 220V**.

On programme le bâtonnet 7 à 0 lorsqu'on utilise la Variation de Fréquence sur un **réseau triphasé 400V**.

Bâtonnet **6** : **D65°**, Défaut $T^{\circ} > 65^{\circ}$.

00E Opt **01000000**

On programme le bâtonnet 6 à 1 pour augmenter le seuil de détection de température du radiateur à 65°C au lieu de 60°C .

On programme le bâtonnet 6 à 0 pour rester à un seuil de détection de 60°C .

Bâtonnet **5** : **APPDIR**, Approche directe.

00E Opt **00100000**

On programme le bâtonnet 5 à 1 lorsqu'on souhaite supprimer la vitesse traînante afin que la cabine arrive à niveau en approche directe.

On programme le bâtonnet 5 à 0 dans le cas contraire.

Bâtonnet **4** : **RETSEC**, Retard sur contacteur sécurité.

00E Opt **00010000**

On programme le bâtonnet 4 à 1 lorsqu'on souhaite filtrer les rebonds des contacts du contacteur S au démarrage quand ceux-ci sont utilisés en coupure d'alimentation du moteur.

On programme le bâtonnet 4 à 0 lorsque aucun contact de S n'est utilisé dans la commande moteur.

Bâtonnet **3** : **MLI**, V.F. + ARMOIRE « NON AUTINOR ».

00E Opt **00001000**

On programme le bâtonnet 3 à 1 lorsqu'on souhaite associer le variateur de fréquence à une armoire autre qu'AUTINOR.

On programme le bâtonnet 3 à 0 lorsqu'on souhaite associer le variateur de fréquence à une armoire AUTINOR fonctionnant avec le sélecteur à bande.

Bâtonnet **2** : **BATERI**, Batterie.

00E Opt **00000100**

On programme le bâtonnet 2 à 1 lorsqu'on active le système de secours pour la remise à niveau à l'aide de batteries. Cette option nécessite une alimentation de secours supplémentaire. En cas d'utilisation de cette option, on utilise la vitesse V0 pour la remise à niveau et donc cette vitesse doit être programmée au maximum à 10% de la vitesse nominale (V2)

Bâtonnet **1** : **NOBAND**, Non bande.

00E Opt **00000010**

On programme le bâtonnet 1 à 1 lorsqu'on ne dispose pas de la bande et du capteur O03. Dans ce cas, une vérification tachymétrique de la grande vitesse est nécessaire.

On programme le bâtonnet 1 à 0 lorsqu'on souhaite utiliser l'information de vitesse provenant de la bande de comptage et du capteur O03.

EXPLICATION DES PARAMETRES (5/7)

Bâtonnet **0** : **IG**, Intégrateur.

00E Opt **00000001**

On programme le bâtonnet 0 à 1 lorsqu'on souhaite activer l'intégrateur de glissement du variateur de fréquence.

On programme le bâtonnet 0 à 0 dans le cas contraire.

• Adresse **010** : **Modele**, Modèle de Variateur de Fréquence.

A cette adresse, on programme le modèle de variateur de fréquence sur lequel on travaille. Voir l'autocollant sur le plexiglas ou l'étiquette sur le capteur de courant.

Unité :	sans		
Mini :	2	Maxi :	9
Valeur usine :	Spécificité client		

• Adresse **012** : **IFlux**, Courant de flux maximum.

A cette adresse, on programme le courant de flux. Normalement, ce courant est celui mesuré moteur à vide à 1500 tr/mn. Cette mesure est rarement réalisable sur chantier, une méthode « empirique » consiste à programmer le nombre de chevaux lus sur la plaque moteur.

Exemple :

Vous lisez **12 CV** sur la plaque moteur \Rightarrow vous programmez **12,0**

Vous lisez **12 kW**, transformez en chevaux, $12 / 0,736 = 16,3 \Rightarrow$ vous programmez **16,3**

Unité :	Ampère (A)		
Mini :	000,1 A	Maxi :	999,9 A
Valeur usine :	Nombre de chevaux		

• Adresse **014** : **IFmin**, Courant de flux minimum.

A cette adresse, on programme le courant de flux minimum qui correspond à environ la moitié du courant de flux (voir adresse 012). Ce paramètre entraîne la diminution des vibrations moteur à basse fréquence.

Unité :	Ampère (A)		
Mini :	000,1 A	Maxi :	999,9 A
Valeur usine :	IFlux / 2 = (A)		

EXPLICATION DES PARAMETRES (6/7)

- Adresse **016** : **Gliss**, Glissement moteur.

A cette adresse, on programme le glissement du moteur.

Exemple de calcul du glissement :

Pour un moteur 4 pôles, 50 Hz, qui tournerait donc à 1500 tr/mn sans glissement sur la plaque moteur, vous lisez 1380 tr/mn,

le glissement sera $\frac{1500 - 1380}{1500} = 0,08$ soit 8% \Rightarrow Programmez 08,0 %

Unité :	pourcentage (%)		
Mini :	02,0 %	Maxi :	20,0 %
Valeur usine :	$\frac{1500 - 1380}{1500} = 0,08$ soit 8%		

Si le nombre de tours n'est pas précisé, aidez vous du tableau ci-dessous après avoir calculer le rapport I_d / I_n : (courant de démarrage / courant nominal)

$\frac{I_d}{I_n}$	Gliss Ad 016
2,5	10 %
3,5	8 %
4	5 %
5	3 %

- Adresse **024** : **NCode**, Nombre de pulse du codeur.

A cette adresse, on programme le nombre de pulses indiqué sur le codeur incrémental qui équipe le moteur à commander.

Unité :	sans		
Mini :	500	Maxi :	2500
Valeur usine :	500 (500 < x < 2500)		

- Adresse **026** : **NPole**, Nombre de pôle moteur.

A cette adresse, on programme le nombre de pôle du moteur à commander.

Unité :	sans		
Mini :	004	Maxi :	006
Valeur usine :	4 ou 6 pôles, si 6 pôles, Ncode = 750 mini		

EXPLICATION DES PARAMETRES (7/7)

- Adresse **027** : **Pays**, Langue de communication.

A cette adresse, on choisit la langue de communication qui sera utilisée sur l'outil de programmation VEC03.

Choix possible : France, English, Deutsch *, Español

* En Allemagne, la vitesse d'inspection peut monter jusque 0,80 m/s et la vitesse de nivelage jusque 0,50 m/s.

- Adresse **034** : **Dem**, Nombre de démarrages. => 0 0 0 0 x x x x

A cette adresse, on peut lire le nombre de démarrages effectués par l'ascenseur et modifier les 4 bits de poids fort.

- Adresse **036** : **Dem**, Nombre de démarrages. => x x x x 0 0 0 0

A cette adresse, on peut lire le nombre de démarrages effectués par l'ascenseur et modifier les 4 bits de poids faible.

- Adresse **041** : **Test**, Test transistor.

A cette adresse, on peut écrire **55** afin de vérifier la commande des transistors.

Toutes les Leds passent au rouge lorsque tout va bien.

- Adresse **042** : **Prog**, Type de Programme.

A cette adresse, on peut lire le programme sélectionné.

VEC (VECToriel), **SCA** (SCAlaire), **ARB** (ARBre lent).

- Adresse **043** : **TMan**, Type de Manœuvre.

A cette adresse, on peut lire le type de manœuvre associée à la B32.

Normal (Armoire AUTINOR ou avec carte d'interface VEC06),
1Vit (Armoire 1 vitesse), **2Vit** (Armoire 2 vitesses)

- Adresse **044** : **Mcode**, Mémoire du N° de code.

A cette adresse, on peut mémoriser un numéro de code personnel à programmer contre toute intervention fortuite. L'équipement est paramétré d'origine avec le code usine **0000** permettant un accès complet et permanent à l'ensemble des paramètres.

Après la programmation de votre code (n'oubliez pas de le noter), l'adresse **044** disparaît.

Si vous souhaitez modifier les paramètres entrez votre code à l'adresse **046**.

- Adresse **046** : **Code**, Code d'accès.

A cette adresse, entrez votre code pour déverrouiller l'adresse **044** afin de modifier les paramètres et / ou changer le code mémorisé.

EXPLICATION DES ENTREES (1/2)

- Adresse **100** : **En1**, Entrées 0 à 7.

Bâtonnet **7** : Non utilisé.

100 En1 **10000000**

Bâtonnet **6** : **V2**, Vitesse V2. (Grande vitesse)

100 En1 **01000000**

Il nous indique l'état de l'entrée demande de vitesse **V2**.

Le bâtonnet **6** est **allumé** lorsqu'il y a demande de déplacement en vitesse **V2**.

Le bâtonnet **6** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **5** : **V1**, Vitesse V1. (Vitesse intermédiaire)

100 En1 **00100000**

Il nous indique l'état de l'entrée demande de vitesse **V1**.

Le bâtonnet **5** est **allumé** lorsqu'il y a demande de déplacement en vitesse **V1**.

Le bâtonnet **5** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **4** : **V0**, Vitesse V0. (Vitesse traînante)

100 En1 **00010000**

Il nous indique l'état de l'entrée demande de vitesse **V0**.

Le bâtonnet **4** est **allumé** lorsqu'il y a demande de déplacement en vitesse **V0**.

Le bâtonnet **4** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **3** : **INS**, Vitesse d'inspection.

100 En1 **00001000**

Il nous indique l'état de l'entrée **inspection**.

Le bâtonnet **3** est **allumé** lorsqu'il y a demande de **mouvement en inspection**.

Le bâtonnet **3** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **2** : **VISO**, Vitesse d'isonivelage.

100 En1 **00000100**

Il nous indique l'état de l'entrée **isonivelage**. (VISO+ & VISO-)

Le bâtonnet **2** est **allumé** lorsqu'il y a une demande de **mouvement en isonivelage**.

Le bâtonnet **2** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **1** : **DE**, Commande orientation Descente.

100 En1 **00000010**

Il nous indique l'état de l'entrée orientation **Descente**.

Le bâtonnet **1** est **allumé** lorsqu'il y a demande de **mouvement en Descente**.

Le bâtonnet **1** est éteint dans le cas contraire.

EXPLICATION DES ENTREES (2/2)

Bâtonnet **0** : **MO**, Commande orientation Montée.

102 En1**00000001**

Il nous indique l'état de l'entrée orientation **Montée**.

Le bâtonnet **0** est **allumé** lorsqu'il y a demande de **mouvement en Montée**.

Le bâtonnet **0** est éteint dans le cas contraire.

- Adresse **102** : **En2**, Entrées 0 à 7.

Bâtonnet **7** : Non utilisé.

102 En2**10000000**

Bâtonnet **6** : Non utilisé.

102 En2**01000000**

Bâtonnet **5** : **CCL**, Contrôle Contacteur Ligne.

102 En2**00100000**

Il nous indique l'état de l'entrée Contrôle Contacteur Ligne.

Le bâtonnet **5** est **allumé** lorsque le contacteur **Ligne** est au **repos**.

Le bâtonnet **5** est éteint lorsque le contacteur **Ligne** est **collé**.

Bâtonnet **4** : **CCS**, Contrôle Contacteur Sécurité.

102 En2**00010000**

Il nous indique l'état de l'entrée Contrôle Contacteur Sécurité.

Le bâtonnet **4** est **allumé** lorsque le contacteur **Sécurité** est au **repos**.

Le bâtonnet **4** est éteint lorsque le contacteur **Sécurité** est **collé**.

Bâtonnet **3** : Non utilisé.

102 En2**00001000**

Bâtonnet **2** : Non utilisé.

102 En2**00000100**

Bâtonnet **1** : **CAA**, Capteur O03 - Faisceau A.

102 En2**00000010**

Il nous indique l'état du faisceau **A** (Faisceau supérieur) du capteur O03.

Le bâtonnet **1** est **allumé** lorsque le faisceau **A** est **coupé**.

Le bâtonnet **1** est éteint lorsque le faisceau **A** n'est **pas coupé**.

Bâtonnet **0** : **CAB**, Capteur O03 - Faisceau B.

102 En2**00000001**

Il nous indique l'état du faisceau **B** (Faisceau inférieur) du capteur O03.

Le bâtonnet **0** est **allumé** lorsque le faisceau **B** est **coupé**.

Le bâtonnet **0** est éteint lorsque le faisceau **B** n'est **pas coupé**.

EXPLICATION DES SORTIES

- Adresse **101** : **Sor**, Sorties 0 à 7.

Bâtonnet **7** : **RISO**, Relais Défaut Isonivelage.

101 Sor **10000000**

Il nous indique l'état de la sortie activant le **relais défaut isonivelage (RISO)** sur la carte **VEC06**.

Le bâtonnet **7** est **allumé** lorsque la sortie est activée pour commander le relais de défaut.
Le bâtonnet **7** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **6** : **FR**, Relais Frein.

101 Sor **01000000**

Il nous indique l'état de la sortie activant le **relais Frein (FR)**.

Le bâtonnet **6** est **allumé** lorsque la sortie est activée pour commander le relais de frein.
Le bâtonnet **6** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **5** : **DFP**, Relais Défaut Provisoire.

101 Sor **00100000**

Il nous indique l'état de la sortie activant le **relais Défaut provisoire (DEF)** sur la carte **VEC06**.

Le bâtonnet **5** est **allumé** lorsque la sortie est activée pour commander le relais de défaut.
Le bâtonnet **5** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **4** : **DFI**, Relais Défaut Définitif.

101 Sor **00010000**

Il nous indique l'état de la sortie activant le **relais Défaut Définitif (DEF)** sur la carte **VEC06**.

Le bâtonnet **4** est **allumé** lorsque la sortie est activée pour commander le relais de défaut.
Le bâtonnet **4** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **3** : **STOPR**, Stop Régulation.

101 Sor **00001000**

Il nous indique l'état de la **Variation de Fréquence**.

Le bâtonnet **3** est **allumé** lorsque la **Variation de Fréquence** est arrêtée.
Le bâtonnet **3** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **2** : **VENT**, Relais Ventilation.

101 Sor **00000100**

Il nous indique l'état de la sortie activant le **relais de ventilation (VENT)**.

Le bâtonnet **2** est **allumé** lorsque la sortie est activée pour commander le relais de Ventilation.
Le bâtonnet **2** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **1** : **S**, Relais Sécurité.

101 Sor **00000010**

Il nous indique l'état de la sortie activant le **relais Sécurité (S)**.

Le bâtonnet **1** est **allumé** lorsque la sortie est activée pour commander le relais sécurité.
Le bâtonnet **1** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **0** : **L**, Relais Ligne.

101 Sor **00000001**

Il nous indique l'état de la sortie activant le **relais Ligne (L)**.

Le bâtonnet **0** est **allumé** lorsque la sortie est activée pour commander le relais Ligne.
Le bâtonnet **0** est éteint dans le cas contraire.

EXPLICATION DES VARIABLES (1/2)

- Adresse **103** : **T°**, Température du radiateur en degré Celsius (°)

A cette adresse, on peut lire la température du radiateur de refroidissement des transistors de puissance.

- Adresse **104** : **TCont**, Tension condensateur en Volt (V)

A cette adresse, on peut lire la tension aux bornes des condensateurs sur le bus continu.

- Adresse **108** : **Imot**, Intensité moteur en Ampère (A)

A cette adresse, on peut lire le courant efficace circulant dans chaque phase moteur.

- Adresse **10A** : **DV0**, Distance d'arrêt en V0 en mètre (m)

A cette adresse, on peut lire la distance nécessaire pour faire « l'arrondi » de la vitesse traînante V0 à la vitesse nulle.

- Adresse **10B** : **Diso**, Distance d'arrêt en Isonivelage en mètre (m)

A cette adresse, on peut lire la distance nécessaire pour faire « l'arrondi » de la vitesse d'isonivelage VISO à la vitesse nulle.

- Adresse **10C** : **DIns**, Distance de ralentissement en vitesse d'inspection en mètre (m)

A cette adresse, on peut lire la distance de ralentissement associé à la vitesse d'inspection VINS.

- Adresse **10E** : **DV1**, Distance de ralentissement en vitesse V1 en mètre (m)

A cette adresse, on peut lire la distance de ralentissement associé à la vitesse intermédiaire V1.

- Adresse **110** : **Fre**, Fréquence envoyée au moteur en Hertz (Hz)

A cette adresse, on peut lire la fréquence instantanée appliquée au moteur.

- Adresse **112** : **Con**, Consigne / référence en Hertz (Hz)

A cette adresse, on peut lire la consigne à suivre.

EXPLICATION DES VARIABLES (2/2)

- Adresse **114** : **Vt**, Vitesse ascenseur en mètre par seconde (m/s)

A cette adresse, on peut lire la vitesse de la cabine.

- Adresse **116** : **Codeur**, Codeur incrémental sans unité

A cette adresse, on peut lire le « comptage / décomptage » du codeur incrémental monté sur le moteur.

- Adresse **118** : **Recup**, Récupération d'énergie en pourcentage (%)

A cette adresse, on peut lire le pourcentage d'énergie consommé dans les x résistances de récupération. (x = nb de résistance de récupération suivant modèle)

- Adresse **11A** : **Tmot**, Tension d'alimentation moteur en pourcentage (%)

A cette adresse, on peut lire la tension d'alimentation appliquée au moteur.

- Adresse **120** : **GD**, Gradient de décélération en vitesse V2 en mètre seconde carré (m/s²)

A cette adresse, on peut lire le gradient (pente) de décélération associé aux différentes vitesses.

- Adresse **122** : **DRal**, Distance de ralentissement en mètre (m)

A cette adresse, on peut lire la distance de ralentissement restant à parcourir.

- Adresse **12A** : **I Cap1**, Intensité capteur 1 sans unité

A cette adresse, on peut lire l'information donnée par le capteur de courant 1

Remarque : A l'arrêt, l'information doit être comprise entre 500 et 524.

- Adresse **12C** : **I Cap2**, Intensité capteur 2 (*Uniquement en cas de VEC02M*) no Unit

A cette adresse, on peut lire l'information donnée par le capteur de courant 2.

Remarque : A l'arrêt, l'information doit être comprise entre 500 et 524.

- Adresse **12E** : **I Cap3**, Intensité capteur 3 sans unité

A cette adresse, on peut lire l'information donnée par le capteur de courant 3.

Remarque : A l'arrêt, l'information doit être comprise entre 500 et 524.

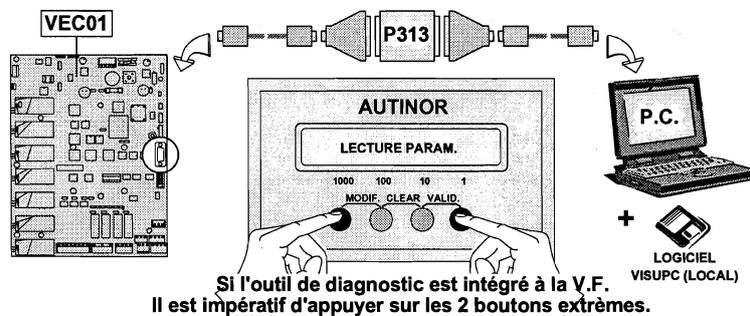
LISTE DES PARAMETRES ET ARCHIVAGE

Adresse	Nom	Désignation	Valeurs mini	Valeurs maxi	Valeurs usine	Valeurs Finales	Page
028	PileDef	Pile de défaut 1					
029	PileDef	Pile de défaut 2					
02A	PileDef	Pile de défaut 3					
02B	PileDef	Pile de défaut 4					
02C	PileDef	Pile de défaut 5					
02D	PileDef	Pile de défaut 6					
02E	PileDef	Pile de défaut 7					
02F	PileDef	Pile de défaut 8					
030	PileDef	Pile de défaut 9					
031	PileDef	Pile de défaut 10					
034	Dem	Nombre de démarrages (modification poids fort)	0000	9999	0000xxxx		29
036	Dem	Nombre de démarrages (modification poids faible)	0000	9999	Xxxx0000		29
038	Visu1 *	Adresse de la VISU n° 1			PROGRAMMATION	F912	
039	Visu2 *	Adresse de la VISU n° 2			DES COURBES	F910	
03A	Visu3 *	Adresse de la VISU n° 3			VISUALISEES	F904	
03B	Visu4 *	Adresse de la VISU n° 4			SUR LE P.C.	F908	
040	HinTen	Inhibition du contrôle tension			00		
041	Test	Vérification des transistors (Programmer 55 si test)			00		29
042	Prog	Type de Programme			VEC, SCA, ARB		29
043	TMan	Type de Manœuvre			Normal, 1vitesse, 2vitesses		29
044	Mcode	Mémoire du numéro de code			0000		29
046	Code	Entrée du numéro de code			0000		29

* Il est possible de visualiser les paramètres, les entrées / sorties, les variables ainsi que les courbes de fonctionnement sur un P.C. à l'aide d'une carte d'interface P313 et du programme VISU P.C.

Pour ce faire, raccorder l'ensemble et appuyer sur les **2 boutons extrêmes** du boîtier **VEC03** afin de faire apparaître sur l'afficheur « **LECTURE PARAM.** »

Appuyer de nouveau sur les 2 boutons extrêmes en fin de Visu PC.



Il est possible de visualiser :

- La courbe théorique (consigne) :..... F912
- La courbe réelle :..... F910
- La tension condensateur sur le bus continu :..... F904
- Le courant moteur efficace :..... F908

LISTE DES ENTREES / SORTIES

Adresse	Nom	Bât 7	Bât 6	Bât 5	Bât 4	Bât 3	Bât 2	Bât 1	Bât 0	Page
		ENTrées								
100	En1		V2	V1	V0	INS	VISO	DE	MO	30
		SORTies								
101	Sor	RISO	FR	DFP	DFI	STOPR	VENT	S	L	32
		ENTrées2								
102	En2			CCL	CCS			CAA	CAB	31
103	T°	Température radiateur (°C)								33
104	TCond	Tension COND ensateur (v)								33
108	Imot	Intensité MOT eur (A)								33
10A	DV0	Distance d'arrêt V0 (m)								33
10B	Diso	Distance d'arrêt ISO (m)								33
10C	DIns	Distance de ralentissement en vitesse INS pection (m)								33
10E	DV1	Distance de ralentissement en vitesse V1 (m)								33
110	Fre	FRE quence envoyée au moteur (Hz)								33
112	Con	CON signe / référence (Hz)								33
114	Vt	ViT esse ascenseur (m/s)								34
116	Codeur	CODEUR incrémental								34
118	Recup	RECUP ération d'énergie (%)								34
11A	TMot	Tension d'alimentation MOT eur (%)								34
120	GD	Gradient de D écélération en vitesse V2 (m/s ²)								34
122	DRal	Distance de RAL entissement (m)								34
12A	I Cap1	Intensité CAP teur borne 11 moteur								34
12C	I Cap2	Intensité CAP teur borne 12 moteur (Si <i>VEC02M</i>)								34
12E	I Cap3	Intensité CAP teur borne 13 moteur								34

LISTE DES CODES DE DEFAUTS

LES CODES DE DEFAUT DU VARIATEUR DE FREQUENCE (Carte VEC01)

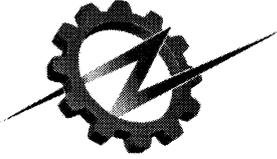
La pile de défauts du variateur de fréquence se trouve aux adresses **28, 29, 2A, 2B, 2C, 2D, 2E, 2F, 30** et **31**. A l'adresse **28** on trouve le dernier défaut et à l'adresse **31** le plus ancien enregistré.

**AVANT DE QUITTER LE CHANTIER, NOUS VOUS CONSEILLONS
DE METTRE LA PILE DE DEFAUT A 00 AFIN DE MIEUX SURVEILLER LES PANNES.**

N°défaut	Signification	Visualisation
-00-	FONCTIONNEMENT CORRECT	Pas de défaut
-10-	INVERSION DU SENS DE ROTATION. (DETECTION PAR CAPTEUR)	Inversion phase
-11-	CONSEQUENCE D'UN CHANGEMENT D'ETAT SIMULTANE DES SIGNAUX A & B	Défaut capteur
-22-	PERTE DE LA REFERENCE V2 SANS RETOUR LECTURE CAPTEUR	Intégrateur
-52-	COUPURE DU « 10 » EN MARCHÉ (CHAINE DES SECURITES)	Coupure du 10 en marche
-62-	DEFAUT CAPTEUR O03	Comptage capteur irrationnel
-77-	NON COLLAGE DU CONTACTEUR « LIGNE ». (PROG. VSCV02)	Non collage contacteur L
-78-	NON COLLAGE DU CONTACTEUR « SECURITE ». (PROG. VSCV02)	Non collage contacteur SEC
-80-	ABSENCE DE TENSION CONDENSATEUR (tc) LORS DU DEPART OU TENSION < 450V AU DEMARRAGE	Tension < 450 v au démarrage
-81-	COURANT MOYEN SUPERIEUR A LA PUISSANCE AUTORISEE	Thermique
-82-	VITESSE REELLE SUPERIEURE DE 15% A LA VITESSE NOMINALE VN PROGRAMMEE	Vitesse > 115% de la vitesse nominale
-83-	VITESSE D'INSPECTION SUPERIEURE A 0,60 M/S	Vitesse > 0.6 ms en inspection
-84-	VITESSE D'ISONIVELAGE SUPERIEURE A 0,30 M/S	Vitesse > 0.3 ms en isonivelage
-85-	TENSION DE RECUPERATION SUPERIEURE A 650 VOLT. (DEFAUT DU CIRCUIT DE FREINAGE)	Récupération
-86-	ABSENCE DE TENSION LORS DE LA COMMANDE DE MOUVEMENT. (FUSIBLE OU NON COLLAGE DES CONTACTEURS)	Absence de tension en marche
-87-	NON DECOLLAGE DU CONTACTEUR « LIGNE »	Non décollage du contacteur
-88-	COMMANDE « MONTEE » ET « DESCENTE » SIMULTANEE	Montée Descente Simultanée
-89-	TEMPERATURE DU RADIATEUR SUPERIEURE A 40 °	T° Radiateur
-90-	COURANT ONDULEUR SUPERIEUR AU COURANT MAX. TRANSISTOR	Surintensité secteur
-91-	DEFAUT DU TRANSISTOR N°1 DU HAUT	I.G.B.T. N°1
-92-	DEFAUT DU TRANSISTOR N°2 DU HAUT	I.G.B.T. N°2
-93-	DEFAUT DU TRANSISTOR N°1 DU MILIEU	I.G.B.T. N°3
-94-	DEFAUT DU TRANSISTOR N°2 DU MILIEU	I.G.B.T. N°4
-95-	DEFAUT DU TRANSISTOR N°1 DU BAS	I.G.B.T. N°5
-96-	DEFAUT DU TRANSISTOR N°2 DU BAS	I.G.B.T. N°6
-97-	DEFAUT DU TRANSISTOR DE RECUPERATION	I.G.B.T. RECUP
-98-	PENTE (PT) NON ADAPTEE A VN - DEFAUT DE PARAMETRAGE	Paramétrage
-99-	DEFAUT D'ECRITURE DANS L'E*ROM	Ecriture Eerom
-100-	INTENSITE MOTEUR SUPERIEURE A L'INTENSITE MAXIMALE	I moteur > Max
-101-	DEFAUT CODEUR INCREMENTAL	Défaut Codeur
-102-	VITESSE CODEUR +/-15% CONSIGNE	Vitesse Codeur +/- 15% Consigne
-103-	DEFAUT ARMOIRE EN APPROCHE DIRECTE	Arrêt MLIFT sur mouvement V0
-104-	CAPTEUR DE COURANT NON CONNECTE	Non connecte
-AUTRE-	DEFAUT NON PROGRAMME	Non programme

ATTENTION :

Pour tout remplacement de cartes électroniques, respecter les précautions nécessaires a l'envoi de celles-ci (sachet antistatique).



AUTINOR

Liste des

- *PARAMETRES*
- *ENTREES*
- *SORTIES*
- *DEFAULTS*

en Alpha 12

AVERTISSEMENT

Ce document est réputé exact à la date de parution. Il est lié à la version du logiciel indiquée en page de couverture, toutefois cette version peut évoluer sans influencer le contenu de la présente documentation qui pourra être modifié sans préavis.

Les informations qu'il contient ont été scrupuleusement contrôlées. Cependant **AUTINOR** décline toute responsabilité en cas d'erreur ou d'omission.

Si vous constatez une inexactitude ou une imprécision, si vous avez des suggestions, vous pouvez communiquer vos remarques par écrit (courrier, télécopie ou Email) à :

Société **AUTINOR** - Service documentation
Z.A. Les Marlières
59710 AVELIN
☎ [33] 03-20-62-56-00
📠 [33] 03-20-62-56-41
✉ autinor@autinor.com

Cette documentation est la propriété de la société **AUTINOR** auprès de laquelle elle peut être achetée (à l'adresse ci-dessus). Elle peut néanmoins être librement reproduite pour communiquer les informations qu'elle contient à toute personne dont la fonction le justifie.

Seule sa reproduction intégrale, sans addition ni suppression est autorisée.

En cas de citations devront, au moins, être mentionnés :

- le nom de la société **AUTINOR**,
- la version du logiciel auquel elle correspond,
- le numéro et la date de l'édition originale.

TABLE DES MATIERES

DEFINITION DES PARAMETRES	44
DEFINITION DES ENTREES.....	75
DEFINITION DES SORTIES.....	83
TABLE DE CONVERSION HEXADECIMAL \Leftrightarrow DECIMAL.....	89
TABLEAU DES PARAMETRES (1/2).....	90
TABLEAU DES ENTREES / SORTIES.....	92
LISTE DES CODES DE DEFAUTS (1/3).....	93

DEFINITION DES PARAMETRES

Pour visualiser et éventuellement modifier des paramètres, il faut mettre le petit switch de gauche vers le bas c'est-à-dire en position **PAR**.

Devant le mot **ADRESSE**, nous faisons figurer la position dans laquelle doit se trouver le petit switch : **PAR** = vers le bas et **RAM** = vers le haut. Nous définissons le contenu des paramètres et il faut de ce fait **mettre le petit switch vers le bas**.

En bas à droite du digit de droite, apparaît alors un point.

- PAR Adresse **00: CDDEF** (Code du Dernier DEFaut).

Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse, la Série Alpha écrit le **code du dernier défaut**.

- PAR Adresse **01: CADDEF** (Code de l'Avant Dernier DEFaut).

Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse, la Série Alpha écrit le **code de l'avant-dernier défaut**.

- PAR Adresse **02**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Voir l'Adresse 63 pour modifier les valeurs.

LES BÂTONNETS DE L'ADRESSE 02 NE PEUVENT PAS ÊTRE MODIFIÉS DIRECTEMENT !!!

Bâtonnet **7: REGUL** (REGULation).

On programme le bâtonnet **7** à **1** si la Série Alpha est destinée à piloter une régulation de vitesse INDEPENDANTE.

On programme le bâtonnet **7** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **6**: NON UTILISE.

Bâtonnet **5: ISO** (ISONivelage).

AUTINOR programme le bâtonnet **5** à **1** si la Série Alpha est destinée à gérer l'option ISO-nivelage (portes ouvertes comme portes fermées).

AUTINOR programme le bâtonnet **5** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **4: RMLIFT** (Régulation MLIFT).

On programme le bâtonnet **4** à **1** si la Série Alpha est destinée à piloter une régulation de vitesse à variation de fréquence "MLift".

On programme le bâtonnet **4** à **0** dans le cas contraire.

DEFINITION DES PARAMETRES

Bâtonnet **3**: NON UTILISE

Bâtonnet **2**: NON UTILISE

Bâtonnet **1**: **OAVAR** (Ouverture Avant Arrêt).

On programme le bâtonnet **1** à **1** si la Série Alpha est destinée à piloter un système d'ouverture avant arrêt et donc à gérer un dispositif de pontage de la chaîne des sécurités au niveau des portes.

On programme le bâtonnet **1** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **0**: NON UTILISE.

• PAR Adresse **03**: **NBOPER** (NomBre D'OPERATEURS).

A cette adresse, on programme le nombre d'opérateurs de portes à gérer.

La Série Alpha ne pouvant gérer qu'une seule porte automatique, seules les valeurs 00, 01 peuvent être programmées.

• PAR Adresse **04**: **NIVSUP** (NIVeau SUPérieur).

Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse, AUTINOR programme le niveau supérieur de l'installation (nombre total de niveaux moins un, donc 1 à 11).

Correspondance entre les nombres décimaux et hexadécimaux de 00 à 11 00 à 0b

00 décimal = 00 hex	06 décimal = 06 hex
01 décimal = 01 hex	07 décimal = 07 hex
02 décimal = 02 hex	08 décimal = 08 hex
03 décimal = 03 hex	09 décimal = 09 hex
04 décimal = 04 hex	10 décimal = 0A hex
05 décimal = 05 hex	11 décimal = 0b hex

DEFINITION DES PARAMETRES

- PAR Adresse **05: NIVINF** (NIVeau INFérieur).

Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse, on programme le niveau inférieur (de 00 à 10)

En Série Alpha, on programme 00

- PAR Adresse **06: NIVPRIN** (NIVeau PRINcipal).

Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse, on programme le niveau principal ou de recalage (de 0 à 11).

Le niveau de recalage est le même que le niveau principal ainsi que le niveau pompier.

On rappelle que dans le jargon AUTINOR, le niveau le plus bas est le niveau 0.

- si le niveau de recalage est au niveau 0 (RC ou sous-Sol), alors programmez 0.
- si le niveau de recalage est au niveau 1, alors programmez 1.
- si le niveau de recalage est au niveau 2, alors programmez 2.
- etc ...
- si le niveau de recalage est au niveau 11, alors programmez 0b.

Correspondance entre les nombres décimaux et hexadécimaux de 00 à 11 00 à 0b

00 décimal = 00 hex	06 décimal = 06 hex
01 décimal = 01 hex	07 décimal = 07 hex
02 décimal = 02 hex	08 décimal = 08 hex
03 décimal = 03 hex	09 décimal = 09 hex
04 décimal = 04 hex	10 décimal = 0A hex
05 décimal = 05 hex	11 décimal = 0b hex

DEFINITION DES PARAMETRES

- **PAR Adresse 07**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet 7: **BLOCAG** (BLOCAGe).

On programme le bâtonnet 7 à 1 si la Série Alpha est destinée à travailler en blocage.
On programme le bâtonnet 7 à 0 si la Série Alpha est destinée à travailler en collective.

Bâtonnet 6: **DCOPRO** (Défauts COntacteurs PROvisoires).

On programme le bâtonnet 6 à 1 si on souhaite que la Série Alpha rende les défauts contacteurs provisoires.

Si c'est le cas, lorsqu'un défaut contacteur apparaît, la Série Alpha attend 6 secondes puis essaie de repartir sur un nouvel ordre.

On programme le bâtonnet 6 à 0 si la Série Alpha rendent les défauts contacteurs définitifs.

Bâtonnet 5: **OPTSP** (OPTion Suspension Palière).

On programme le bâtonnet 5 à 1 si la suspension palière provisoire est demandée.

Rappel : Ce dispositif est une mémorisation systématique d'une action sur les dispositifs d'arrêt d'urgence (coupure du 6) durant le déplacement de la cabine. En cas de paroi lisse, il permet l'utilisation d'un bouton à action fugitive comme dispositif d'arrêt en cabine. Il constitue, en outre, le seul moyen de contrôle efficace du dispositif de protection de seuil à rayon lumineux. Seule une nouvelle action sur un bouton d'envoi de cabine provoquera le départ et rendra possible ultérieurement les appels. Cette mémorisation, diagnostiquée par le défaut 23, ne s'effectue pas lorsque la cabine est à l'arrêt à l'étage.

On programme le bâtonnet 5 à 0 si la suspension palière provisoire n'est pas demandée.

Bâtonnet 4: **OPTMAN** (OPTion MANœuvre de Rappel).

On programme le bâtonnet 4 à 1 lorsqu'on souhaite que la Série Alpha traite la manœuvre de rappel en machinerie.

On programme le bâtonnet 4 à 0 dans le cas contraire.

Bâtonnet 3: **OPREVM** (OPTion REVision en Montée).

On programme le bâtonnet 3 à 1 lorsqu'on souhaite que la Série Alpha autorise un mouvement MONTEE en inspection directement après un 'Reset', alors que la cabine se trouve au-dessus du contact ED (Extrême descente).

On ne cale pas le sélecteur si on rencontre l'écran codé.

On programme le bâtonnet 3 à 0 dans le cas contraire.

Bâtonnet 2: **MPVHZ** (Mouvement PV Hors Zone).

On programme le bâtonnet 2 à 1 lorsqu'on souhaite autoriser un mouvement PV hors zone de déverrouillage.

Cette possibilité est appréciable en régulation lorsqu'on sort d'inspection du toit de la cabine et qu'on fait un appel palier pour monter dedans.

Si la cabine est arrêtée dans la zone PV au moment où on fait l'appel et que l'option est programmée, alors elle rejoindra le niveau ce qui pose parfois des problèmes selon le type de régulation. Si l'option n'est pas programmée, elle ne bouge pas et seul un mouvement qui commence par la GV sera autorisé.

On programme le bâtonnet 2 à 0 si on ne souhaite pas une telle réaction.

DEFINITION DES PARAMETRES

Bâtonnet 1: **OPED** (OPtion ED).

On programme le bâtonnet 1 à 1 lorsqu'on souhaite utiliser le contact ED dans le cas de fosses réduites.

On programme le bâtonnet 1 à 0 dans le cas contraire.

Bâtonnet 0: **OUPRE** (OUVerture sur PREsence).

On programme le bâtonnet 0 à 1 lorsqu'on souhaite que la porte qui est en train de se fermer se réouvre sur l'appel palier du niveau où se trouve la cabine et bien évidemment uniquement si on a appuyé sur le bouton d'appel correspondant à l'orientation. (Réouverture sur présence).

On programme le bâtonnet 0 à 0 dans le cas contraire.

- PAR Adresse **08**: pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet 7: **2V** (2 Vitesses).

On programme le bâtonnet 7 à 1 si la Série Alpha est destinée à piloter un moteur 2 vitesses.

On programme le bâtonnet 7 à 0 si la Série Alpha est destinée à piloter un moteur 1 vitesse.

Bâtonnet 7: **RECAV1** (RECAlage en V1) Avec la bande Alu.

On programme le bâtonnet 7 à 1 si la Série Alpha effectue son recalage en Vitesse V1.

On programme le bâtonnet 7 à 0 si la Série Alpha effectue son recalage en Vitesse V2.

Bâtonnet 6: **APCL** (Appels Paliers CLignotant).

On programme le bâtonnet 6 à 1 si on souhaite faire clignoter les quittances palières.

On programme le bâtonnet 6 à 0 dans le cas contraire.

Bâtonnet 5: **FLCLIG** (FLèches CLIGNotantes).

On programme le bâtonnet 5 à 1 si on souhaite que les flèches de sens ou prochain départ (voir aussi Bât 4) **CLIGNOTENT**.

On programme le bâtonnet 5 à 0 dans le cas contraire.

Bâtonnet 4: **FLPDP** (FLèches Prochain DéPart).

On programme le bâtonnet 4 à 1 si on souhaite avoir les flèches prochain départ.

On programme le bâtonnet 4 à 0 dans le cas contraire.

Bâtonnet 3: **EFFNSEL** (EFFacement Non SElectif).

On programme le bâtonnet 3 à 1 lorsqu'on souhaite que les 2 quittances montée et descente s'effacent lorsque la cabine arrive à niveau et ce, quelle que soit sa provenance. Cette programmation est indispensable lorsqu'on raccorde l'unique bouton du palier principal sur la montée ou sur la descente dans le cas de site configuré en collective descente avec sous-sol.

On programme le bâtonnet 3 à 0 dans le cas contraire.

DEFINITION DES PARAMETRES

Bâtonnet **2**: NON UTILISE

Bâtonnet **1**: **IPF** (Isonivelage Portes Fermées).

On programme le bâtonnet 1 à 1 si on souhaite que la Série Alpha effectue un **Isonivelage portes fermées**.

Cette fonction est à programmer en relation avec le PAR adresse **02** ou **63** - bâtonnet 5.

On programme le bâtonnet 1 à 0 dans le cas contraire.

Bâtonnet **0**: **IPO** (Isonivelage Portes Ouvertes).

On programme le bâtonnet 0 à 1 si on souhaite que la Série Alpha effectue un **Isonivelage portes ouvertes** et donc à gérer un dispositif de pontage des sécurités de portes.

Cette fonction est à programmer en relation avec le PAR adresse **02** ou **63** - bâtonnet 5.

On programme le bâtonnet 0 à 0 dans le cas contraire.

- PAR Adresse **09**: pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet **7**: **GONGAR** (GONG à l'ARrêt).

On programme le bâtonnet 7 à 1 si on souhaite que la sortie **Gong s'active lorsque l'appareil s'immobilise**.

On programme le bâtonnet 7 à 0 si on souhaite que la sortie **Gong s'active au passage petite vitesse**.

Bâtonnet **6**: **IGPPRO** (IntéGrateur Porte PROvisoire).

On programme le bâtonnet 6 à 1 si on souhaite rendre provisoire le défaut d'intégrateur de portes.

On programme le bâtonnet 6 à 0 dans le cas contraire.

Bâtonnet **5**: **IGV** (Inspection en Grande Vitesse).

On programme le bâtonnet 5 à 1 si on souhaite que la vitesse d'inspection soit la grande vitesse (souvent en manœuvre Hydraulique).

On programme le bâtonnet 5 à 0 dans le cas contraire.

Bâtonnet **4**: **PFLSGV** (Pas de FLèches de Sens en GV).

On programme le bâtonnet 4 à 1 si on souhaite que les flèches de sens ne soient pas activées pendant la grande vitesse.

On programme le bâtonnet 4 à 0 dans le cas contraire.

Bâtonnet **3**: **OPTPOM** (OPTion POMpier).

On programme le bâtonnet 3 à 1 si on souhaite que la Série Alpha gère la fonction POMPIER.

On programme le bâtonnet 3 à 0 dans le cas contraire.

Dans ce cas de la Série Alpha ignore l'état de l'entrée POM

DEFINITION DES PARAMETRES

Bâtonnet **2**: **MHSPF** (Mise Hors Service Portes Fermées).

On programme le bâtonnet **2** à **1** pour qu'en arrivant au niveau de mise hors service, les portes s'ouvrent puis se referment définitivement jusqu'à ce que l'on quitte la fonction.

On programme le bâtonnet **2** à **0** pour qu'après la mise hors service, la cabine stationne portes ouvertes.

Bâtonnet **1** et **0**: **TYPOMP** (Type de POMPIer)

On programme à ces 2 bâtonnets le code du type de pompier que l'on souhaite utiliser.

Rappel du code des différents types de pompier.

		Bât 1	Bât 0
le pompier FRANÇAIS	... code 00 ...	ETEINT	ETEINT
le pompier SUISSE	... code 10 ...	ALLUME	ETEINT
le pompier ANGLAIS	... code 01 ...	ETEINT	ALLUME

• PAR Adresse **0A**: **TIG** (Tempo d'Intégrateur).

Pratique de visualiser en chiffre Hexadécimal.

A cette adresse, on programme la temporisation d'intégrateur en secondes et en hexadécimal.

On peut programmer une valeur qui va de 02 à 45 secondes.

Si une valeur inférieure à 2 secondes est programmée, la Série Alpha force la valeur à 02 secondes (Norme).

Si une valeur supérieure à 45 secondes est programmée, la Série Alpha force la valeur à 45 secondes (Norme).

Voir à la page **89** la correspondance entre les nombres décimaux et hexadécimaux de 00 à 255 00 to FF.

• PAR Adresse **0b**: **TPV** (Tempo Petite Vitesse).

Pratique de visualiser en chiffre Hexadécimal.

A cette adresse, on programme la temporisation de petite vitesse de 3 à 255 secondes.

Voir à la page **89** la correspondance entre les nombres décimaux et hexadécimaux de 00 à 255 00 to FF.

• PAR Adresse **0C**: **TPLU** (TemPo LUmière Automatique).

Pratique de visualiser en chiffre Hexadécimal.

A cette adresse, on programme la temporisation de la lumière automatique en seconde et en hexadécimal.

On peut programmer une valeur comprise entre 02 et 255 secondes

Voir à la page **89** la correspondance entre les nombres décimaux et hexadécimaux de 00 à 255 00 to FF.

DEFINITION DES PARAMETRES

- PAR Adresse **0d: TINS** (Tempo d'INSpection).

Pratique de visualiser en chiffre Hexadécimal.

A cette adresse, on programme la durée maximale, en seconde et en hexadécimal, pendant laquelle on peut tourner en inspection.

On peut programmer une valeur comprise entre 01 et 255 secondes

Si on s'arrête et qu'on repart, on dispose à nouveau de cette durée maximale.

Si la Série Alpha interrompt le mouvement parce qu'on a dépassé le temps programmé, il faudra alors attendre un moment équivalent à cette temporisation avant de pouvoir repartir en inspection.

Le comportement est le même en manœuvre de rappel.

Si la temporisation de révision est programmée à 0 alors la limitation de déplacement en inspection n'existe pas.

Voir à la page 89 la correspondance entre les nombres décimaux et hexadécimaux de 00 à 255 00 to FF.

- PAR Adresse **0E: TCAPGV** (Tempo CAPteur en Grande Vitesse).

Pratique de visualiser en chiffre Hexadécimal.

A cette adresse, on programme la temporisation maximum pendant laquelle un faisceau du capteur peut être obturé en Grande Vitesse.

On peut programmer une valeur qui va de 02 à 25,5 secondes par bonds de 0,1 seconde.

Si on programme une valeur inférieure à 2 secondes (20 dixièmes de seconde), la Série Alpha force la valeur de 2 secondes.

Voir à la page 89 la correspondance entre les nombres décimaux et hexadécimaux de 00 à 255 00 to FF.

- PAR Adresse **0F: TCAPPV** (Tempo CAPteur en Petite Vitesse).

Pratique de visualiser en chiffre Hexadécimal.

A cette adresse, on programme la temporisation maximum pendant laquelle un faisceau du capteur peut être obturé en Grande Vitesse.

On peut programmer une valeur qui va de 03 à 25,5 secondes par bonds de 0,1 seconde.

Si on programme une valeur inférieure à 3 secondes (30 dixièmes de seconde), la Série Alpha force la valeur de 3 secondes.

Voir à la page 89 la correspondance entre les nombres décimaux et hexadécimaux de 00 à 255 00 to FF.

- PAR Adresse **10**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet 0 à 7: Masques des envois cabine 0 à 7

A cette adresse, on programme ou non la desserte du niveau par la cabine.

On programme le bâtonnet correspondant au niveau à 1 si l'on désire que la Série Alpha **autorise la desserte de ce niveau**.

On programme le bâtonnet correspondant au niveau à 0 si l'on désire que la Série Alpha **n'autorise pas la desserte de ce niveau**.

DEFINITION DES PARAMETRES

- PAR Adresse **11**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet **0** à **3**: Masques des envois cabine 8 à 11.

A cette adresse, on programme ou non la desserte du niveau par la cabine.

On programme le bâtonnet correspondant au niveau à **1** si l'on désire que la Série Alpha **autorise la desserte de ce niveau**.

On programme le bâtonnet correspondant au niveau à **0** si l'on désire que la Série Alpha **n'autorise pas la desserte de ce niveau**.

- PAR Adresse **12**: NON UTILISE

- PAR Adresse **13**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet **0** to **7**: Masque des appels paliers en montée 0 à 7

A cette adresse, on programme ou non l'appel palier pour monter.

On programme le bâtonnet correspondant au niveau à **1** si l'on désire que la Série Alpha **autorise l'appel palier pour monter**.

On programme le bâtonnet correspondant au niveau à **0** si l'on désire que la Série Alpha **n'autorise pas l'appel palier pour monter**.

- PAR Adresse **14**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet **0** à **2**: Masque des appels paliers en montée 8 à 10

A cette adresse, on programme ou non l'appel palier pour monter.

On programme le bâtonnet correspondant au niveau à **1** si l'on désire que la Série Alpha **autorise l'appel palier pour monter**.

On programme le bâtonnet correspondant au niveau à **0** si l'on désire que la Série Alpha **n'autorise pas l'appel palier pour monter**.

- PAR Adresse **15**: NON UTILISE

- PAR Adresse **16**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet **1** à **7**: Masque des appels paliers en descente 1 à 7.

A cette adresse, on programme ou non l'appel palier pour descendre.

On programme le bâtonnet correspondant au niveau à **1** si l'on désire que la Série Alpha **autorise l'appel palier pour descendre**.

On programme le bâtonnet correspondant au niveau à **0** si l'on désire que la Série Alpha **n'autorise pas l'appel palier pour descendre**.

DEFINITION DES PARAMETRES

- PAR Adresse **17**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet 0 à 3: Masque des appels paliers en descente 8 à 11

A cette adresse, on programme ou non l'appel palier pour descendre.

On programme le bâtonnet correspondant au niveau à **1** si l'on désire que la Série Alpha **autorise l'appel palier pour descendre**.

On programme le bâtonnet correspondant au niveau à **0** si l'on désire que la Série Alpha **n'autorise pas l'appel palier pour descendre**.

- PAR Adresse **18**: NON UTILISE

- PAR Adresse **19**: (Seulement en Hydraulique).

Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnets 2, 3, 4, 5, 6, 7: NON UTILISES.

Bâtonnet 1: PVCRH (Petite Vitesse CRoisée Haut)

On programme le bâtonnet **1** à **1** lorsque la configuration du site est telle qu'il faut croiser les zones de petite vitesse au dernier entre-niveau du Haut.

On programme le bâtonnet **1** à **0** dans le cas contraire.

⇒ Voir aussi, PAR Adresses 1A et 1B

Bâtonnet 0: PVCRB (Petite Vitesse CRoisée Bas)

On programme le bâtonnet **0** à **1** lorsque la configuration du site est telle qu'il faut croiser les zones de petite vitesse au dernier entre-niveau du Bas.

On programme le bâtonnet **0** à **0** dans le cas contraire.

⇒ Voir aussi, PAR Adresses 1A et 1B

- PAR Adresse **19**: **TPISO** (Seulement avec Capteur O03) (TemPo d'ISOnivelage).

Pratique de visualiser en mode hexadécimal.

A cette adresse, on programme le temps maximum que peut durer un mouvement d'isonivelage.

On peut programmer une valeur comprise entre 02 et 10 secondes (bond de 1 seconde)

Si on programme une valeur inférieure à 2 secondes, la Série Alpha force la valeur à 2 s.

Si on programme une valeur supérieure à 10 secondes, la Série Alpha force la valeur à 10 s.

Voir à la page **89** la correspondance entre les nombres décimaux et hexadécimaux de 00 à 255 00 to FF.

DEFINITION DES PARAMETRES

- PAR Adresse **1A**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet 0: Programmation de PV croisée pour l'entre-niveau 0-1.

On programme le bâtonnet **0** à **1** lorsque la configuration du site est telle qu'il faut croiser les zones de petite vitesse entre le niveau 0 et le niveau 1.

On programme le bâtonnet **0** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet 0 :	Programmation de PV croisée pour l'entre-niveau 0 - 1.
Bâtonnet 1 :	Programmation de PV croisée pour l'entre-niveau 1 - 2.
Bâtonnet 2 :	Programmation de PV croisée pour l'entre-niveau 2 - 3.
Bâtonnet 3 :	Programmation de PV croisée pour l'entre-niveau 3 - 4.
Bâtonnet 4 :	Programmation de PV croisée pour l'entre-niveau 4 - 5.
Bâtonnet 5 :	Programmation de PV croisée pour l'entre-niveau 5 - 6.
Bâtonnet 6 :	Programmation de PV croisée pour l'entre-niveau 6 - 7.
Bâtonnet 7 :	Programmation de PV croisée pour l'entre-niveau 7 - 8.

- PAR Adresse **1b**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet 0: Programmation de PV croisée pour l'entre-niveau 8-9.

On programme le bâtonnet **0** à **1** lorsque la configuration du site est telle qu'il faut croiser les zones de petite vitesse entre le niveau 8 et le niveau 9.

On programme le bâtonnet **0** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet 0 :	Programmation de PV croisée pour l'entre-niveau 8 - 9.
Bâtonnet 1 :	Programmation de PV croisée pour l'entre-niveau 9 - 10.
Bâtonnet 2 :	Programmation de PV croisée pour l'entre-niveau 10 - 11.

Bâtonnets 3, 4, 5, 6, 7: NON UTILISES.

- PAR Adresse **1C**: NON UTILISE

- PAR Adresse **1d**: **NUSPLX** (NUMéro de SimPLeX).

Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal

A cette adresse, on programme le numéro du simplex en cas de Duplex

Le nombre maximum d'appareils que l'on peut mettre en batterie étant de 2, le numéro de simplex sera 00 ou 01.

La Série Alpha n'étant à ce jour pas conçue pour réaliser la fonction Multiplex, ce paramètre sera toujours à 00.

DEFINITION DES PARAMETRES

- PAR Adresse **1E: TFR10** (Tempo de Filtrage des Rebonds sur le 10).

Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal

A cette adresse, on programme la temporisation qui s'écoule entre l'instant où le 10 de la chaîne des sécurités est vérifié et l'instant où l'on donne le mouvement.

Cette temporisation est destinée à filtrer les rebonds mécaniques sur le 10 et peut durer jusqu'à 500 millisecondes.

Cette temporisation est programmable par bonds de 10 millisecondes et en hexadécimal. Voir aussi le Paramètre Adresse 20 – NIVRAU – Niveau de rappel automatique

Voir à la page 89 la correspondance entre les nombres décimaux et hexadécimaux de 00 à 255 00 to FF.

- PAR Adresse **1F: TPRAU** (Tempo de Rappel AUtomatique).

Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal

A cette adresse, on programme le temps qui s'écoule entre le moment où l'appareil n'est plus sollicité et son retour automatique à un certain niveau.

Cette temporisation se programme en secondes et en hexadécimal.

On peut programmer une valeur qui va de 1 à 255 secondes.

Si on programme 00, il n'y a pas de retour automatique.

Voir aussi le Paramètre Adresse 20 – NIVRAU – Niveau de rappel automatique à programmer

Voir à la page 89 la correspondance entre les nombres décimaux et hexadécimaux de 00 à 255 00 to FF.

- PAR Adresse **20: NIVRAU** (NIVEau de Rappel AUtomatique).

Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal

A cette adresse, on programme en hexadécimal le niveau auquel on souhaite que la cabine retourne si elle n'est plus sollicitée après le délai programmé à l'adresse 1F.

NOTE : Il est de plus possible, en cas de double service, de préciser la porte qui restera ouverte à la suite du rappel automatique. Pour ce faire, il suffit d'allumer le bâtonnet 7 pour la porte 1 ou le bâtonnet 6 pour la porte 2 (voir ci-dessous).

Voir à la page 89 la correspondance entre les nombres décimaux et hexadécimaux de 00 à 255 00 to FF.

- Bâtonnet **5: TRAPM** (Temporisation de Rappel Automatique Par Minute)

On programme le bâtonnet 5 à 1 lorsque l'on souhaite que la temporisation de rappel automatique soit en minutes.

- Si le bâtonnet 5 = 1 \Rightarrow 5 min < VALEUR < 10 minutes
- Si le bâtonnet 5 = 0 \Rightarrow 1 sec < VALEUR < 2,5 seconde.

Bâtonnet **6: NON UTILISE.**

- Bâtonnet **7: RAUFAC1** (Rappel AUtomatique sur FACe 1).

On programme le bâtonnet 7 à 1 lorsque l'on désire que le Rappel automatique se fasse sur la FACE 1.

On programme le bâtonnet 7 à 0 dans le cas contraire.

DEFINITION DES PARAMETRES

- PAR Adresse **21: TGONG** (Tempo de GONG).

Pratique de visualiser en chiffre hexadecimal

A cette adresse, on programme la durée pendant laquelle la sortie GONG (SPG1 à 3) est activée.

Cette Temporisation se programme par bonds de 0,1 secondes et en Hex.

On peut programmer une valeur qui va de 0,1 à 10 secondes.

Voir à la page 89 la correspondance entre les nombres décimaux et hexadécimaux de 00 à 255 00 to FF.

- PAR Adresse **22, 23 & 24: COMDEM** (COMpteur de DEMmarrage).

Pratique de visualiser en mode chiffre

Le Série Alpha dispose d'un compteur de démarrage à 6 chiffres qui mémorise donc 999999 mouvements.

Ad. 24	Ad. 23	Ad. 22
9 9	9 9	9 9

- PAR Adresse **25, 26 & 27: NUMAR0, 1 & 2** (NUMéro d'ARmoire).

Pratique de visualiser en mode chiffre

Chaque armoire Série Alpha dispose de sa carte d'identité formatée de la façon suivante : année / mois / numéro de position.

Exemple : une armoire comportant le numéro 93/09/157 est une armoire qui a été fabriquée en 1993, au mois de septembre en 157^{ième} position.

" NUMAR2 "	" NUMAR1 "	" NUMAR0 "
Ad. 27	Ad. 26	Ad. 25
9 3	9 1	5 7
Année de production (En Decimal.)	Mois de production (en Hexa [1 à C])	CENTAINES DIZAINES UNITÉS
		Position de l'armoire dans le mois de production (En decimal)

DEFINITION DES PARAMETRES

- PAR Adresse **28**: **REPT00** (REPetiteur au niveau 00).

Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse on programme en hexadécimal le nombre que doivent indiquer les afficheurs 7 segments ou la matrice à points AUTINOR (ID30, ID50, IDFL30, IDFL50) quand la cabine est au niveau 0.

Voir le tableau de correspondance entre les codes et les différents caractères possibles à afficher. Ce tableau est fourni avec les afficheurs.

- | |
|---|
| • PAR Adresse 29 : Idem pour le niveau 01. |
| • PAR Adresse 2A : Idem pour le niveau 02. |
| • PAR Adresse 2b : Idem pour le niveau 03. |
| • PAR Adresse 2C : Idem pour le niveau 04. |
| • PAR Adresse 2d : Idem pour le niveau 05. |
| • PAR Adresse 2E : Idem pour le niveau 06. |
| • PAR Adresse 2F : Idem pour le niveau 07. |
| • PAR Adresse 30 : Idem pour le niveau 08. |
| • PAR Adresse 31 : Idem pour le niveau 09. |
| • PAR Adresse 32 : Idem pour le niveau 10. |
| • PAR Adresse 33 : Idem pour le niveau 11. |

DEFINITION DES PARAMETRES

- PAR Adresse **38 à 3F**: Pratique de visualiser en mode bâtonnet.

Nous verrons plus loin, à l'adresse 5b (programmée à 04), que l'on peut programmer le type d'hydraulique qui doit être piloté par la Série Alpha.

Il se peut qu'un nouveau type d'hydraulique de fonctionnement différent apparaisse et ne corresponde pas tout à fait à un des types connus pré-programmés.

De l'adresse 38 à l'adresse 3F, il est possible de définir un fonctionnement particulier pour une centrale hydraulique particulière.

Chaque adresse que l'on va définir correspond à un état des vannes et des contacteurs pour chaque étape d'un mouvement.

Cette séquence est la même quel que soit le type de centrale hydraulique mais bien évidemment, la façon de réaliser chaque étape diffère selon la centrale (nombre de type de vannes différents, procédure différente etc...).

Chaque adresse, de 38 à 3F représente une étape et on y définit les contacteurs et les vannes qui doivent y être activés.

On programme le bâtonnet à 1 lorsqu'on souhaite activer l'organe dans cette étape.

EXEMPLE D'UNE SEQUENCE HYDRAULIQUE

Adr.	V4	V3	V2	V1		L	Δ	Y	Etapes
38	1	1	1			1		1	Montée en GV : L, Y
39	1	1	1			1	1		Montée en GV : L, Δ
3A		1	1			1		1	Montée en PV : L, Y
3b		1	1			1	1		Montée en PV : L, Δ
3C			1			1	1		Arrêt Complet, Montée
3d	1	1		1		1	1	1	Descente, GV, L
3E		1		1		1	1	1	Descente, PV, L
3F				1		1	1	1	Arrêt complet, Descente L
Bât.	Bât 7	Bât 6	Bât 5	Bât 4	Bât 3	Bât 2	Bât 1	Bât 0	
Electrovannes	Electrovane Grande vitesse	Electrovane Petite vitesse	Electrovane Montée	Electrovane Descente					

DEFINITION DES PARAMETRES

Bâtonnet **7: V4** (Vanne 4).

On programme le bâtonnet **7** à **1** si l'on souhaite activer la vanne N°4 dans cette étape.
On programme le bâtonnet **7** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **6: V3** (Vanne 3).

On programme le bâtonnet **6** à **1** si l'on souhaite activer la vanne N°3 dans cette étape.
On programme le bâtonnet **6** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **5: V2** (Vanne 2).

On programme le bâtonnet **5** à **1** si l'on souhaite activer la vanne N°2 dans cette étape.
On programme le bâtonnet **5** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **4: V1** (Vanne 1).

On programme le bâtonnet **4** à **1** si l'on souhaite activer la vanne N°1 dans cette étape.
On programme le bâtonnet **4** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **3: NON UTILISE**

Bâtonnet **2: LIGNE** (Contacteur LIGNE).

On programme le bâtonnet **2** à **1** si l'on souhaite activer le Contacteur LIGNE dans cette étape.
On programme le bâtonnet **2** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **1: TRIANGLE** (Contacteur TRIANGLE).

On programme le bâtonnet **1** à **1** si l'on souhaite activer le Contacteur TRIANGLE dans cette étape.
On programme le bâtonnet **1** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **0: ETOILE** (Contacteur ETOILE).

On programme le bâtonnet **0** à **1** si l'on souhaite activer le Contacteur ETOILE dans cette étape.
On programme le bâtonnet **0** à **0** dans le cas contraire.

- PAR Adresse **39**: Pratique de visualiser en mode bâtonnet.

Idem PAR Adresse **38** pour l'étape.

- PAR Adresse **3A**: Pratique de visualiser en mode bâtonnet.

Idem PAR Adresse **38** pour l'étape.

- PAR Adresse **3B**: Pratique de visualiser en mode bâtonnet.

Idem PAR Adresse **38** pour l'étape.

DEFINITION DES PARAMETRES

- PAR Adresse **3C**: Pratique de visualiser en mode bâtonnet.

Idem PAR Adresse **38** pour l'étape.

- PAR Adresse **3D**: Pratique de visualiser en mode bâtonnet.

Idem PAR Adresse **38** pour l'étape.

- PAR Adresse **3E**: Pratique de visualiser en mode bâtonnet.

Idem PAR Adresse **38** pour l'étape.

- PAR Adresse **3F**: Pratique de visualiser en mode bâtonnet.

Idem PAR Adresse **38** pour l'étape.

- PAR Adresse **40**: Pratique de visualiser en mode bâtonnet.

A cette adresse, on précise les caractéristiques mécaniques de la porte 1 que la Série Alpha doit gérer.

Bâtonnet **7: RGPT**

Réglementation Générale pour la Protection du Travailleur
(Spécificité Belgique)

Bâtonnet **6: VERSTF1** (VERrouillage Sur Témoin Fermeture de la porte 1).

On programme le bâtonnet **6** à **1** lorsqu'on souhaite que la Série Alpha redonne "un coup de fermeture" dans le cas où désirant faire un mouvement, elle constate que le fin de course fermeture de la porte 1 est bien ouvert mais que le **8** de la chaîne des sécurités n'est pas établi.

Si un problème mécanique fait que malgré tout le **8** de la chaîne des sécurités ne s'établit pas, le relais fermeture tombera quand la temporisation de l'intégrateur de porte se sera écoulée.

On programme le bâtonnet **6** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **5: P1SFCOU** (Porte 1 Sans Fin de Course OUverture).

On programme le bâtonnet **5** à **1** lorsqu'on souhaite que la Série Alpha gère la porte automatique N°1 sans fin de course ouverture (FCOU).

On programme le bâtonnet **5** à **0** lorsque la Série Alpha doit gérer une porte automatique équipée d'un fin de course ouverture (FCOU).

Bâtonnet **4: P1SFCFE** (Porte 1 Sans Fin de Course FERmeture).

On programme le bâtonnet **4** à **1** lorsqu'on souhaite que la Série Alpha gère la porte automatique N°1 sans fin de course fermeture (FCFE).

On programme le bâtonnet **4** à **0** lorsque la Série Alpha doit gérer une porte automatique équipée d'un fin de course fermeture (FCFE).

DEFINITION DES PARAMETRES

Bâtonnet 3: PMAFCP1 (Prolongation du Mouvement Après le Fin de Course Porte 1).

On programme le bâtonnet 3 à 1 lorsqu'on souhaite que la Série Alpha maintienne pendant 300 millisecondes encore le mouvement après que la porte N°1 ait rencontré les fins de courses.

On programme le bâtonnet 3 à 0 lorsqu'on souhaite que la Série Alpha arrête le mouvement dès que la porte N°1 a rencontré le fin de course.

Bâtonnet 2: MSTPMP1 (Maintien Sous Tension Pendant la Marche de la Porte 1).

On programme le bâtonnet 2 à 1 lorsqu'on souhaite que la Série Alpha maintienne le moteur de la porte N°1 sous tension pendant la marche.

On programme le bâtonnet 2 à 0 dans le cas contraire.

Bâtonnet 1: AMPSEC1 (Arrêt du Mouvement de la Porte 1 sur arrivée SECurités).

On programme le bâtonnet 1 à 1 lorsqu'on souhaite que la Série Alpha gère une porte sans fins de course et qui a tendance à se ré-ouvrir lorsque le moteur n'est plus alimenté. Le 8 de la chaîne des sécurités étant alors "perdu", on redonnerait un "coup" de fermeture afin d'obtenir le 8 à nouveau et la porte "batterait" ainsi éternellement si cette option n'était pas programmée. En fait, le moteur cesse d'être alimenté en fermeture dès la première apparition du 8

Avec ce type de porte, on programme toujours l'option maintien sous tension pendant la marche (Ad. 40 - Bât 2).

On programme le bâtonnet 1 à 0 quand cette option n'est pas nécessaire.

Bâtonnet 0: MSTPRP1 (Maintien Sous Tension PeRmanent de la Porte 1).

On programme le bâtonnet 0 à 1 lorsqu'on souhaite maintenir sous tension permanente le moteur de l'opérateur de porte N°1 en ouverture et en fermeture.

On programme le bâtonnet 0 à 0 dans le cas contraire.

• **PAR Adresse 41: TPO1** (Tempo de PORTes 1).

Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse, on programme la temporisation de porte N°1 en secondes et en hexadécimal.

On peut programmer une valeur qui va de 2 à 255 secondes.

Voir à la page 89 la correspondance entre les nombres décimaux et hexadécimaux de 00 à 255 00 to FF.

• **PAR Adresse 42: TREP1** (Tempo de REouverture Portes 1).

Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal

A cette adresse, on programme la temporisation pendant laquelle la porte N°1 reste ouverte après qu'une réouverture sur COI ou sur CS ait été provoquée.

Cette temporisation se programme en secondes et en hexadécimal.

Sa valeur peut être comprise entre 1 et 255 secondes.

Voir à la page 89 la correspondance entre les nombres décimaux et hexadécimaux de 00 à 255 00 to FF.

DEFINITION DES PARAMETRES

- PAR Adresse **43: NIVMHS** (NIVEau de Mise Hors Service).

Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse, on programme le niveau où la cabine doit se rendre lorsqu'on utilise la fonction mise Hors Service.

Si on souhaite que la cabine reste là où elle se trouve au moment où on active la fonction, il suffit de programmer à **0** les bâtonnets **6** et **7**.

Si on souhaite que la cabine stationne portes ouvertes, il faut le préciser en allumant le bâtonnet **7** pour la porte N°1 (ou le bâtonnet **6** pur la porte N°2).

⇒ Bâtonnet **2** à l'adresse **09 (MHSPF)** sera alors éteint.

- PAR Adresse **44: TIRP1** (Tempo d'Inversion des Relais de la Porte1).

Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse, on programme la temporisation qui s'écoule entre l'instant où la Série Alpha relâche le relais fermeture et l'instant où elle active le relais ouverture de la porte 1.

Sa valeur peut être comprise entre 00 millisecondes et 2,55 secondes. (bond de 0,01 s)

Voir à la page 89 la correspondance entre les nombres décimaux et hexadécimaux de 00 à 255 00 to FF.

- PAR Adresse **45: TFR8** (Tempo Filtrage des Rebonds sur le 8).

Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse, on programme le délai qui s'écoule entre l'instant où le "8" de la chaîne des sécurités est vérifié et l'instant où l'on commande les cames et la fermeture des portes 1 et 2.

Cette temporisation est destinée à filtrer les rebonds mécaniques sur le "8" et peut durer de 10 millisecondes à 2,55 secondes.

On programme cette temporisation par bond de 0,01 secondes et en hexadécimal.

- PAR Adresse **46: TPV1/2** (TemPorisation de Verrouillage).

Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse, on programme le délai maximum qui peut s'écouler entre le moment où le "8" de la chaîne des sécurités étant établi, une action de verrouillage est entreprise devant aboutir à l'arrivée du "10".

Exemple : Dans le cas d'un Monte charge à paroi lisse équipé donc de portes palières battantes et d'une came mobile.

Le circuit de chaîne des sécurités est tel que lorsque l'ascenseur ne bouge pas et que toutes les portes sont fermées, le "8" doit être établi. Le fait de passer un appel, conjugué au fait que le "8" est vérifié, fait activer la came mobile. Si tout se passe bien, le "10" doit arriver presque instantanément. On programmera une temporisation de verrouillage très petite (3 secondes). Si par contre, le verrouillage ne se fait pas, on désactive la came une fois la temporisation écoulée, ceci afin d'éviter qu'elle reste sous tension éternellement !!!

Cette temporisation est la même pour la porte 1 ou la porte 2

Sa valeur peut être comprise entre 00 seconde et 255 secondes. (bond de 1 s)

Voir à la page 89 la correspondance entre les nombres décimaux et hexadécimaux de 00 à 255 00 to FF.

DEFINITION DES PARAMETRES

- PAR Adresse **47: TIGP01** (Tempo d'Intégrateur POrte 1).

Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse, on programme la temporisation de l'intégrateur de la porte N°1 en secondes et en hexadécimal.

On peut programmer une valeur qui va de 1 à 255 secondes.

Voir à la page 89 la correspondance entre les nombres décimaux et hexadécimaux de 00 à 255 00 to FF.

Si on programme 00, il n'y a pas d'intégrateur de porte.

- PAR Adresse **48**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet

A cette adresse, on définit le fonctionnement de la porte N°1 pour le niveau 0.

Bâtonnet **7: RCAME** (Retard CAME).

Si on programme le bâtonnet 7 et le bâtonnet 4 porte cabine seule à 1, en arrivant à un niveau, on commencera à piloter l'ouverture de la porte pendant 1,5 secondes avant de relâcher la Came.

Ceci limite le risque de se coincer les doigts dans la porte cabine qui entame à peine son mouvement d'ouverture dans la mesure où on ne sait pas ouvrir la porte battante avant 1,5 seconde.

Si on programme le bâtonnet 7 à 1 dans le cas de portes automatique complètes, en arrivant à un niveau, on relâche la came 1 seconde avant de piloter l'ouverture de la porte.

Ceci peut être intéressant dans le cas de porte automatique complète verrouillée par une came. En effet, des problèmes de coincement peuvent apparaître si on commande l'ouverture de la porte en même temps que l'on relâche la came.

Bâtonnet **5 & 6** : NON UTILISES

Bâtonnet **4: PORCAB1N0** (PORte CABine 1 au Niveau 0).

On programme le bâtonnet 4 à 1 lorsqu'on a une cabine équipée d'une porte automatique commandée par les relais de la Série Alpha, les portes palières étant battantes.

On programme le bâtonnet 4 à 0 lorsqu'on est en paroi lisse ou en porte automatique cabine seule pilotée par une came ou en porte automatique cabine et palière.

Bâtonnet **3: OUAVAP1N0** OUverture AVant Arrêt de la Porte 1 au Niveau 0).

On programme le bâtonnet 3 à 1 lorsqu'on souhaite que la Série Alpha effectue une ouverture avant arrêt de la porte 1 au niveau 0.

On programme le bâtonnet 3 à 0 dans le cas contraire.

Bâtonnet **2: STP1OUN0** (STationnement Porte 1 OUverte au Niveau 0).

On programme le bâtonnet 2 à 1 lorsqu'on souhaite que la cabine stationne avec la porte 1 ouverte au niveau 0.

On programme le bâtonnet 2 à 0 dans le cas contraire.

Bâtonnet **1: SER1INO** (SERvice 1 INterdit au niveau 0).

On programme le bâtonnet 1 à 1 lorsqu'on interdit l'ouverture de la porte 1 au niveau 0.

On programme le bâtonnet 1 à 0 lorsqu'on autorise l'ouverture de la porte 1 au niveau 0.

DEFINITION DES PARAMETRES

Bâtonnet 0: OUNSIMNO (OUverture Non SIMultanée au Niv 0).

On programme le bâtonnet **0** à **1** lorsqu'on interdit l'ouverture simultanée des portes 1 et 2 au niveau 0 (Effet de sas).

On programme le bâtonnet **0** à **0** lorsqu'on autorise l'ouverture simultanée des portes 1 et 2 au niveau 0.

⇒ Cette fonction ne peut être exploitée qu'en double service sélectif (*Ad. 5d - bât 2*)

• PAR Adresse **49** : Pratique de visualiser en mode Bâtonnet

A cette adresse, on définit le fonctionnement de la porte N°1 pour le niveau 1.

• PAR Adresse 4A : Idem pour niveau 02	• PAR Adresse 51 : Idem pour niveau 09
• PAR Adresse 4b : Idem pour niveau 03	• PAR Adresse 52 : Idem pour niveau 10
• PAR Adresse 4C : Idem pour niveau 04	• PAR Adresse 53 : Idem pour niveau 11
• PAR Adresse 4d : Idem pour niveau 05	
• PAR Adresse 4E : Idem pour niveau 06	
• PAR Adresse 4F : Idem pour niveau 07	
• PAR Adresse 50 : Idem pour niveau 08	

• PAR Adresse **58: TDEMYD** (Tempo de DEMarrage Y/D).

Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse, on programme le temps pendant lequel on souhaite que le contacteur ETOILE colle.

On peut programmer un tempo qui va de 0 à 25,5 secondes par bonds de 0,1 seconde.

Voir à la page **89** la correspondance entre les nombres décimaux et hexadécimaux de 00 à 255 00 to FF.

• PAR Adresse **59: TARMVT** (Tempo d'ARrêt du MouVemenT).

Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse, on programme le temps pendant lequel la vanne petite vitesse montée continue à être alimentée après le point d'arrêt.

On peut programmer un tempo qui va de 0 à 2,55 secondes par bonds de 0,01 seconde.

Voir à la page **89** la correspondance entre les nombres décimaux et hexadécimaux de 00 à 255 00 to FF.

• PAR Adresse **5A: TPMPVM** (Tempo de Prolongation de MouVement Petite Vitesse Montée).

Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse, on programme le tempo de prolongation d'alimentation du moteur de pompe.

On peut programmer un tempo qui va de 0 à 2,55 secondes par bonds de 0,01 seconde.

Voir à la page **89** la correspondance entre les nombres décimaux et hexadécimaux de 00 à 255 00 to FF.

DEFINITION DES PARAMETRES

- PAR Adresse **5b**: **TYPHYD** (TYPe d'HYDraulique).

Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse, on programme le type de centrale d'hydraulique que la Série Alpha doit piloter.

Voir dans la liste ci-dessous le numéro qui a été attribué aux principaux types de centrales hydrauliques connues à ce jour.

0	=	GMV-MARTINI 3 Vannes. / MORIS / OMAR
1	=	H&C / ALGI
2	=	DOVER
3	=	BERINGER ELECTRONIQUE
4	=	SPÉCIFIQUE à définir aux adresse 38 à 3F
5	=	START ELEVATOR
6	=	BERINGER + ESTART ELECTRONIQUE

- PAR Adresse **5C**: pratique de visualiser en mode Bâtonnet

Bâtonnet **7**: NON UTILISE

Bâtonnet **6**: **RAMDES** (RAMassage DEScente).

On programme le bâtonnet **6** à **1** lorsqu'on souhaite que la Série Alpha effectue le ramassage Descente.

On programme le bâtonnet **6** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **5**: NON UTILISE

Bâtonnet **4**: NON UTILISE

Bâtonnet **3**: **DNH** (Défaut de Niveau d'Huile).

On programme le bâtonnet **3** à **1** lorsqu'on souhaite que la Série Alpha gère le contact de défaut niveau d'huile.

On programme le bâtonnet **3** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **2**: NON UTILISE

Bâtonnet **1**: **DEMDIR** (DEMarrage DIRect).

On programme le bâtonnet **1** à **1** lorsqu'on souhaite que la Série Alpha effectue un démarrage direct.

On programme le bâtonnet **1** à **0** lorsqu'on souhaite que la Série Alpha effectue un démarrage Etoile-Triangle.

Bâtonnet **0**: **TAQUET** (TAQUET).

On programme le bâtonnet **0** à **1** lorsqu'on souhaite que la Série Alpha gère des Taquets.

On programme le bâtonnet **0** à **0** dans le cas contraire.

DEFINITION DES PARAMETRES

- PAR Adresse **5E: TRAUN0** (Tempo de Rappel AUtomatique au Niveau 0).

Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse, on programme le temps qui s'écoule entre le moment où l'appareil n'est plus sollicité et son retour automatique au niveau 0.

On peut programmer un tempo qui va de 1 à 15 Minutes par bonds de 1 minute.

Voir à la page 89 la correspondance entre les nombres décimaux et hexadécimaux de 00 à 255 00 to FF.

En programmant 00, la fonction est inhibée.

- PAR Adresse **5F**: Pratique de visualiser en mode bâtonnet.

Bâtonnet **0, 2, 5, 6, 7** : NON UTILISE

Bâtonnet **4: STPREG** (Sonde de Température pour REGulation).

On programme le bâtonnet 4 à 1 lorsque la Série Alpha est destinée à gérer une sonde de température pour la fonction **VARIATION DE LA DISTANCE DE TEMPERATURE EN FONCTION DE LA TEMPERATURE DE L'HUILE DE LA CENTRALE HYDRAULIQUE** (voir aussi les adresses, 5F-Bât 1, C0 à C7, C8 à CF).

On programme le bâtonnet 4 à 0 dans le cas contraire.

Bâtonnet **3: DCTQET** (Doublement de la temporisation de Contrôle des TaQuETs).

On programme le bâtonnet 3 à 1 lorsqu'on double le temps imparti au contrôle des taquets.

On programme le bâtonnet 3 à 0 dans le cas contraire.

Bâtonnet **1: REGDRAL** (REGulation de la Distance de RALentissement).

On programme le bâtonnet 1 à 1 lorsque la Série Alpha est destinée à gérer la fonction **VARIATION DE LA DISTANCE DE TEMPERATURE EN FONCTION DE LA TEMPERATURE DE L'HUILE DE LA CENTRALE HYDRAULIQUE** (voir aussi les adresses, 5F-Bât 4, C0 à C7, C8 à CF).

On programme le bâtonnet 1 à 0 dans le cas contraire.

DEFINITION DES PARAMETRES

- **PAR Adresse 63**: Pratique de visualiser en mode bâtonnet.

Bâtonnet 7: **CABVID** (Option CABine VIDE).

On programme le bâtonnet 7 à 1 lorsqu'on souhaite que la Série Alpha gère l'option cabine vide.

On rappelle que cette option consiste à effacer tous les ordres cabine si après 2 arrêts sur envois cabine, la cellule n'a pas été coupée.

On programme le bâtonnet 7 à 0 dans le cas contraire.

Bâtonnet 6: **SHTCS** (Option SHunTage de CS).

On programme le bâtonnet 6 à 1 lorsqu'on souhaite que la Série Alpha ponte le CS (cellule de seuil) après la temporisation programmée à l'adresse 41 et si un ordre a été enregistré. De plus, on active la sortie INH1 qui peut alimenter un ronfleur pour indiquer aux passagers que la porte va se refermer.

On programme le bâtonnet 6 à 0 dans le cas contraire.

(Voir aussi Sortie programmable SPGx - Paramètre Adresse 7A, Bâtonnets 4 à 7).

Bâtonnet 5: **ISO** (ISONivelage).

On programme le bâtonnet 5 à 1 lorsque la Série Alpha est destinée à gérer l'option isonivelage (portes ouvertes ou portes fermées).

On programme le bâtonnet 5 à 0 dans le cas contraire.

Bâtonnet 4: **RMLIFT** (Regulation MLIFT).

On programme le bâtonnet 4 à 1 lorsque la Série Alpha est destinée à piloter une régulation de vitesse à variation de fréquence MLIFT.

On programme le bâtonnet 4 à 0 dans le cas contraire.

Bâtonnet 3: NON UTILISE

Bâtonnet 2: **REGUL** (REGULation).

On programme le bâtonnet 2 à 1 lorsque la Série Alpha est destinée à piloter une régulation de vitesse indépendante.

On programme le bâtonnet 2 à 0 dans le cas contraire.

Bâtonnet 1: **OUAVAR** (Ouverture Avant ARrêt).

On programme le bâtonnet 1 à 1 lorsque la Série Alpha est destinée à effectuer la fonction Ouverture Avant Arrêt et donc gérer le dispositif de pontage des sécurités de porte.

On programme le bâtonnet 1 à 0 dans le cas contraire.

Bâtonnet 0: **TPRAL** (Tempo de Porte RALongée).

On programme le bâtonnet 0 à 1 lorsque l'on souhaite que la temporisation de rappel automatique soit en minutes (donc RALongée) voir Ad. 20 - bât 5.

- Si le bâtonnet 0 = 1 \Rightarrow 5 min < VALEUR < 10 minutes
- Si le bâtonnet 0 = 0 \Rightarrow 1 sec < VALEUR < 2,5 seconde.

On programme le bâtonnet 0 à 0 dans le cas contraire.

DEFINITION DES PARAMETRES

- **PAR Adresse 78:** Pratique de visualiser en mode bâtonnet.

Bâtonnet **7:** NON UTILISE

Bâtonnet **6:** **RF / SPG3** (Sortie ProGrammable n°3)

On programme le bâtonnet **6** à **1** lorsqu'on souhaite utiliser la sortie programmable **SPG3** pour le **Ronfleur de surcharge.** (RF)

On programme le bâtonnet **6** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **5:** **RF / SPG2** (Sortie ProGrammable n°2)

On programme le bâtonnet **5** à **1** lorsqu'on souhaite utiliser la sortie programmable **SPG2** pour le **Ronfleur de surcharge.** (RF)

On programme le bâtonnet **5** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **4:** **RF / SPG1** (Sortie ProGrammable n°1)

On programme le bâtonnet **4** à **1** lorsqu'on souhaite utiliser la sortie programmable **SPG1** pour le **Ronfleur de surcharge.** (RF)

On programme le bâtonnet **4** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **3:** NON UTILISE

Bâtonnet **2:** **VSU / SPG3** (Sortie ProGrammable n°3)

On programme le bâtonnet **2** à **1** lorsqu'on souhaite utiliser la sortie programmable **SPG3** pour le **Voyant de surcharge.** (VSU)

On programme le bâtonnet **2** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **1:** **VSU / SPG2** (Sortie ProGrammable n°2)

On programme le bâtonnet **1** à **1** lorsqu'on souhaite utiliser la sortie programmable **SPG2** pour le **Voyant de surcharge.** (VSU)

On programme le bâtonnet **1** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **0:** **VSU / SPG1** (Sortie ProGrammable n°1)

On programme le bâtonnet **0** à **1** lorsqu'on souhaite utiliser la sortie programmable **SPG1** pour le **Voyant de surcharge.** (VSU)

On programme le bâtonnet **0** à **0** dans le cas contraire.

DEFINITION DES PARAMETRES

- PAR Adresse **79**: Pratique de visualiser en mode bâtonnet.

Bâtonnet **7**: NON UTILISE

Bâtonnet **6**: **VHS / SPG3** (Sortie ProGrammable n°3)

On programme le bâtonnet **6** à **1** lorsqu'on souhaite utiliser la sortie programmable **SPG3** pour le **Voyant Hors Service**. (VHS)

On programme le bâtonnet **6** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **5**: **VHS / SPG2** (Sortie ProGrammable n°2)

On programme le bâtonnet **5** à **1** lorsqu'on souhaite utiliser la sortie programmable **SPG2** pour le **Voyant Hors Service**. (VHS)

On programme le bâtonnet **5** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **4**: **VHS / SPG1** (Sortie ProGrammable n°1)

On programme le bâtonnet **4** à **1** lorsqu'on souhaite utiliser la sortie programmable **SPG1** pour le **Voyant Hors Service**. (VHS)

On programme le bâtonnet **4** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **3**: NON UTILISE

Bâtonnet **2**: **GONG / SPG3** (Sortie ProGrammable n°3)

On programme le bâtonnet **2** à **1** lorsqu'on souhaite utiliser la sortie programmable **SPG3** pour le **GONG**. (GONG)

On programme le bâtonnet **2** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **1**: **GONG / SPG2** (Sortie ProGrammable n°2)

On programme le bâtonnet **1** à **1** lorsqu'on souhaite utiliser la sortie programmable **SPG2** pour le **GONG**. (GONG)

On programme le bâtonnet **1** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **0**: **GONG / SPG1** (Sortie ProGrammable n°1)

On programme le bâtonnet **0** à **1** lorsqu'on souhaite utiliser la sortie programmable **SPG1** pour le **GONG**. (GONG)

On programme le bâtonnet **0** à **0** dans le cas contraire.

DEFINITION DES PARAMETRES

- PAR Adresse **7A**: Pratique de visualiser en mode bâtonnet.

Bâtonnet **7**: NON UTILISE

Bâtonnet **6**: **INH1 / SPG3** (Sortie ProGrammable n°3)

On programme le bâtonnet **6** à **1** lorsqu'on souhaite utiliser la sortie programmable **SPG3** pour l'**Inhibition**. (INH1)

On programme le bâtonnet **6** à **0** dans le cas contraire.
(Voir aussi paramètre Adresse 63, Bâtonnets 4 à 7).

Bâtonnet **5**: **INH1 / SPG2** (Sortie ProGrammable n°2)

On programme le bâtonnet **5** à **1** lorsqu'on souhaite utiliser la sortie programmable **SPG2** pour l'**Inhibition**. (INH1)

On programme le bâtonnet **5** à **0** dans le cas contraire.
(Voir aussi paramètre Adresse 63, Bâtonnets 4 à 7).

Bâtonnet **4**: **INH1 / SPG1** (Sortie ProGrammable n°1)

On programme le bâtonnet **4** à **1** lorsqu'on souhaite utiliser la sortie programmable **SPG1** pour l'**Inhibition**. (INH1)

On programme le bâtonnet **4** à **0** dans le cas contraire.
(Voir aussi paramètre Adresse 63, Bâtonnets 4 à 7).

Bâtonnet **3**: NON UTILISE

Bâtonnet **2**: **VPMP / SPG3** (Sortie ProGrammable n°3)

On programme le bâtonnet **2** à **1** lorsqu'on souhaite utiliser la sortie programmable **SPG3** pour le **Voyant Pompier**. (VPMP)

On programme le bâtonnet **2** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **1**: **VPMP / SPG2** (Sortie ProGrammable n°2)

On programme le bâtonnet **1** à **1** lorsqu'on souhaite utiliser la sortie programmable **SPG2** pour le **Voyant Pompier**. (VPMP)

On programme le bâtonnet **1** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **0**: **VPMP / SPG1** (Sortie ProGrammable n°1)

On programme le bâtonnet **0** à **1** lorsqu'on souhaite utiliser la sortie programmable **SPG1** pour le **Voyant Pompier**. (VPMP)

On programme le bâtonnet **0** à **0** dans le cas contraire.

DEFINITION DES PARAMETRES

- PAR Adresse **7b**: Pratique de visualiser en mode bâtonnet.

Bâtonnet **7**: NON UTILISE

Bâtonnet **6**: **CAM / SPG3** (Sortie ProGrammable n°3)

On programme le bâtonnet **6** à **1** lorsqu'on souhaite utiliser la sortie programmable **SPG3** pour la **CAMe.** (CAM)

On programme le bâtonnet **6** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **5**: **CAM / SPG2** (Sortie ProGrammable n°2)

On programme le bâtonnet **5** à **1** lorsqu'on souhaite utiliser la sortie programmable **SPG2** pour la **CAMe.** (CAM)

On programme le bâtonnet **5** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **4**: **CAM / SPG1** (Sortie ProGrammable n°1)

On programme le bâtonnet **4** à **1** lorsqu'on souhaite utiliser la sortie programmable **SPG1** pour la **CAMe.** (CAM)

On programme le bâtonnet **4** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **3**: NON UTILISE

Bâtonnet **2**: **LU / SPG3** (Sortie ProGrammable n°3)

On programme le bâtonnet **2** à **1** lorsqu'on souhaite utiliser la sortie programmable **SPG3** pour la **LUMière automatique.** (LU)

On programme le bâtonnet **2** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **1**: **LU / SPG2** (Sortie ProGrammable n°2)

On programme le bâtonnet **1** à **1** lorsqu'on souhaite utiliser la sortie programmable **SPG2** pour la **LUMière automatique.** (LU)

On programme le bâtonnet **1** à **0** dans le cas contraire.

Bâtonnet **0**: **LU / SPG1** (Sortie ProGrammable n°1)

On programme le bâtonnet **0** à **1** lorsqu'on souhaite utiliser la sortie programmable **SPG1** pour la **LUMière automatique.** (LU)

On programme le bâtonnet **0** à **0** dans le cas contraire.

- PAR Adresse **7E**: **CAADDEF** (Code de l'Avant Avant Dernier DEFaut).

Pratique de visualiser en chiffre Hexadecimal.

A cette adresse, la Série Alpha écrit le **code du troisième défaut.**

- PAR Adresse **7F**: **CDEFPA** (Code de DEFaut le Plus Ancien).

Pratique de visualiser en chiffre Hexadecimal.

A cette adresse, la Série Alpha écrit le **code du quatrième défaut.**

DEFINITION DES PARAMETRES

- PAR Adresse **C0**: Température jusqu'à laquelle la distance **C8** est choisie, Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse, dans le cadre de la fonction **VARIATION DE LA DISTANCE DE RALENTISSEMENT EN FONCTION DE LA TEMPERATURE DE L'HUILE DANS LA CENTRALE HYDRAULIQUE**, on programme la température jusqu'à laquelle on prendra la distance de ralentissement programmée à l'adresse **C8** (en %).

- PAR Adresse **C1**: Température jusqu'à laquelle la distance **C9** est choisie, Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse, on programme la température jusqu'à laquelle on prendra la distance de ralentissement programmée à l'adresse **C9** (en %).

- PAR Adresse **C2**: Température jusqu'à laquelle la distance **CA** est choisie, Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse, on programme la température jusqu'à laquelle on prendra la distance de ralentissement programmée à l'adresse **CA** (en %).

- PAR Adresse **C3**: Température jusqu'à laquelle la distance **Cb** est choisie, Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse, on programme la température jusqu'à laquelle on prendra la distance de ralentissement programmée à l'adresse **Cb** (en %).

- PAR Adresse **C4**: Température jusqu'à laquelle la distance **CC** est choisie, Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse, on programme la température jusqu'à laquelle on prendra la distance de ralentissement programmée à l'adresse **CC** (en %).

- PAR Adresse **C5**: Température jusqu'à laquelle la distance **Cd** est choisie, Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse, on programme la température jusqu'à laquelle on prendra la distance de ralentissement programmée à l'adresse **Cd** (en %).

- PAR Adresse **C6**: Température jusqu'à laquelle la distance **CE** est choisie, Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse, on programme la température jusqu'à laquelle on prendra la distance de ralentissement programmée à l'adresse **CE** (en %).

- PAR Adresse **C7**: Température jusqu'à laquelle la distance **CF** est choisie, Pratique de visualiser en chiffre hexadécimal.

A cette adresse, on programme la température jusqu'à laquelle on prendra la distance de ralentissement programmée à l'adresse **CF** (en %).

DEFINITION DES PARAMETRES

- PAR Adresse **C8**: Distance de ralentissement choisie en fonction de la temperature programmée en **C0**, Pratique de visualiser en chiffre hexadecimal.

A cette adresse, dans le cadre de la fonction **VARIATION DE LA DISTANCE DE RALENTISSEMENT EN FONCTION DE LA TEMPERATURE DE L'HUILE DANS LA CENTRALE HYDRAULIQUE**, on programme la distance de ralentissement (en %) choisie. Cette distance est fonction de la température programmée à l'adresse **C0** (en %).

- PAR Adresse **C9**: Distance de ralentissement choisie en fonction de la temperature programmée en **C1**, Pratique de visualiser en chiffre hexadecimal.

A cette adresse, on programme la distance de ralentissement (en %) choisie en fonction de la température programmée en **C1**.

- PAR Adresse **CA**: Distance de ralentissement choisie en fonction de la temperature programmée en **C2**, Pratique de visualiser en chiffre hexadecimal.

A cette adresse, on programme la distance de ralentissement (en %) choisie en fonction de la température programmée en **C2**.

- PAR Adresse **Cb**: Distance de ralentissement choisie en fonction de la temperature programmée en **C3**, Pratique de visualiser en chiffre hexadecimal.

A cette adresse, on programme la distance de ralentissement (en %) choisie en fonction de la température programmée en **C3**.

- PAR Adresse **CC**: Distance de ralentissement choisie en fonction de la temperature programmée en **C4**, Pratique de visualiser en chiffre hexadecimal.

A cette adresse, on programme la distance de ralentissement (en %) choisie en fonction de la température programmée en **C4**.

- PAR Adresse **Cd**: Distance de ralentissement choisie en fonction de la temperature programmée en **C5**, Pratique de visualiser en chiffre hexadecimal.

A cette adresse, on programme la distance de ralentissement (en %) choisie en fonction de la température programmée en **C5**.

- PAR Adresse **CE**: Distance de ralentissement choisie en fonction de la temperature programmée en **C6**, Pratique de visualiser en chiffre hexadecimal.

A cette adresse, on programme la distance de ralentissement (en %) choisie en fonction de la température programmée en **C6**.

- PAR Adresse **CF**: Distance de ralentissement choisie en fonction de la temperature programmée en **C7**, Pratique de visualiser en chiffre hexadecimal.

A cette adresse, on programme la distance de ralentissement (en %) choisie en fonction de la température programmée en **C7**.

EXPLICATION DES PARAMÈTRES C0 À CF

Afin d'assurer la régulation Distance / Température d'huile, 2 tables de 8 paramètres ont été créées dans l'E2PROM :

- Une table de températures (adresses C0 Hex à C7 Hex),
- Une table de coefficients de distance (adresses C8 Hex à CF Hex).

La table des températures contient de 1 à 8 seuils de température d'huile susceptibles d'influer sur la distance de ralentissement, la table de coefficients contient les pourcentages de réduction de la distance de ralentissement à appliquer en fonction des températures ci-dessus.

TEMPERATURE DE L'HUILE EN °C / DISTANCE DE RALENTISSEMENT EN %					
Adr	Exemple (température)		Exemple (pourcentage)	Adr	
			Distance 0 en % : 100	C8	
C0	Température 0	15° C	} ←	Distance 1 en % : 85	C9
C1	Température 1	25° C		Distance 2 en % : 75	CA
C2	Température 2	35° C	} ←	Distance 3 en % : 70	Cb
C3	Température 3	45° C		Distance 4 en % : 65	CC
C4	Température 4	55° C	} ←	Distance 5 en % : 60	Cd
C5	Température 5	60° C		Distance 6 en % : 55	CE
C6	Température 6	65° C	} ←	Distance 7 en % : 50	CF
C7	Température 7	70° C			

Comme le montre le tableau ci-dessus, le programme :

- utilise 100 % de la distance PV (adresses C8 Hex) lorsque la température de l'huile est inférieure ou égale au paramètre **Température 0 (15 °C)** (adresses C0 Hex),
- le pourcentage **Distance 1 (85 %)** lorsque la température de l'huile est strictement supérieure au paramètre **Température 0** et inférieure ou égale au paramètre **Température 1 (25 °C)**

et ainsi de suite. Cette technique implique donc que :

- La variation de la tension fournie par la sonde doit être *monotone*,⁽¹⁾
- Les valeurs de tension de la sonde doivent être rangées dans la table par ordre croissant⁽²⁾

Les pourcentages de distance peuvent, par contre être placés dans un ordre quelconque, soit continûment croissants, soit continûment décroissants, soit dans tout autre arrangement.

Note : Il n'est pas indispensable de remplir totalement la table des températures. Le programme utilise 100 % de la distance dès qu'il rencontre une valeur nulle dans la table des températures.

- (1) C'est-à-dire continuellement croissante ou décroissante en fonction de la température,
- (2) Si la sonde est du type "à Coefficient de Température Positif" (CTP), ce qui signifie que la résistance de la sonde augmente avec la température, cela revient à ranger les températures dans l'ordre croissant dans la table, s'il s'agit d'une sonde "à Coefficient de Température Négatif" (CTN), cela revient à ranger les températures dans l'ordre décroissant.

DEFINITION DES ENTREES

Pour visualiser les entrées et les sorties, il faut mettre le petit switch situé à gauche des afficheurs vers le Haut c'est-à-dire en position RAM.

- Ram Adresse **00**: Pratique de visualiser en mode bâtonnet.

Bâtonnets **0 à 7: C0-7** (Envois Cabine 0 à 7)

Ils nous indiquent respectivement l'état des contacts d'envois cabine C0 à C7 avec le commun bouton COMB.

Les bâtonnets correspondant sont allumés lorsque les contacts sont établis pour faire un envoi.

Les bâtonnets correspondant sont éteints dans le cas contraire.

- Ram Adresse **01**: Pratique de visualiser en mode bâtonnet.

Bâtonnets **0 à 7: C8-11** (Envois Cabine 8 à 11).

Ils nous indiquent respectivement l'état des contacts d'envois cabine C8 à C11 avec le commun bouton COMB.

Les bâtonnets correspondant sont allumés lorsque les contacts sont établis pour faire un envoi.

Les bâtonnets correspondant sont éteints dans le cas contraire.

- Ram Adresse **03**: Pratique de visualiser en mode bâtonnet.

Bâtonnets **0 à 7: M0-7** (Appels Paliers Montée 0 à 7).

Ils nous indiquent respectivement l'état des contacts des appels paliers pour monter M0 (Ad 06-bât0) à M7 avec le commun bouton COMB.

Les bâtonnets correspondant sont allumés lorsque les contacts sont établis pour faire un appel.

Les bâtonnets correspondant sont éteints dans le cas contraire.

- Ram Adresse **04**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnets **0 à 7: M8-10** (Appels Paliers Montée 8 à 10).

Ils nous indiquent respectivement l'état des contacts des appels paliers pour monter M8 à M10 avec le commun bouton COMB.

Les bâtonnets correspondant sont allumés lorsque les contacts sont établis pour faire un appel.

Les bâtonnets correspondant sont éteints dans le cas contraire.

DEFINITION DES ENTREES

- Ram Adresse **06**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnets **1 à 7: D1-7** (Appels Paliers Descente 1 à 7).

Ils nous indiquent respectivement l'état des contacts des appels paliers pour descendre D1 à D7 avec le commun bouton COMB.

Les bâtonnets correspondant sont allumés lorsque les contacts sont établis pour faire un appel.

Les bâtonnets correspondant sont éteints dans le cas contraire.

Bâtonnet **0: M0** (Appel Palier MOnnée 0).

- Ram Adresse **07**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnets **0 à 7: D8-11** (Appels Paliers Descente 8 à 11).

Ils nous indiquent respectivement l'état des contacts des appels paliers pour descendre D8 à D11 avec le commun bouton COMB.

Les bâtonnets correspondant sont allumés lorsque les contacts sont établis pour faire un appel.

Les bâtonnets correspondant sont éteints dans le cas contraire.

- Ram Adresse **0C**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet **7: SU** (SUrcharge)

Il nous indique l'état du contact surcharge. (SU et 0V).

Le bâtonnet **7** est allumé lorsque le contact est établi c'est-à-dire en surcharge.

Le bâtonnet **7** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **6**: NON UTILISE

Bâtonnet **5: ED** (contact ED). ⇒ *Uniquement si 003*

Il nous indique l'état du contact ED (ED et 0V).

Le bâtonnet **5** est allumé lorsque la cabine est sur le ED.

Le bâtonnet **5** est éteint lorsque le contact est établi, c'est-à-dire lorsque la cabine n'est pas sur le ED.

DEFINITION DES ENTREES

Bâtonnet **4: MAN** (MANœuvre de rappel).

Il nous indique l'état du contact de mise en manœuvre de rappel (MAN et 0V).

Le bâtonnet **4** est allumé lorsque le contact est ouvert, c'est-à-dire lorsqu'on est en manœuvre de rappel.

Le bâtonnet **4** est éteint lorsque le contact est établi, c'est-à-dire lorsqu'on est en normal.

Bâtonnet **3: INS** (INSpection).

Il nous indique l'état du contact de mise en inspection (INS et 0V).

Le bâtonnet **3** est allumé lorsque le contact est ouvert, c'est-à-dire lorsqu'on est en inspection.

Le bâtonnet **3** est éteint lorsque le contact est établi, c'est-à-dire lorsqu'on est en normal.

Bâtonnet **2: GM** (Graissage Montée).

Il nous indique l'état du contact de demande de mouvement en graissage montée (GM et 0V).

Le bâtonnet **2** est allumé lorsque le contact est établi pour une demande de déplacement en montée.

Le bâtonnet **2** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **1: GD** (Graissage Descente).

Il nous indique l'état du contact de demande de mouvement en graissage descente (GD et 0V).

Le bâtonnet **1** est allumé lorsque le contact est établi pour une demande de déplacement en descente.

Le bâtonnet **1** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **0: MASS** (relais de MASSe).

Il nous indique l'état du relais de masse.

Le bâtonnet **0** est allumé s'il y a un défaut de masse.

Le bâtonnet **0** est éteint dans le cas contraire.

- Ram Adresse **0D**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet **7**: NON UTILISE

Bâtonnet **6**: NON UTILISE

Bâtonnet **5: PH** (relais de PHase).

Il nous indique l'état du relais de phase (PH et 0V).

Le bâtonnet **5** est allumé lorsqu'il manque une phase.

Le bâtonnet **5** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **4: THV** (THERmique de Ventilation) **TRACTION**.

Il nous indique l'état du Thermique de ventilation (THV et 0V).

Le bâtonnet **4** est allumé lorsque le contact est fermé en défaut.

Le bâtonnet **4** est éteint dans le cas contraire.

DEFINITION DES ENTREES

Bâtonnet 4: DNH (Défaut Niveau d'Huile) HYDRAULIQUE.

Il nous indique l'état du contact détectant un défaut de niveau d'huile pouvant rendre les prochains déplacements dangereux pour le matériel.

Le bâtonnet 4 est allumé lorsque le contact est fermé donc en défaut.

Le bâtonnet 4 est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet 3: RP (Contrôle contacteur Petite Vitesse) TRACTION.

Il nous indique l'état du contacteur Petite Vitesse (PV).

Le bâtonnet 3 est allumé lorsque le contacteur PV est collé.

Le bâtonnet 3 est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet 3: NHM (Niveau Minimum d'Huile) HYDRAULIQUE.

Il nous indique l'état du contact détectant le niveau d'huile minimum pas encore dangereux pour le matériel mais nécessitant un appoint d'huile.

Le bâtonnet 3 est allumé lorsque le contact est fermé s'il manque de l'huile.

Le bâtonnet 3 est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet 2: RG (Contrôle contacteur Grande Vitesse) TRACTION.

Il nous indique l'état du contacteur Grande Vitesse (GV).

Le bâtonnet 2 est allumé lorsque le contacteur GV est collé.

Le bâtonnet 2 est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet 2: RL (Contrôle contacteur Ligne) HYDRAULIQUE.

Il nous indique l'état du contacteur Ligne (L).

Le bâtonnet 2 est allumé lorsque le contacteur L est collé.

Le bâtonnet 2 est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet 1: RM (Contrôle contacteur Montée) TRACTION.

Il nous indique l'état du contacteur Montée (MO).

Le bâtonnet 1 est allumé lorsque le contacteur MO est collé.

Le bâtonnet 1 est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet 1: RY (Contrôle contacteur Etoile) HYDRAULIQUE.

Il nous indique l'état du contacteur Etoile (Y).

Le bâtonnet 1 est allumé lorsque le contacteur Y est collé.

Le bâtonnet 1 est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet 0: RD (Contrôle contacteur Descente) TRACTION.

Il nous indique l'état du contacteur Descente (DE).

Le bâtonnet 0 est allumé lorsque le contacteur DE est collé.

Le bâtonnet 0 est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet 0: RΔ (Contrôle contacteur D (Delta)) HYDRAULIQUE.

Il nous indique l'état du contacteur Delta (Δ ou D).

Le bâtonnet 0 est allumé lorsque le contacteur Δ est collé.

Le bâtonnet 0 est éteint dans le cas contraire.

DEFINITION DES ENTREES

- Ram Adresse **0E**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet **7**: NON UTILISE

Bâtonnet **6**: **ZONE** (Relais de ZONE des portes).

Il nous indique si le dispositif de pontage des sécurités de porte (N62 / N57) donne la zone de déverrouillage (P01 ou I.L.S.).

Le bâtonnet **6** est allumé si l'appareil est dans la zone.

Le bâtonnet **6** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **5**: NON UTILISE

Bâtonnet **4**: **PRIC** (PRiorité Cabine).

Il nous indique l'état du contact de priorité cabine (PRIC et 0V).

Le bâtonnet **4** est allumé lorsque le contact est établi.

Le bâtonnet **4** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **3**: **NS** (Non-Stop).

Il nous indique l'état du contact de Non Stop (NS et 0V).

Le bâtonnet **3** est allumé lorsque le contact est établi.

Le bâtonnet **3** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **2**: **SUSD** (SUSpension de Départ).

Il nous indique l'état du contact de Suspension de départ (SUSD et 0V).

Le bâtonnet **2** est allumé lorsque le contact est établi.

Le bâtonnet **2** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **1**: **MHS** (Mise Hors Service).

Il nous indique l'état du contact de Mise Hors Service (MHS et 0V).

Le bâtonnet **1** est allumé lorsque le contact est établi.

Le bâtonnet **1** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **0**: **POM** (service POMpier).

Il nous indique l'état du contact pompier (POM et 0V).

Le bâtonnet **0** est allumé lorsque le contact est ouvert (le pompier est demandé).

Le bâtonnet **0** est éteint dans le cas contraire.

DEFINITION DES ENTREES

- Ram Adresse **0F**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet **7**: NON UTILISE

Bâtonnet **6**: NON UTILISE

Bâtonnet **5**: NON UTILISE

Bâtonnet **4**: **FF1** (Fermeture Forcée de la porte 1).

Il nous indique l'état du contact du bouton fermeture forcée de la porte 1 (FF1 et 0V).
Le bâtonnet **4** est allumé lorsque le contact est établi.
Le bâtonnet **4** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **3**: **CO1** (contact de COIncement de la porte 1).

Il nous indique l'état du contact de coincement de la porte (CO1 et 0V).
Le bâtonnet **3** est allumé lorsque le contact est établi.
Le bâtonnet **3** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **2**: **CS1** (Cellule de la porte 1).

Il nous indique l'état du contact de cellule de la porte 1 (CS1 et 0V).
Le bâtonnet **2** est allumé lorsque la cellule détecte quelque chose.
Le bâtonnet **2** est éteint lorsque le contact est établi, la cellule n'est pas coupée.

Bâtonnet **1**: **FCFE1** (Fin de Course FErmeture de la porte 1).

Il nous indique l'état du fin de course fermeture de la porte 1 (FCFE1 et 0V).
Le bâtonnet **1** est allumé lorsque le fin de course fermeture est ouvert, c'est-à-dire lorsque la porte 1 est complètement fermée.
Le bâtonnet **1** est éteint lorsque le fin de course fermeture est établi, c'est-à-dire lorsque la porte 1 n'est pas complètement fermée.

Bâtonnet **0**: **FCOU1** (Fin de Course OUverture de la porte 1).

Il nous indique l'état du fin de course ouverture de la porte 1 (FCOU1 et 0V).
Le bâtonnet **0** est allumé lorsque le fin de course ouverture est ouvert, c'est-à-dire lorsque la porte 1 est complètement ouverte.
Le bâtonnet **0** est éteint lorsque le fin de course ouverture est établi, c'est-à-dire lorsque la porte 1 n'est pas complètement ouverte.

DEFINITION DES ENTREES

- Ram Adresse **11**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet **7**: NON UTILISE

Bâtonnet **6**: NON UTILISE

Bâtonnet **5**: NON UTILISE

Bâtonnet **4**: NON UTILISE

Bâtonnet **3**: **EXD** (EXtrême Descente).

Il nous indique l'état du contact ED.

Le bâtonnet **3** est **allumé** lorsque le contact est ouvert, c'est-à-dire lorsque la cabine est **au dessous** de l'aimant bas **ED**.

Le bâtonnet **3** est **éteint** lorsque le contact est établi, c'est-à-dire lorsque la cabine est **au dessus** de l'aimant bas **ED**.

Bâtonnet **2**: **EXM** (EXtrême Montée).

Il nous indique l'état du contact EM.

Le bâtonnet **2** est **allumé** lorsque le contact est ouvert, c'est-à-dire lorsque la cabine est **au dessus** de l'aimant haut **EM**.

Le bâtonnet **2** est **éteint** lorsque le contact est établi, c'est-à-dire lorsque la cabine est **au dessous** de l'aimant haut **EM**.

Bâtonnet **1**: **CAB** (CApteur, faisceau B).

Il nous indique l'état du faisceau B.

Le bâtonnet **1** est allumé lorsque le faisceau B est coupé.

Le bâtonnet **1** est éteint lorsque le faisceau B n'est pas coupé.

Bâtonnet **0**: **CAA** (CApteur, faisceau A).

Il nous indique l'état du faisceau A.

Le bâtonnet **0** est allumé lorsque le faisceau A est coupé.

Le bâtonnet **0** est éteint lorsque le faisceau A n'est pas coupé.

DEFINITION DES ENTREES

- Ram Adresse **12**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet **5, 6, 7**: NON UTILISES

Bâtonnet **4**: **MTH** (Mesure de la Température de l'Huile).

Le bâtonnet 4 est allumé lorsque le contact est ouvert (MTH et 0V) ou lorsque la sonde de température a atteint une certaine valeur.

Le bâtonnet 4 est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **3**: **STH** (Sonde Thermique).

Il nous indique l'état de la sonde thermique (STH et 0V).

Le bâtonnet 3 est éteint lorsque le contact est établi en fonctionnement normal.

Le bâtonnet 3 est allumé dans le cas contraire.

Bâtonnet **2**: **10** (" 10 " de la chaîne des sécurités).

Il nous indique l'état des sécurités au niveau du 10 de la chaîne des sécurités.

Le bâtonnet 2 est allumé lorsque la chaîne des sécurités est établie jusqu'au 10.

Le bâtonnet 2 est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **1**: **8** (" 8 " de la chaîne des sécurités).

Il nous indique l'état des sécurités au niveau du 8 de la chaîne des sécurités.

Le bâtonnet 1 est allumé lorsque la chaîne des sécurités est établie jusqu'au 8.

Le bâtonnet 1 est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **0**: **6** (" 6 " de la chaîne des sécurités).

Il nous indique l'état des sécurités au niveau du 6 de la chaîne des sécurités.

Le bâtonnet 0 est allumé lorsque la chaîne des sécurités est établie jusqu'au 6.

Le bâtonnet 0 est éteint dans le cas contraire.

- Ram Adresse **62**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet **3, 4, 5, 6, 7**: NON UTILISES

Bâtonnet **2**: **IGV** (Inspection Grande Vitesse).

Il nous indique l'état du contact d'inspection en grande vitesse.

Le bâtonnet 2 est allumé lorsque le contact est établi.

Le bâtonnet 2 est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **1**: **TACQ2** (TAQuet 2).

Il nous indique l'état du taquet 2.

Le bâtonnet 1 est allumé si le contact est établi lorsque le taquet 2 est rentré.

Le bâtonnet 1 est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **0**: **TACQ1** (TAQuet 1).

Il nous indique l'état du taquet 1.

Le bâtonnet 0 est allumé si le contact est établi lorsque le taquet 1 est rentré.

Le bâtonnet 0 est éteint dans le cas contraire.

DEFINITION DES SORTIES

Pour visualiser les entrées et les sorties, il faut mettre le petit switch situé à gauche des afficheurs vers le haut c'est-à-dire en position RAM.

NOTE CONCERNANT LES SORTIES :

- (S ELEC)** = Sorties de type ELECTRONIQUES, ne pouvant débiter que 50mA sous 24V (1,2W max).
- (S CONT)** = Sorties de CONTACT SEC de relais dont le commun est accessible.
- (S CONT 24R)** = Sorties de CONTACT SEC de relais dont le commun n'est pas accessible car déjà relié de façon interne au potentiel 24R.

⇒ Il conviendra d'interfacer les sorties en fonction de l'élément à commander.

- Ram Adresse **13**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet **7**: **CREP** (Commun Répéteur de Position) (S ELEC).

Il nous donne l'état du commun répéteur de position (CREP).

Si le bâtonnet **7** clignote, c'est que le signal CREP est actif.

Si le bâtonnet **7** est éteint ou allumé fixe, c'est que le signal CREP est inactif.

Bâtonnet **6**: **LU** (LUMière automatique) (S ELEC).

Il nous indique l'état de la sortie lumière automatique (LU).

Le bâtonnet **6** est allumé lorsque la sortie LU est activée et sort du 0 Volt.

Le bâtonnet **6** est éteint lorsque la sortie LU est désactivée et sort du 24 Volts.

Bâtonnet **5**: **FE1** (relais FERmeture de la porte 1) (S CONT).

Il nous donne l'état du relais de fermeture porte 1 (FE1).

Le bâtonnet **5** est allumé si le relais fermeture est alimenté.

Le bâtonnet **5** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **4**: **OU1** (relais OUverture de la porte 1) (S CONT).

Il nous donne l'état du relais d'ouverture porte 1 (OU1).

Le bâtonnet **4** est allumé si le relais ouverture est alimenté.

Le bâtonnet **4** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **3**: **CAM** (relais de CAME).

Il nous donne l'état du relais de came (CAM).

Le bâtonnet **3** est allumé si le relais de came est alimenté.

Le bâtonnet **3** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **2**: **GV/PV** (relais Grande Vitesse / Petite Vitesse) (S CONT), **ou V2** (en cas de Variation de fréquence).

Il nous donne l'état du relais Grande Vitesse / Petite Vitesse (GV / PV).

Le bâtonnet **2** est allumé, le relais GV/PV est alimenté pour commander le contacteur GV.

Le bâtonnet **2** est éteint, le relais GV/PV est au repos pour commander le contacteur PV.

DEFINITION DES SORTIES

Bâtonnet **1**: **DE** (relais DEscente) (S CONT).

Il nous donne l'état du relais Descente (DE).

Le bâtonnet **1** est allumé si le relais DE est alimenté.

Le bâtonnet **1** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **0**: **MO** (Relais Montée) (S CONT).

Il nous donne l'état du relais Montée (MO).

Le bâtonnet **0** est allumé si le relais MO est alimenté.

Le bâtonnet **0** est éteint dans le cas contraire.

- Ram Adresse **14**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet **7**: **V1** (Vitesse V1) (S ELEC).

Il nous donne l'état de la sortie V1.

Le bâtonnet **7** est allumé si la sortie V1 est activée.

Le bâtonnet **7** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **6**: **V0** (Vitesse 0) (S ELEC).

Il nous donne l'état de la sortie V0.

Le bâtonnet **6** est allumé si la sortie V0 est activée.

Le bâtonnet **6** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **5**: NON UTILISE

Bâtonnet **4**: **SH8** (SHuntage du 8) (S ELEC).

Il nous donne l'état de la sortie SH8.

Le bâtonnet **4** est allumé lorsque la sortie SH8 est activée et sort du 0 Volt.

Le bâtonnet **4** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **3**: NON UTILISE

Bâtonnet **2**: **INH1** (INHibition porte 1) (S ELEC).

Il nous donne l'état de la sortie INH1 qui dépend de l'option SHTCS (SHuntage de CS Ad.63 - bât 6).

Le bâtonnet **2** est allumé lorsque la sortie INH1 est activée et sort du 0 Volt.

Le bâtonnet **2** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **1**: NON UTILISE

Bâtonnet **0**: NON UTILISE.

DEFINITION DES SORTIES

- Ram Adresse **15**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet **7: DEF** (voyant DEFaut) (S ELEC).

Il nous donne l'état de la sortie défaut (DEF).

Le bâtonnet **7** est allumé lorsque la sortie défaut DEF est activée et sort du 0 Volt.

Le bâtonnet **7** est éteint lorsque la sortie défaut est désactivée et sort du 24 Volts.

Bâtonnet **6: GONG** (GONG) (S ELEC).

Il nous donne l'état de la sortie Gong (GONG).

Le bâtonnet **6** est allumé lorsque la sortie Gong GONG est activée et sort du 24 Volts.

Le bâtonnet **6** est éteint lorsque la sortie défaut est désactivée et sort du 0 Volt.

Bâtonnet **5: FD** (Flèche Descente) (S ELEC).

Il nous donne l'état de la sortie Flèche Descente (FD).

Le bâtonnet **5** est allumé, la sortie Flèche Descente FD est activée et sort du 24 Volts.

Le bâtonnet **5** est éteint, la sortie Flèche Descente est désactivée et sort du 0 Volt.

Bâtonnet **4: FM** (Flèche Montée) (S ELEC).

Il nous donne l'état de la sortie Flèche Montée (FM).

Le bâtonnet **4** est allumé, la sortie Flèche Montée FM est activée et sort du 24 Volts.

Le bâtonnet **4** est éteint, la sortie Flèche Montée est désactivée et sort du 0 Volt.

Bâtonnet **3: VSU** (Voyant SURcharge) (S ELEC).

Il nous donne l'état de la sortie du voyant surcharge (VSU).

Le bâtonnet **3** est allumé lorsque la sortie VSU est activée et sort du 0 Volt.

Le bâtonnet **3** est éteint lorsque la sortie VSU est désactivée et sort du 24 Volts.

Bâtonnet **2: RF** (RonFleur) (S ELEC).

Il nous donne l'état de la sortie du ronfleur de surcharge (RF).

Le bâtonnet **2** est allumé lorsque la sortie RF est activée et sort du 0 Volt.

Le bâtonnet **2** est éteint lorsque la sortie RF est désactivée et sort du 24 Volts.

Bâtonnet **1: VHS** (Voyant Hors Service) (S ELEC).

Il nous donne l'état de la sortie du Voyant Hors Service (VHS).

Le bâtonnet **1** est allumé lorsque la sortie VHS est activée et sort du 0 Volt.

Le bâtonnet **1** est éteint lorsque la sortie VHS est désactivée et sort du 24 Volts.

Bâtonnet **0: VPMP** (Voyant PoMPier) (S ELEC).

Il nous donne l'état de la sortie du voyant pompier (VPMP).

Le bâtonnet **0** est allumé lorsque la sortie VPMP est activée et sort du 0 Volt.

Le bâtonnet **0** est éteint lorsque la sortie VPMP est désactivée et sort du 24 Volts.

DEFINITION DES SORTIES

- Ram Adresse **16**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet **0** à **7**: **QC0-7** (Quittances Cabine 0 à 7) (S ELEC).

Ils nous indiquent respectivement l'état des quittances cabine QC0 à QC7.

On rappelle que les sorties QC0 à QC7 sont les bornes C0 à C7.

Les bâtonnets correspondant sont allumés lorsque les sorties sont activées et sortent du 0 Volt.

Les bâtonnets correspondant sont éteints lorsque les sorties sont désactivées et sortent du 24 Volts.

- Ram Adresse **17**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet **0** à **7**: **QC8-11** (Quittances Cabine 8 à 11) (S ELEC).

Ils nous indiquent respectivement l'état des quittances cabine QC8 à QC11.

On rappelle que les sorties QC8 à QC11 sont les bornes C8 à C11.

Les bâtonnets correspondant sont allumés lorsque les sorties sont activées et sortent du 0 Volt.

Les bâtonnets correspondant sont éteints lorsque les sorties sont désactivées et sortent du 24 Volts.

- Ram Adresse **19**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet **0** à **7**: **QM0-7** (Quittances Montées 0 à 7) (S ELEC).

Ils nous indiquent respectivement l'état des quittances palières pour Monter QM0 à QM7.

On rappelle que les sorties QM0 à QM7 sont les bornes P0 à P7.

Les bâtonnets correspondant sont allumés lorsque les sorties sont activées et sortent du 0 Volt.

Les bâtonnets correspondant sont éteints lorsque les sorties sont désactivées et sortent du 24 Volts.

- Ram Adresse **1A**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet **0** à **7**: **QM8-11** (Quittances Montées 8 à 11) (S ELEC).

Ils nous indiquent respectivement l'état des quittances palières pour Monter QM8 à QM11.

On rappelle que les sorties QM8 à QM11 sont les bornes P8 à P11.

Les bâtonnets correspondant sont allumés lorsque les sorties sont activées et sortent du 0 Volt.

Les bâtonnets correspondant sont éteints lorsque les sorties sont désactivées et sortent du 24 Volts.

DEFINITION DES SORTIES

- Ram Adresse **1C**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet **1 à 7**: **QD1- 7** (Quittances Descentes 0 à 7) (S ELEC).

Ils nous indiquent respectivement l'état des quittances palières pour Descendre QD1 à QD7.

On rappelle que les sorties QD1 à QD7 sont les bornes P1 à P7.

Les bâtonnets correspondant sont allumés lorsque les sorties sont activées et sortent du 0 Volt.

Les bâtonnets correspondant sont éteints lorsque les sorties sont désactivées et sortent du 24 Volts.

Bâtonnet **0**: NON UTILISE

- Ram Adresse **1D**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet (S ELEC).

Bâtonnet **0 à 7**: **QD8-11** (Quittances Descentes 8 à 11).

Ils nous indiquent respectivement l'état des quittances palières pour Descendre QD8 à QD11.

On rappelle que les sorties QD8 à QD11 sont les bornes P8 à D11.

Les bâtonnets correspondant sont allumés lorsque les sorties sont activées et sortent du 0 Volt.

Les bâtonnets correspondant sont éteints lorsque les sorties sont désactivées et sortent du 24 Volts.

- Ram Adresse **1F**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet **0 à 7**: **POS0-7** (POSitionnement 0 à 7) (S ELEC).

Ils nous indiquent respectivement l'état des sorties positionnement POS0 à POS7.

Les bâtonnets correspondant sont allumés lorsque les sorties sont activées et sortent du 0 Volt.

Les bâtonnets correspondant sont éteints lorsque les sorties sont désactivées et sortent du 24 Volts.

- Ram Adresse **20**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet **0 à 7**: **POS8-11** (POSitionnement 8 à 11) (S ELEC).

Ils nous indiquent respectivement l'état des sorties positionnement POS8 à POS11.

Les bâtonnets correspondant sont allumés lorsque les sorties sont activées et sortent du 0 Volt.

Les bâtonnets correspondant sont éteints lorsque les sorties sont désactivées et sortent du 24 Volts.

DEFINITION DES SORTIES

- Ram Adresse **61**: Pratique de visualiser en mode Bâtonnet.

Bâtonnet **7**: **V4** (Vanne N°4) (S CONT).

Il nous indique l'état du relais de vanne N°4.

Le bâtonnet **7** est allumé lorsque le relais de vanne N°4 est alimenté.

Le bâtonnet **7** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **6**: **V3** (Vanne N°3) (S CONT).

Il nous indique l'état du relais de vanne N°3.

Le bâtonnet **6** est allumé lorsque le relais de vanne N°3 est alimenté.

Le bâtonnet **6** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **5**: **V2** (Vanne N°2) (S CONT).

Il nous indique l'état du relais de vanne N°3.

Le bâtonnet **5** est allumé lorsque le relais de vanne N°3 est alimenté.

Le bâtonnet **5** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **4**: **V1** (Vanne N°1) (S CONT).

Il nous indique l'état du relais de vanne N°1.

Le bâtonnet **4** est allumé lorsque le relais de vanne N°1 est alimenté.

Le bâtonnet **4** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **3**: NON UTILISE

Bâtonnet **2**: **L** (Relais Ligne) (S CONT).

Il nous indique l'état du relais Ligne (L).

Le bâtonnet **2** est allumé lorsque le relais Ligne est alimenté.

Le bâtonnet **2** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **1**: **Δ** ou **D** (Relais Triangle) (S CONT).

Il nous indique l'état du relais Triangle (Δ ou D).

Le bâtonnet **1** est allumé lorsque le relais Triangle est alimenté.

Le bâtonnet **1** est éteint dans le cas contraire.

Bâtonnet **0**: **Y** (Relais Etoile) (S CONT).

Il nous indique l'état du relais Etoile (Y).

Le bâtonnet **0** est allumé lorsque le relais Etoile est alimenté.

Le bâtonnet **0** est éteint dans le cas contraire.

TABLE DE CONVERSION HEXADÉCIMAL ↔ DÉCIMAL

Chiffre de poids faible (chiffre de droite)

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	b	C	d	E	F
0	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
1	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31
2	32	33	34	35	36	37	38	39	40	41	42	43	44	45	46	47
3	48	49	50	51	52	53	54	55	56	57	58	59	60	61	62	63
4	64	65	66	67	68	69	70	71	72	73	74	75	76	77	78	79
5	80	81	82	83	84	85	86	87	88	89	90	91	92	93	94	95
6	96	97	98	99	100	101	102	103	104	105	106	107	108	109	110	111
7	112	113	114	115	116	117	118	119	120	121	122	123	124	125	126	127
8	128	129	130	131	132	133	134	135	136	137	138	139	140	141	142	143
9	144	145	146	147	148	149	150	151	152	153	154	155	156	157	158	159
A	160	161	162	163	164	165	166	167	168	169	170	171	172	173	174	175
b	176	177	178	179	180	181	182	183	184	185	186	187	188	189	190	191
C	192	193	194	195	196	197	198	199	200	201	202	203	204	205	206	207
d	208	209	210	211	212	213	214	215	216	217	218	219	220	221	222	223
E	224	225	226	227	228	229	230	231	232	233	234	235	236	237	238	239
F	240	241	242	243	244	245	246	247	248	249	250	251	252	253	254	255

Utilisation de la table :

Pour convertir un octet (2 chiffres) hexadécimal en décimal, repérez le chiffre hexadécimal de poids fort (le chiffre de gauche) dans la colonne de gauche de la table. Suivez la rangée correspondante vers la droite jusqu'à l'intersection avec la colonne à la partie supérieure de laquelle se trouve le chiffre hexadécimal de poids faible (le chiffre de droite). La valeur à l'intersection est l'équivalent décimal du nombre hexadécimal cherché.

Par exemple, pour convertir le nombre hexadécimal **A4** en décimal, trouvez l'intersection de la rangée qui contient A en première colonne, avec la colonne qui contient 4 en partie supérieure. L'équivalent décimal de A4 est la valeur à l'intersection, c'est-à-dire **164**.

Pour convertir un nombre décimal en hexadécimal, cherchez le nombre décimal dans la table. Le nombre hexadécimal correspondant est le nombre composé, de gauche à droite, du chiffre hexadécimal figurant dans la première colonne de la rangée dans laquelle vous avez trouvé le nombre décimal, et du chiffre hexadécimal qui figure à la ligne supérieure de la colonne dans laquelle vous avez trouvé le nombre décimal.

Par exemple, pour trouver l'équivalent hexadécimal de **206**, cherchez cette valeur dans la table ; son équivalent hexadécimal est **CE**.

TABLEAU DES PARAMETRES (1/2)

Ad.	Bât. 7	Bât. 6	Bât. 5	Bât. 4	Bât. 3	Bât. 2	Bât. 1	Bât. 0
00	DEF N (CDDEF) CODE DU DERNIER DEFAULT							
01	DEF N-1 (CADDEF) CODE DE L'AVANT DERNIER DEFAULT							
02	REGUL		ISO	RMLIFT			OUAVAR	USINE
03	NBOPER - NOMBRE D'OPERATEUR							
04	NIVSUP - NIVEAU SUPERIEUR							
05	NIVINF - NIVEAU INFERIEUR							
06	NVPRIN - NIVEAU PRINCIPAL							
07	BLOCAG	DCOPRO	OPTSP	OPTMAN	OPREVM	MPVHZ	OPED	OUVPRE
08	2V/RECAV1	APCL	FLCLIG	FLPDP	EFFNSEL		IPF	IPO
09	GONGAR	IGPPRO	IGV	PFLSGV	OPTPOM	MHSPF	TYPOMP	
0A	TIG - TEMPO D'INTEGRATEUR (2 À 45 SECONDES [EN SECONDES])							
0b	TPV - TEMPO PETITE VITESSE (3 À 255 SECONDES [EN SECONDES])							
0C	TPLU - TEMPO DE LUMIERE AUTOMATIQUE (2 A 255 SECONDES [EN SECONDES])							
0d	TINS - TEMPO D'INSPECTION (1 A 255 SECONDES [EN SECONDES])							
0E	TCAPGV - TEMPO CAPTEUR EN G.V. (2 A 25,5 SECONDES [EN 1/10 SECONDES])							
0F	TCAPPV - TEMPO CAPTEUR EN P.V. (3 A 25,5 SECONDES [EN 1/10 SECONDES])							
10	MSQCAB - MASQUES DES ENVOIS CABINE DE 7 A 0							
11	MSQCAB - MASQUES DES ENVOIS CABINE DE 11 A 8							
12								
13	MSQMO - MASQUES DES APPELS PALIERS POUR MONTER DE 7 A 1							
14	MSQMO - MASQUES DES APPELS PALIERS POUR MONTER DE 10 A 8							
15								
16	MSQDE - MASQUES DES APPELS PALIERS POUR DESCENDRE DE 7 A 0							
17	MSQDE - MASQUES DES APPELS PALIERS POUR DESCENDRE DE 11 A 8							
18								
19	TPISO - TEMPORISATION D'ISONIVELAGE (2 à 10 SECONDES [EN SECONDES]) (avec bande Alu)						PVCRH (avec écrans)	PVCRB (avec écrans)
1A	Non utilisé avec la bande Alu		PROG. DES PV CROISEES POUR ENTRES NIVEAUX 7-8 / 0-1				Seulement	
1b			PROG. DES PV CROISEES POUR ENTRES NIVEAUX 10-11 / 8-9				Avec les vannes	
1C								
1d	NUSPLX - TOUJOURS A 00							
1E	TFR10 - TEMPO DE FILTRAGE SUR LE 10 (0 A 0,5 SECONDES [EN 1/100 SECONDES])							
1F	TPRAU - TEMPO DE RAPPEL AUTOMATIQUE (1 A 255 SECONDES [EN SECONDES])							
20	RAUFAC1		TRAPM	NIVRAU - NIVEAU DE RAPPEL AUTOMATIQUE				
21	TGONG - TEMPO DU GONG (0,1 A 10 SECONDES [EN 1/10 SECONDES])							
22	COMDEM - COMPTEUR DE DEMARRAGES : 2 CHIFFRES DE DROITE							
23	COMDEM - COMPTEUR DE DEMARRAGES : 2 CHIFFRES DU MILIEU							
24	COMDEM - COMPTEUR DE DEMARRAGES : 2 CHIFFRES DE GAUCHE							
25	NUMAR0 - NUMERO D'ORDRE DANS LE MOIS DE PRODUCTION (UNITES / DIZAINES)							
26	NUMAR1 - MOIS DE PRODUCTION EN HEXADECIMAL (CENTAINES DU N° DE POSITION)							
27	NUMAR2 - ANNEE DE PRODUCTION DE L'ARMOIRE							
28	REPT00 - REPETITEUR DE POSITION AU NIVEAU 00							
29 à 32	REPTxx - REPETITEUR DE POSITION AU NIVEAU xx							
33	REPT11 - REPETITEUR DE POSITION AU NIVEAU 11							
ADAPTATION A UNE CENTRALE HYDRAULIQUE SPECIFIQUE NON TYPÉE (CYHYD)								
38	V4	V3	V2	V1		LIGNE	TRIANGLE	ETOILE
39	V4	V3	V2	V1		LIGNE	TRIANGLE	ETOILE
3A	V4	V3	V2	V1		LIGNE	TRIANGLE	ETOILE
3b	V4	V3	V2	V1		LIGNE	TRIANGLE	ETOILE
3C	V4	V3	V2	V1		LIGNE	TRIANGLE	ETOILE
3d	V4	V3	V2	V1		LIGNE	TRIANGLE	ETOILE
3E	V4	V3	V2	V1		LIGNE	TRIANGLE	ETOILE
3F	V4	V3	V2	V1		LIGNE	TRIANGLE	ETOILE
40	RGPT	VERSTF1	P1SFCOU	P1SFCFE	PMAFCP1	MSTPMP1	AMPSEC1	MSTPRP1
41	TP01 - TEMPO DE PORTE 1 (2 A 255 SECONDES [EN SECONDES])							
42	TREP1 - TEMPO DE REOUVERTURE DE PORTE 1 (1 A 255 SECONDES [EN SECONDES])							
43	FACE1		NIVMHS - NIVEAU DE MISE HORS SERVICE					
44	TIRP1 - TEMPO D'INVERSION DES RELAIS DE LA PORTE1 (0 A 2,55 S. [EN 1/100 SECONDES])							
45	TFR8 - TEMPO DE FILTRAGE DES REBONDS SUR LE '8' (0 A 2,55 S. [EN 1/100 SECONDES])							
46	TVP1/2 - TEMPORISATION DE VERROUILLAGE DE PORTES 1&2 (1 A 255 S. [EN SECONDES])							
47	TIGPO1 - TEMPO D'INTEGRATEUR DE PORTE 1 (1 A 255 SECONDES [EN SECONDES])							

TABLEAU DES PARAMETRES (2/2)

Ad.	Bât. 7	Bât. 6	Bât. 5	Bât. 4	Bât. 3	Bât. 2	Bât. 1	Bât. 0
48	RCAME1 N00			PORCAB1 N00	OUAVAP1 N00	STP1OU N00	SER1I N00	OUNSIM1 N00
49 à 52	RCAME1 Nxx			PORCAB1 Nxx	OUAVAP1 Nxx	STP1OU Nxx	SER1I Nxx	OUNSIM1 Nxx
53	RCAME1 N11			PORCAB1 N11	OUAVAP1 N11	STP1OU N11	SER1I N11	OUNSIM1 N11
58	TDEMYD - TEMPO DE DEMARRAGE Y/D (0 A 6 SECONDES [EN 1/10 SECONDES])							
59	TARMVT - TEMPO D'ARRET DU MOUVEMENT (0 A 2,55 S. [EN 1/100 SEC])							
5A	TPMPVM - TEMPO DE PROLONGATION DU MVT PETITE VITESSE (0 A 0,5 S. [EN 1/100 SEC])							
5b	TYPHYD - TYPE DE CENTRALE HYDRAULIQUE							
5C		RAMDES			DNH		DEMDIR	TAQUET
5d								
5E	TRAUN0 - TEMPO DE RAPPEL AUTOMATIQUE AU NIVEAU 0 (0 A 15 MINUTES. [EN MINUTE])							
5F				STPREG	DCTQET		REGDRAL	
60								
61								
62								
63	CABVID	SHTCS/	ISOCLI	RMLIFT		REGUL	OuAvARcli	TPRAL
64								
67								
68								
69 à 76								
77								
		SPG3	SPG2	SPG1		SPG3	SPG2	SPG1
78	RF - RONFLEUR DE SURCHARGE				VSU - VOYANT DE SURCHARGE			
79	VHS - VOYANT HORS SERVICE				GONG - SORTIE GONG			
7A	INH1 - SORTIE INHIBITION				VPMP - VOYANT POMPIER			
7b	CAM - SORTIE CAME				LU - LUMIERE AUTOMATIQUE			
7E	DEF N-2 - CODE DE DEFAUT 3							
7F	DEF N-3 - CODE DE DEFAUT 4							
	OPTION DISTANCE DE RALENTISSEMENT EN FONCTION DE LA T° D'HUILE							
C0	TEMPERATURE JUSQUE LAQUELLE LA DISTANCE C8 EST CHOISIE							
C1	TEMPERATURE JUSQUE LAQUELLE LA DISTANCE C9 EST CHOISIE							
C2	TEMPERATURE JUSQUE LAQUELLE LA DISTANCE CA EST CHOISIE							
C3	TEMPERATURE JUSQUE LAQUELLE LA DISTANCE CB EST CHOISIE							
C4	TEMPERATURE JUSQUE LAQUELLE LA DISTANCE CC EST CHOISIE							
C5	TEMPERATURE JUSQUE LAQUELLE LA DISTANCE CD EST CHOISIE							
C6	TEMPERATURE JUSQUE LAQUELLE LA DISTANCE CE EST CHOISIE							
C7	TEMPERATURE JUSQUE LAQUELLE LA DISTANCE CF EST CHOISIE							
	OPTION DISTANCE DE RALENTISSEMENT EN FONCTION DE LA T° D'HUILE							
C8	DISTANCE DE RALENTISSEMENT Ⓢ (EN %) CHOISIE JUSQUE LA TEMPERATURE C0							
C9	DISTANCE DE RALENTISSEMENT Ⓢ (EN %) CHOISIE JUSQUE LA TEMPERATURE C1							
CA	DISTANCE DE RALENTISSEMENT Ⓢ (EN %) CHOISIE JUSQUE LA TEMPERATURE C2							
Cb	DISTANCE DE RALENTISSEMENT Ⓢ (EN %) CHOISIE JUSQUE LA TEMPERATURE C3							
CC	DISTANCE DE RALENTISSEMENT Ⓢ (EN %) CHOISIE JUSQUE LA TEMPERATURE C4							
Cd	DISTANCE DE RALENTISSEMENT Ⓢ (EN %) CHOISIE JUSQUE LA TEMPERATURE C5							
CE	DISTANCE DE RALENTISSEMENT Ⓢ (EN %) CHOISIE JUSQUE LA TEMPERATURE C6							
CF	DISTANCE DE RALENTISSEMENT Ⓢ (EN %) CHOISIE JUSQUE LA TEMPERATURE C7							
	OPTION DISTANCE DE RALENTISSEMENT EN FONCTION DE LA T° D'HUILE							
A8	DISTANCE DE RALENTISSEMENT Ⓢ (EN %) CHOISIE JUSQUE LA TEMPERATURE C0							
A9	DISTANCE DE RALENTISSEMENT Ⓢ (EN %) CHOISIE JUSQUE LA TEMPERATURE C1							
AA	DISTANCE DE RALENTISSEMENT Ⓢ (EN %) CHOISIE JUSQUE LA TEMPERATURE C2							
Ab	DISTANCE DE RALENTISSEMENT Ⓢ (EN %) CHOISIE JUSQUE LA TEMPERATURE C3							
AC	DISTANCE DE RALENTISSEMENT Ⓢ (EN %) CHOISIE JUSQUE LA TEMPERATURE C4							
Ad	DISTANCE DE RALENTISSEMENT Ⓢ (EN %) CHOISIE JUSQUE LA TEMPERATURE C5							
AE	DISTANCE DE RALENTISSEMENT Ⓢ (EN %) CHOISIE JUSQUE LA TEMPERATURE C6							
AF	DISTANCE DE RALENTISSEMENT Ⓢ (EN %) CHOISIE JUSQUE LA TEMPERATURE C7							
	MINIBLOC							
FF	CA	CB	INS	POMP	NIV	10	8	6

TABLEAU DES ENTREES / SORTIES

= ON / REC OFF

Ad.	Bât. 7	Bât. 6	Bât. 5	Bât. 4	Bât. 3	Bât. 2	Bât. 1	Bât. 0
00	C7	C6	C5	C4	C3	C2	C1	C0
01					C11	C10	C9	C8
02								
03	M7	M6	M5	M4	M3	M2	M1	M0
04						M10	M9	M8
05								
06	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	M0
07					D11	D10	D9	D8
08								
09								
0A								
0b			↓ Si O03 ↓					
0C	SU		ED	MAN/	INS/	GM	GD	MASS/
0d			PH/	THV/DNH	RP/NHM	RG/RL	RM/Ry	RD/RΔ
0E	RKISO	RZONE		PRIC	NS	SUSD	MHS	POMP/
0F				FF1	COI1	CS1/	FCFE1/	FCOU1/
10								
11					EXD	EXM	CAB	CAA
12				MTH/	STH/	« 10 »	« 8 »	« 6 »
13	CREP	LU/	FE1	OU1	CAM	GV/PV ou V2(VF)	DE	MO
14	V1(VF)	V0(VF)		SH8		INH1		
15	DEF	GONG	FD	FM	VSU	RF	VHS	VPMP
16	QC7	QC6	QC5	QC4	QC3	QC2	QC1	QC0
17					QC11	QC10	QC9	QC8
18								
19	QM7	QM6	QM5	QM4	QM3	QM2	QM1	QM0
1A					QM11	QM10	QM9	QM8
1b								
1C	QD7	QD6	QD5	QD4	QD3	QD2	QD1	QD0
1d					QD11	QD10	QD9	QD8
1E								
1F	POS7	POS6	POS5	POS4	POS3	POS2	POS1	POS0
20					POS11	POS10	POS9	POS8
21								
22	POIDS FAIBLE - ALTITUDE DE LA CABINE							
23	POIDS FORT - ALTITUDE DE LA CABINE							
24	POSLOG - POSITION LOGIQUE DE L'APPAREIL							
28			CL					
3F	Raccordement sur EPG5 ⇨				ED	EM	⇨ Si Capt. I.L.S. / P202	
61	V4(H)	V3(H)	V2(H)	V1(H)	ECOTAQ	L	Δ	Y
62						IGV	TACQ2	TACQ1
65	T°HUILE - TEMPERATURE D'HUILE							
	MINIBLOC							
FF	CA	CB	INS/	POMP/	NIV/ZDEVR	« 10 »	« 8 »	« 6 »

LISTE DES CODES DE DEFAUTS (1/3)

Les codes de défauts de la Série Alpha (carte BH12)

La lettre située entre parenthèses précise le type de Défaut.

- (A) Signifie que le défaut est définitif et qu'il faut couper puis remettre l'alimentation pour faire une réinitialisation (RESET).
- (B) Signifie que le défaut est provisoire et donc que si la cause disparaît, la manœuvre travaille à nouveau normalement.
- (C) Signifie que le défaut est provisoire si le technicien l'a demandé en programmant l'option « défaut provisoire ». (DCOPRO - Ad.07 - Bât.06)
- (D) Signifie que le défaut peut être ignoré si le technicien l'a demandé.
- (*) Signifie que le code du défaut n'est pas enregistré dans la pile de défauts. La pile de défauts de la **SERIE ALPHA** se trouve aux paramètres adresses **00**, **01**, **7E** et **7F**, petit interrupteur de gauche vers le bas. A l'adresse **00** on trouve le dernier défaut et à l'adresse **7F** le plus ancien enregistré.

AVANT DE QUITTER LE CHANTIER, NOUS VOUS CONSEILLONS DE METTRE LA PILE DE DEFAUT A 00 AFIN DE MIEUX SURVEILLER LES PANNES.

DEFAULT N°	DESIGNATION	
-01-	DEFAUT DE MASSE.	(B)
-02-	TEMPO DE PETITE VITESSE.	(A)
-03-	TEMPO DE REVISION.	(D)
-04-	COUPURE DES SECURITES AVANT LE « 6 ».	(B)
-05-	THERMIQUE DE VENTILATION (THV).	(B)
-06-	ABSENCE REPETITIVE DU « 10 » AU RECALAGE.	(A)
-07-	ERREUR DANS LA PROGRAMMATION DES SORTIE SPG1 A SPG4.	(A)
-08-	SUSPENSION DEPART (SUSD).	(B,*)
-09-	SONDE THERMIQUE OU THERMOCONTACT DE SECURITE (STH).	(B)
-10-	INVERSION DU SENS DE ROTATION (DETECTION PAR CAPTEUR).	(A)
-11-	INTERPRETATION IMPOSSIBLE DU CAPTEUR OU FUSION DU/DES FUSIBLES FU3, FU4.	(A)
-12-	UN DES CONTACTEURS NON DECOLLE A L'ARRIVEE.	(C)
-13-	CONTACTEUR « GV » NON DECOLLE AU PASSAGE « PV ».	(C)
-14-	CONTACTEUR « PV » NON COLLE LORS DE SA COMMANDE.	(C)
-15-	CONTACTEUR « MO » OU « DE » NON COLLE LORS DE LEUR COMMANDE OU FUSION DU FUSIBLE FU9 (24R).	(C)
-16-	FIN DE COURSE HAUT POUR LA REVISION (FREV).	(B,*)

ATTENTION :

POUR TOUT REMPLACEMENT DE CARTES ELECTRONIQUES, RESPECTER LES PRECAUTIONS NECESSAIRES A L'ENVOI DE CELLES-CI (SACHET ANTISTATIQUE)

LISTE DES CODES DE DEFAUTS (2/3)

FAULT N°	DESIGNATION	
-17-	MANQUE OU INVERSION DE PHASES (PH).	(B)
-18-	RECALAGE IMPOSSIBLE PAR SUITE D'INFORMATIONS ERRONEES DU CAPTEUR.	(A)
-19-	COUPURE DU « 8 » EN MARCHÉ.	(B)
-20-	TEMPERATURE DE L'HUILE SUPERIEURE A 100° OU SONDE NON RACCORDEE.	(B)
-21-	ABSENCE DU « 10 ».	(B)
-22-	INTEGRATEUR DE GLISSEMENT.	(A)
-23-	COUPURE DU « 6 » EN MARCHÉ OU VOIR SHUNT 0V, CS EN PAROI LISSE.	(B)
-26-	COUPURE ANORMALEMENT LONGUE DU FAISCEAU A.	(A)
-27-	COUPURE ANORMALEMENT LONGUE DU FAISCEAU B.	(A)
-28-	UN DES CONTACTEURS N'EST PAS DECOLLE AU DEMARRAGE.	(C)
-29-	CONTACTEUR « GV » NON COLLE LORS DE SA COMMANDE.	(C)
-30-	CONTACTEUR « PV » COLLE LORS DE LA COMMANDE « GV ».	(C)
-31-	DEFAUT DE SURCHARGE (SU).	(B,*)
-36-	LE NIVEAU DE PRINCIPAL EST SUPERIEUR AU NIVEAU LE PLUS HAUT.	(A)
-37-	LA PROGRAMMATION DU NIVEAU SUPERIEUR EST PLUS GRANDE QUE 11	(A)
-38-	NIVEAU DE RECALAGE, DE RAPPEL AUTOMATIQUE OU DE « MISE HORS SERVICE » PLUS ELEVE QUE LE NIVEAU SUPERIEUR.	(A)
-39-	LA TENSION SECTEUR EST TROP FAIBLE.	(B)
-40-	LA TENSION SECTEUR EST TROP IMPORTANTE.	(B)
-41-	« 8 » COUPE, PORTE AUTO FERMEE SOUS ORIENTATION.	(B)
-42-	PROGRAMMATION ERRONEE DU NOMBRE D'OPERATEURS DE PORTES (SUPERIEUR A 1).	(A)
-43-	FIN DE COURSE NECESSAIRE SUR OPERATEUR CABINE	(A)
-44-	ABSENCE DU « 10 ».	(B)
-46-	BLOCAGE PORTE EN « OUVERTURE ».	(C)
-48-	BLOCAGE PORTE EN « FERMETURE ».	(C)
-50-	FONCTION « MISE HORS SERVICE » ENCLENCHEE (MHS).	(B,*)
-51-	FONCTION « PRIORITE CABINE » EN COURS (PRIC).	(B,*)
-52-	COUPURE DU « 10 » EN MARCHÉ.	(B)
-53-	FONCTION « POMPIER » EN COURS (POM).	(B,*)
-54-	FONCTION « NON STOP » OU « COMPLET » EN COURS (NS).	(B,*)
-55-	NON DECOLLAGE DU CONTACTEUR « ISO ».	(A)
-56-	NON COLLAGE DU CONTACTEUR « ISO » LORS DE SA COMMANDE.	(B)

ATTENTION :

POUR TOUT REMPLACEMENT DE CARTES ELECTRONIQUES, RESPECTER LES PRECAUTIONS NECESSAIRES A L'ENVOI DE CELLES-CI (SACHET ANTISTATIQUE)

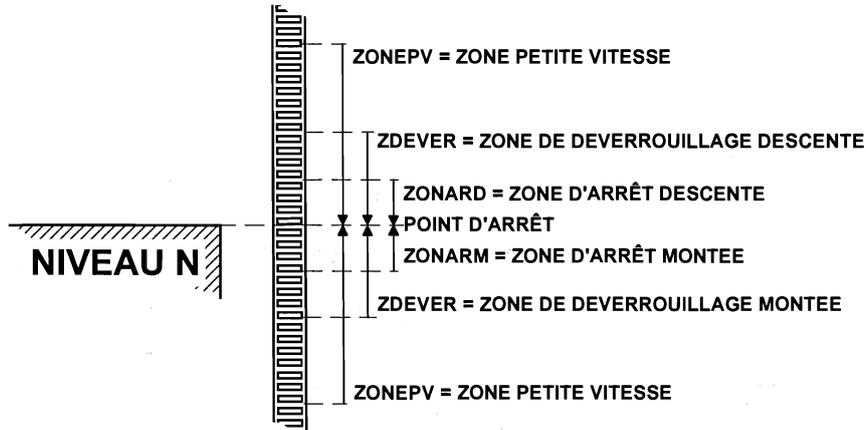
LISTE DES CODES DE DEFAUTS (3/3)

FAULT N°	DESIGNATION	
-57-	DEPASSEMENT DE LA « ZONE ISO » EN MOUVEMENT « ISO ».	(A)
-58-	« POMPAGE ISO » SUPERIEURE A 6.	(B)
-59-	MOUVEMENT D'ISO SUPERIEUR A LA TEMPO ISO.	(A)
-60-	ALTITUDE MAXIMUM PROGRAMMEE TROP ELEVEE.	(A)
-61-	ERREUR DE PROGRAMMATION DES NIVEAUX.	(A)
-62-	DEFAUT CAPTEUR O03.	(A)
-63-	CABINE SIMULTANEMENT PRESENTE EN HAUT ET EN BAS OU CAPTEUR O03 NON ALIMENTE.	(A)
-64-	MANŒUVRES DE RAPPEL ET D'INSPECTION ENCLENCHEES SIMULTANEMENT.	(B)
-65-	DEFAUT DEFINITIF DE REGULATION. ALLER LIRE LE CODE DU DEFAUT SUR LE MLIFT.	
-66-	DEFAUT PROVISOIRE DE REGULATION. ALLER LIRE LE CODE DU DEFAUT SUR LE MLIFT.	
-69-	DERIVE APRES COUPURE DU DISPOSITIF HORS-COURSE DE SECURITE.	(A)
-70-	TAQUETS NON RETRACTES LORS DE LEUR COMMANDE.	(A)
-71-	TAQUETS RELACHES EN MARCHÉ.	(B)
-72-	TAQUETS NON RELACHES A L'ARRET.	(A)
-73-	DEFAUT DE NIVEAU D'HUILE.	(A)
-74-	NIVEAU D'HUILE MINIMUM.	(A)
-75-	NON COLLAGE DU CONTACTEUR « ETOILE "Y" » LORS DE SA COMMANDE. FUSION DE FUSIBLE FU9 (24R) OU COUPURE DU CONTACT DE SURPRESSION.	(C)
-76-	NON COLLAGE DU CONTACTEUR « TRIANGLE "D" » LORS DE SA COMMANDE. FUSION DE FUSIBLE FU9 (24R) OU COUPURE DU CONTACT DE SURPRESSION.	(C)
-77-	NON COLLAGE DU CONTACTEUR « LIGNE "L" » LORS DE SA COMMANDE. FUSION DE FUSIBLE FU9 (24R) OU COUPURE DU CONTACT DE SURPRESSION.	(C)
-78-	NON DECOLLAGE DU CONTACTEUR « ETOILE » OU « TRIANGLE ».	(C)
-79-	TEMPERATURE DE L'HUILE TROP ELEVEE.	(C)

ATTENTION :

POUR TOUT REMPLACEMENT DE CARTES ELECTRONIQUES, RESPECTER LES PRECAUTIONS NECESSAIRES A L'ENVOI DE CELLES-CI (SACHET ANTISTATIQUE)

LES PARAMETRES LIES A LA BANDE



NOM	DESIGNATION	ADRESSE
ZDEVER	Zone de DEVERrouillage	d4 et d5
ZONARM	ZONe d'ARrêt en Montée	d2
ZONARD	ZONe d'ARrêt en Descente	d3
ZONYST	ZONe d'HYSTérisis	b6

PARAMETRES LIES A L'ISONIVELAGE		
TPISO	TemPorisation d'ISONivelage	19
BNDISO	BoND d'ISONivelage	bC
ZONARI	ZONe d'ARrêt Isonivelage	d7

PARAMETRES LIES A LA DISTANCE DE RALENTISSEMENT		
DMINV2	Distance MINimum pour utiliser V2.....	d8 et d9
ZONPV1	ZONe Petite Vitesse 1 = Distance de ralentissement V1	dA et dB
ZONPV2	ZONe Petite Vitesse 2 = Distance de ralentissement V2	d0 et d1

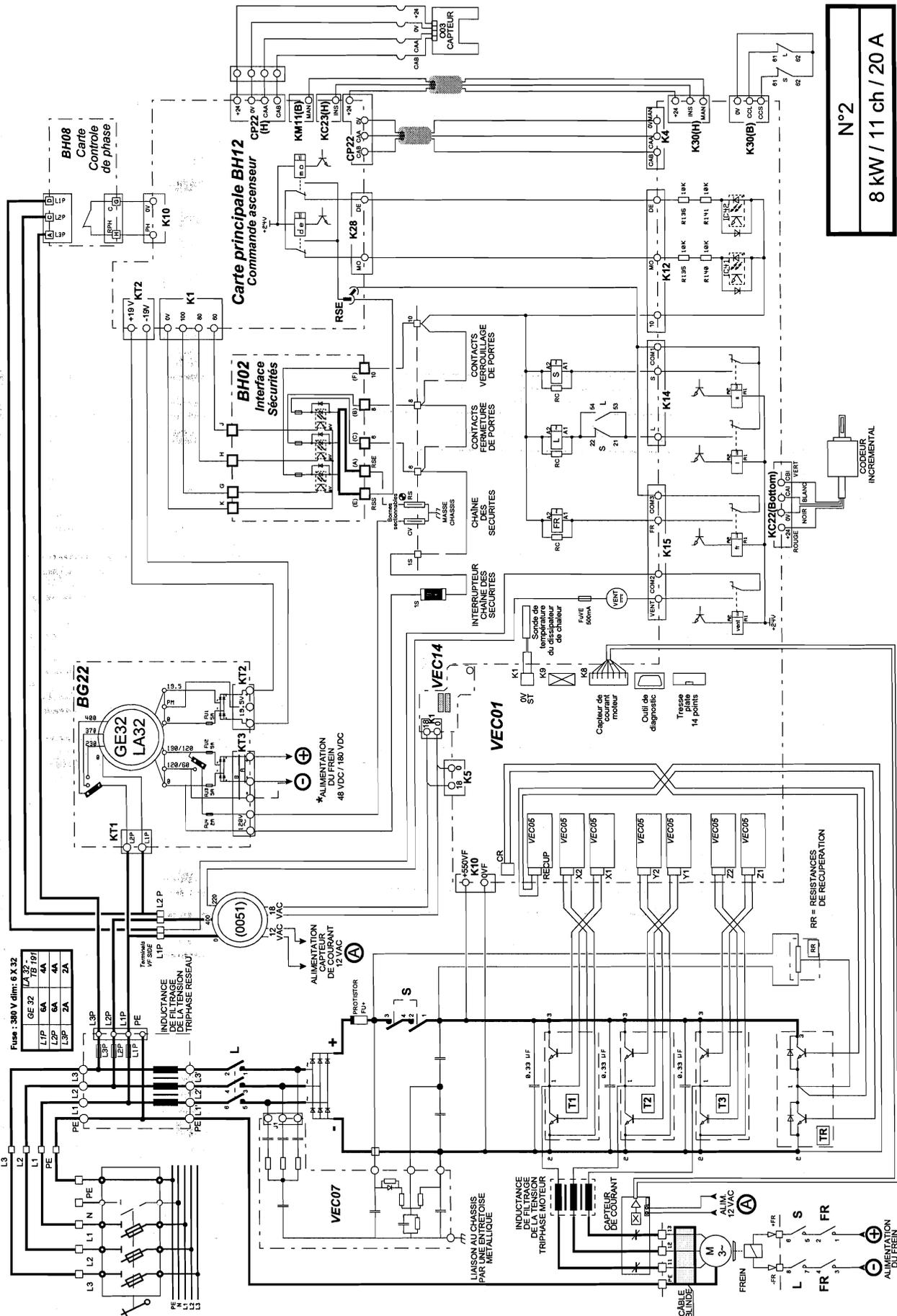
PARAMETRES LIES AUX ALTITUDES		
ALTNIV00	ALTitude du NIVeau 00	81 et 80
à	à	à
ALTNIV11	ALTitude du NIVeau 11 (Série Alpha)	97 et 96
...
ALTNIV15	ALTitude du NIVeau 15 (Série 32)	9F et 9E
	Pour les altitudes voir Chapitre VII <i>Relevé des niveaux</i>	

Toutes les informations contenues dans le tableau ci-dessus s'expriment en millimètres et en décimal hormis les altitudes.

Lorsqu'une information est donnée sur 2 adresses, la première adresse correspond aux chiffres des milliers et des centaines, la seconde, aux chiffres des dizaines et des unités.

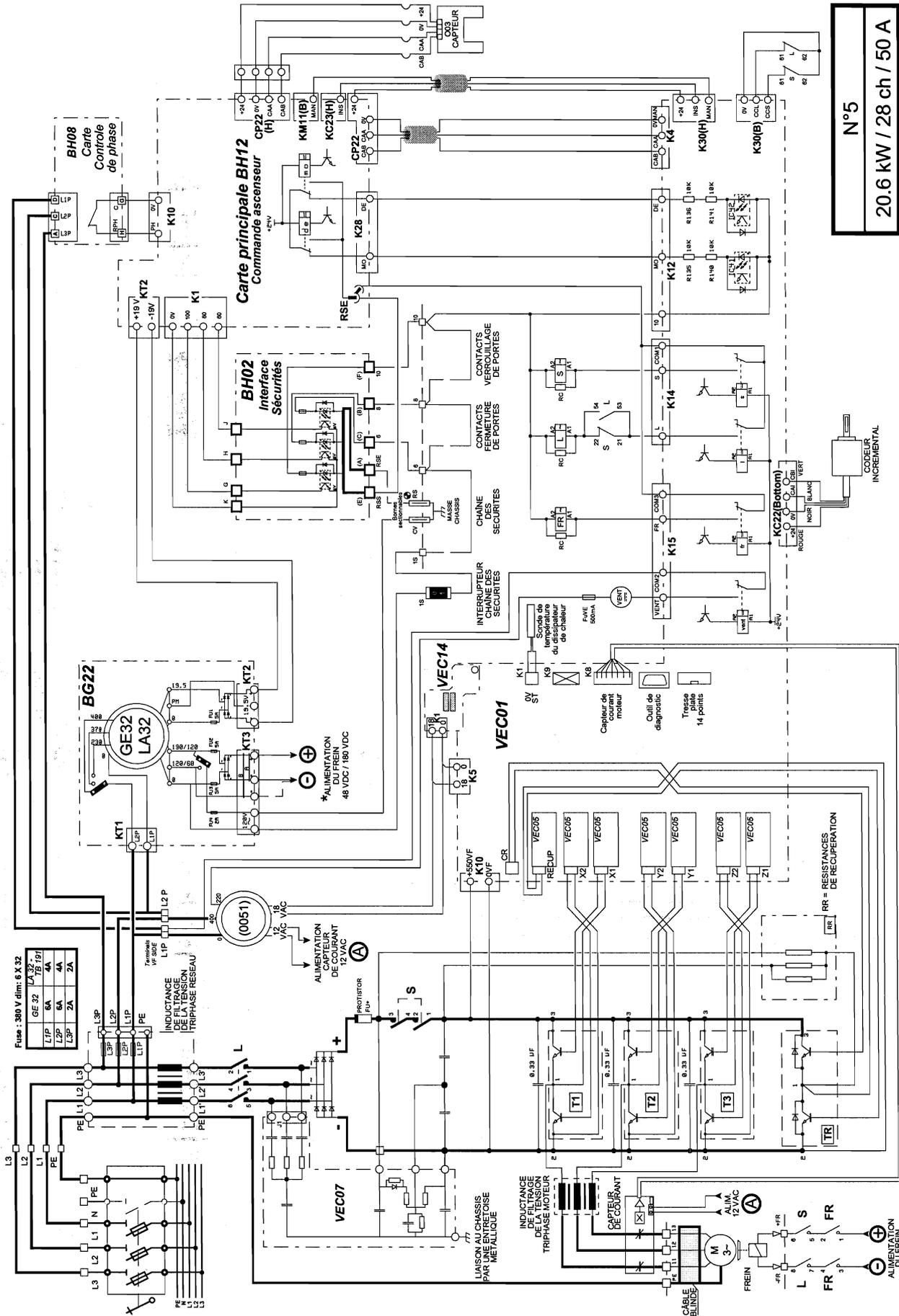
Exemple : Soit une distance de ralentissement (ou Zone petite vitesse) de **800 mm** (80 cm), on pourra lire à l'adresse **d0, 08** et à l'adresse **d1, 00** soit **0800** millimètres.

SCHEMA ELECTRIQUE MODELE 2 (1/5)



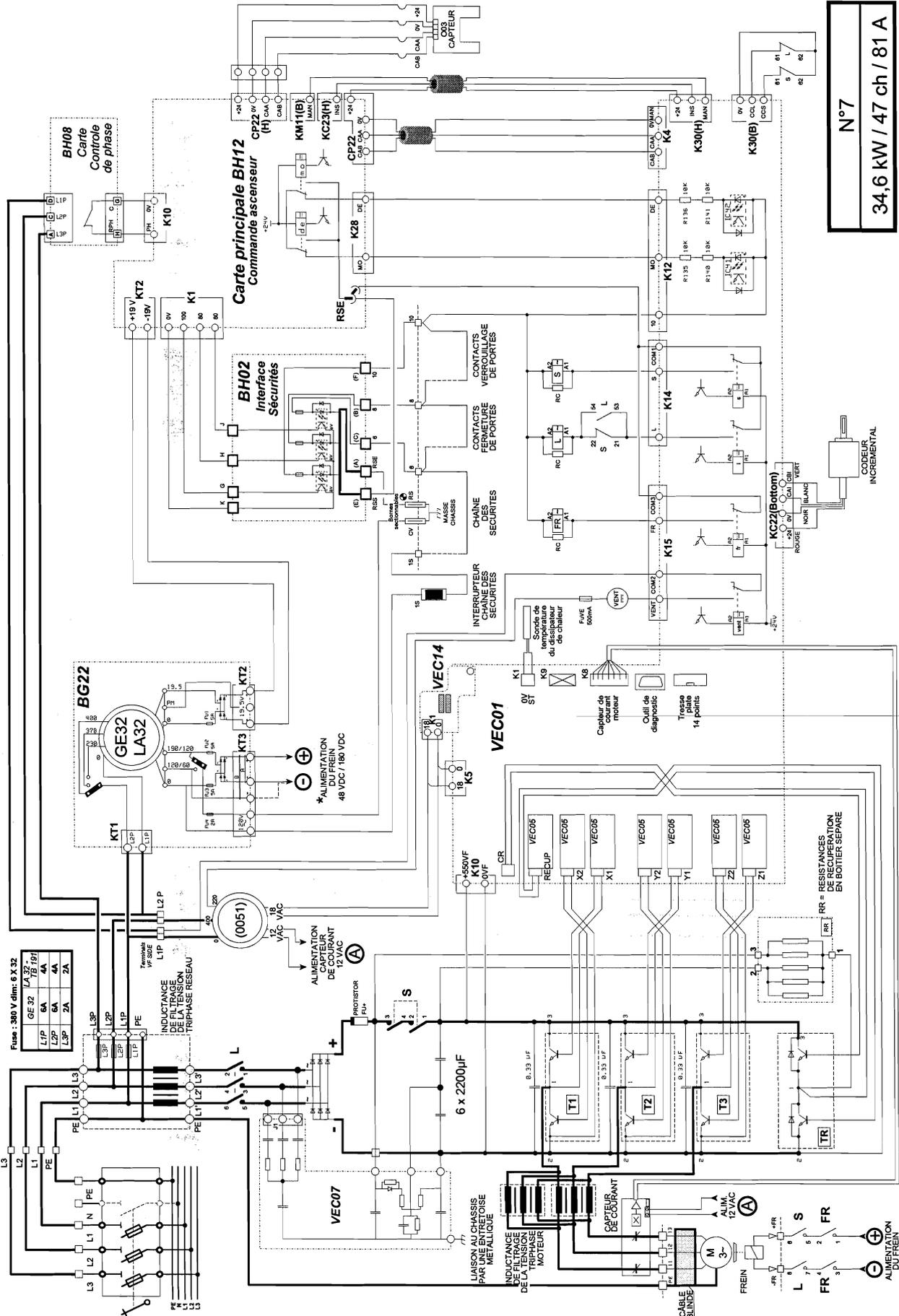
N°2
8 kW / 11 ch / 20 A

SCHEMA ELECTRIQUE MODELE 5 (3/5)



N°5
20.6 kW / 28 ch / 50 A

SCHEMA ELECTRIQUE MODELE 7 (5/5)



N°7
34,6 kW / 47 ch / 81 A

RACCORDEMENTS DU MOTEUR DE PORTE ET DU MOTEUR DE VENTILATION DU MOTEUR DE TRACTION

