



AUTINOR

**Mise en service IDRIVE v1.0.0 RT 10/02/2016
Mode Asynchrone BF – Firmware 3.7.10 ADL1.8.0.6**



***IDRIVE – Asynchrone
Treuil AVEC codeur
Mise en service rapide IDRIVE***





SOMMAIRE

INTRODUCTION :	3
1°/ Connexion alimentation variateur et moteur :	4
2°/ Câblage IDRIVE :	5
3°/ Câblage ICAN :	6
4°/ Raccordement blindage codeur :	7
5°/ Raccordement codeur incrémental :	7
Utilisation du clavier de programmation KEYPAD IDRIVE :	9
Mise en service par le KEYPAD IDRIVE :	17
1°/ Contrôle alimentation et branchements :	18
2°/ Mettre la manœuvre ICAN en mode apprentissage VF :	19
3°/ Programmation des caractéristiques du moteur :	22
4°/ Auto étalonnage avec moteur désaccouplé ou accouplé à la charge :	25
5°/ Configuration des paramètres du codeur :	26
6°/ Configuration de la vitesse maximale du moteur :	27
7°/ Configuration de la vitesse maximale de la cabine :	28
8°/ Configuration du poids du système :	29
9°/ Configuration des paramètres de l'application :	29
10°/ Configuration des distances :	34
11°/ Calcul automatique des gains de la boucle de vitesse :	35
12°/ Sauvegarde des paramètres :	35
13°/ Réglage des Multi Vitesses :	36
14°/ Réglage du profil de gain :	39
15°/ Réglage des gains :	39
16°/ Mettre la manœuvre ICAN en normal :	43
Réglages : (Optimisation de l'ascenseur) :	45
Alarmes : (Résolution des problèmes) :	49
Messages alarmes : (Résolution des problèmes) :	55



INTRODUCTION

Informations concernant ce manuel.

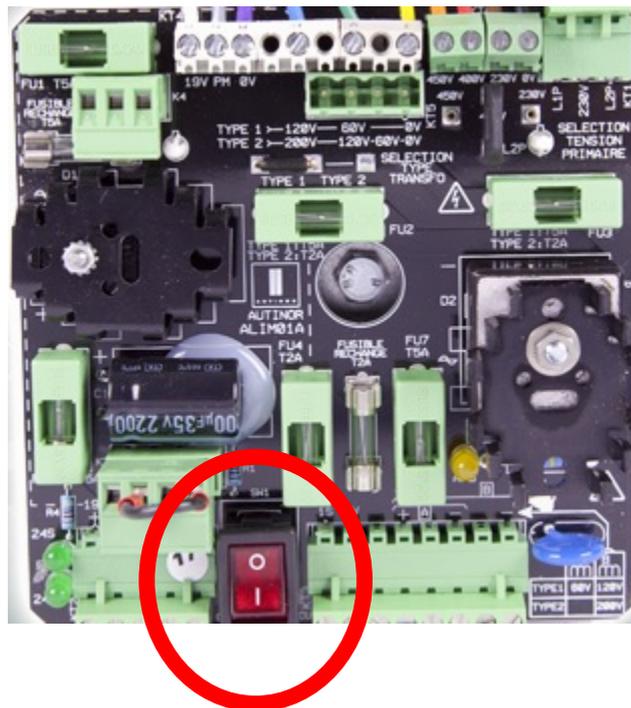
- Ce document ne remplace en aucun cas les manuels « [ADL 300-ASY-FP_FR](#) » et « [ADL 300 QS_FR](#) » disponibles sur le site www.gefran.com.

ATTENTION!

Il s'agit d'informations complémentaires aux documents cités auparavant.

Avant l'installation du produit, lire attentivement la notice d'utilisation.

- Avant la mise sous tension de l'armoire de manœuvre, il est impératif de vérifier que l'alimentation de la chaîne des sécurités soit coupée par l'interrupteur de la carte ALIM01.

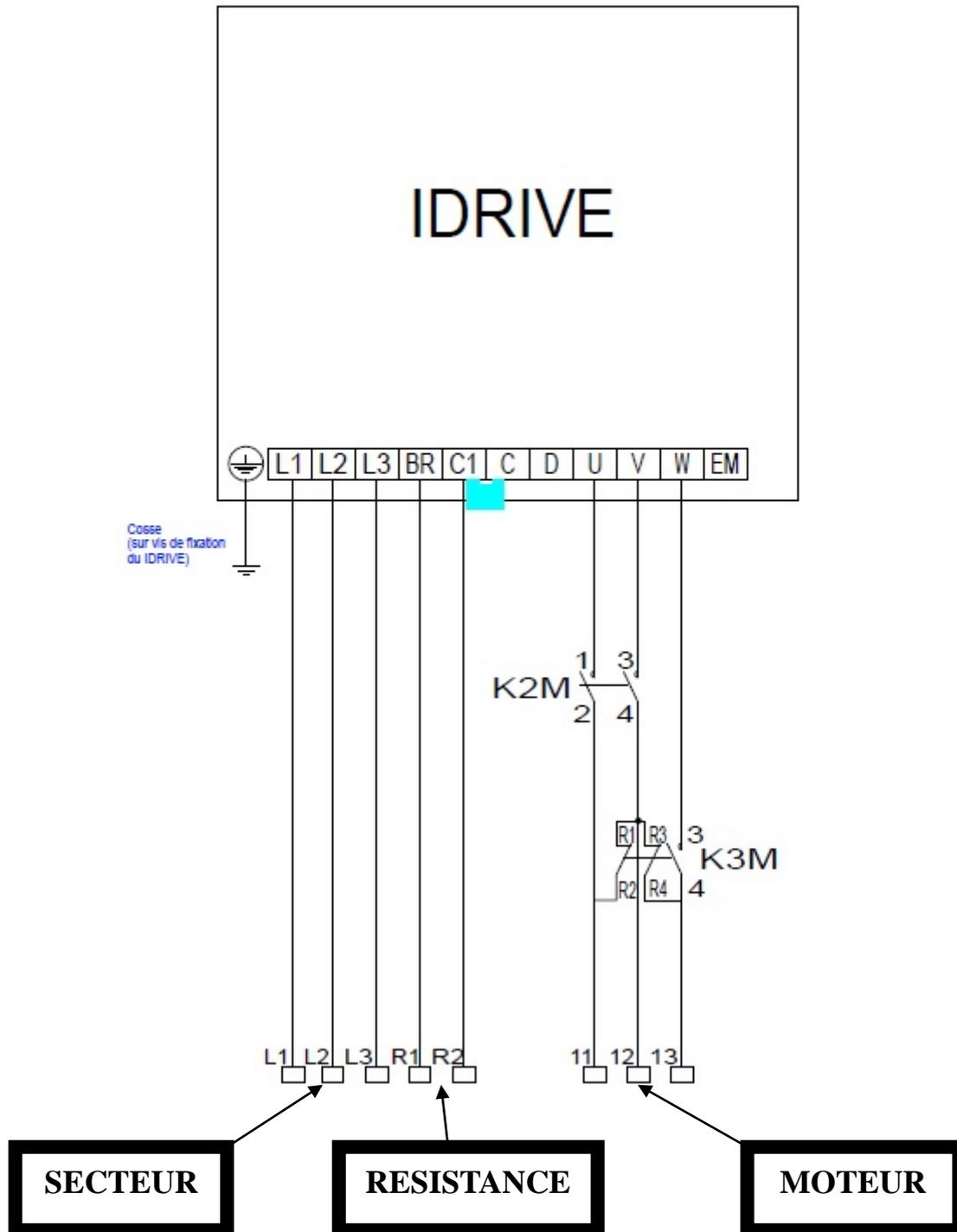


Interrupteur de la chaîne des sécurités



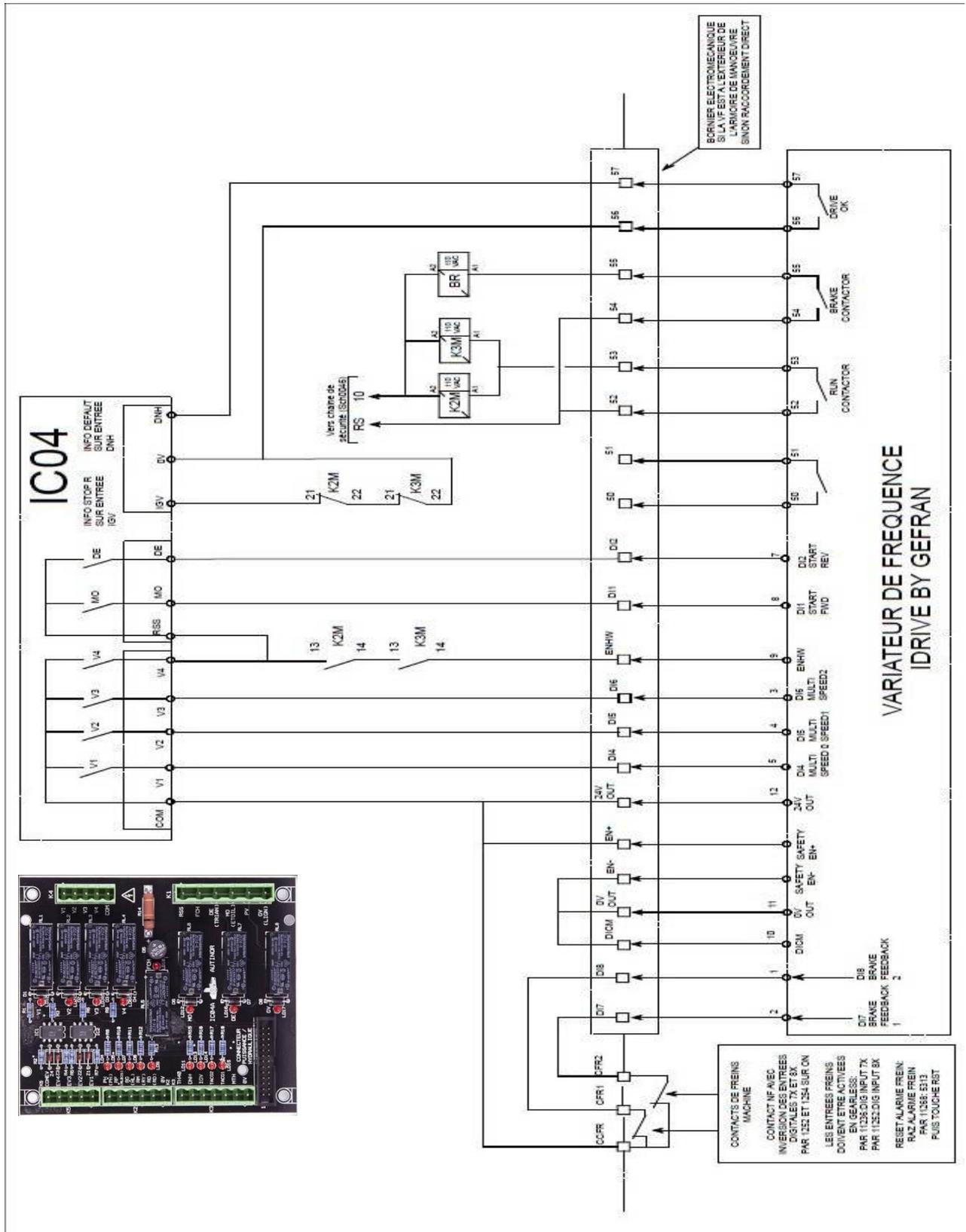
1° Connexion alimentation variateur et moteur:

Circuit puissance pour IDRIVE 4 à 22 kW



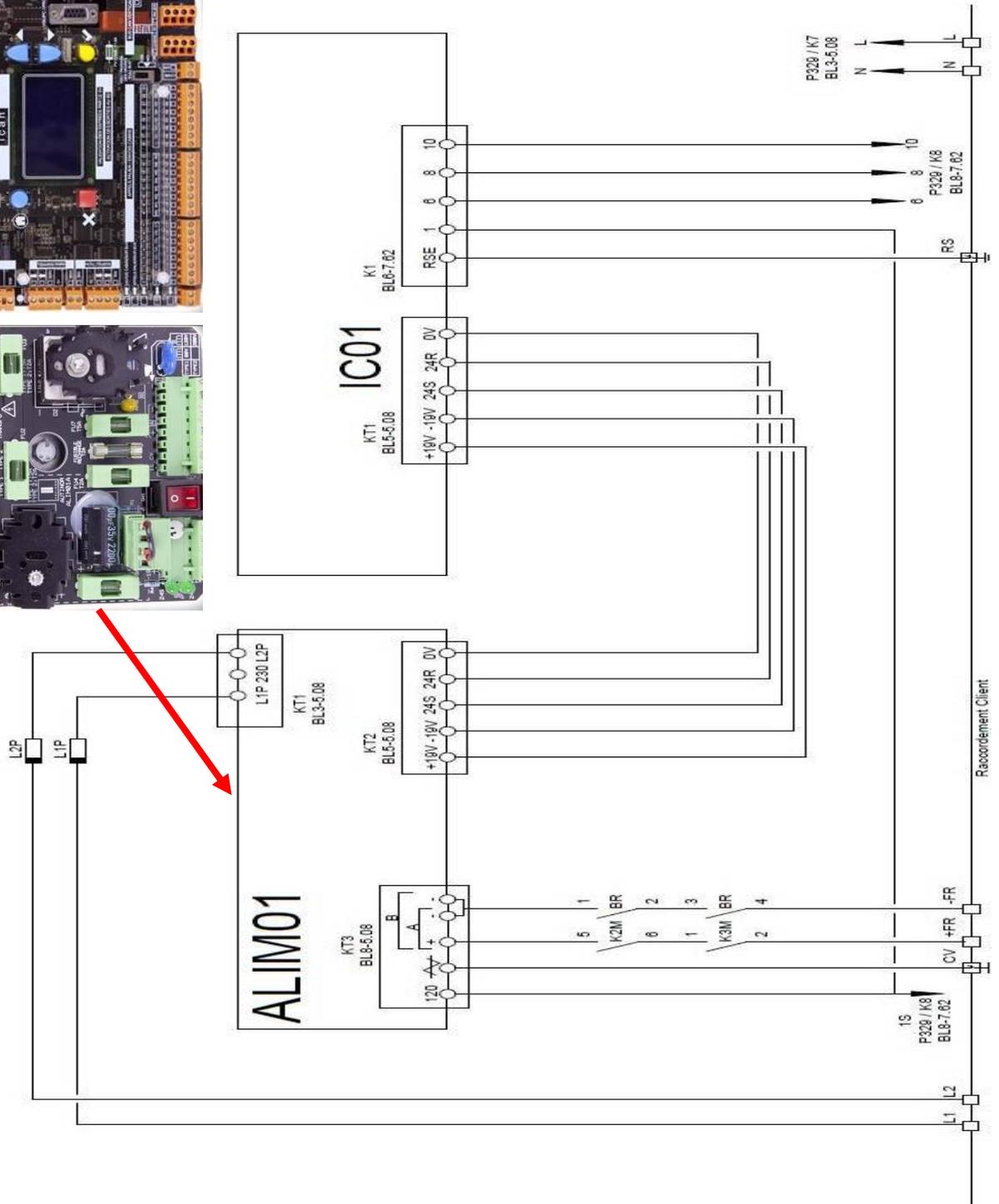


2° Câblage IDRIVE:





3° Câblage ICAN:

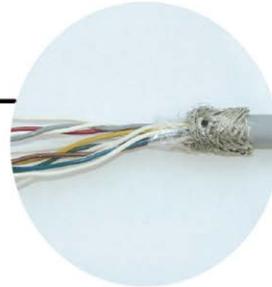




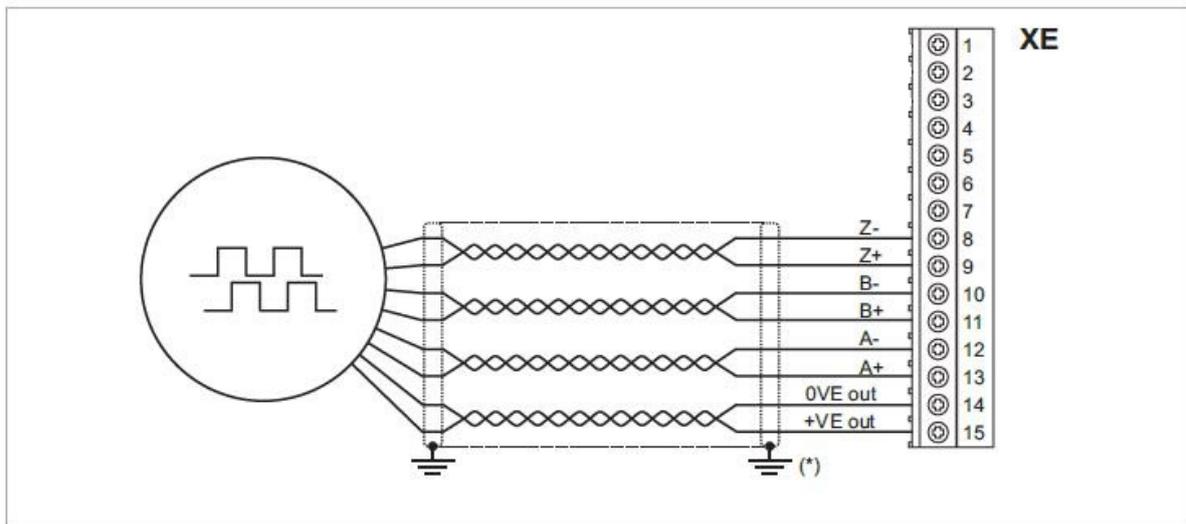
4° Raccordement blindage codeur:



RACCORDEMENT OBLIGATOIRE



5° Raccordement codeur incrémental:



Raccordement et bornier codeur incrémental



AUTINOR

***Mise en service IDRIVE v1.0.0 RT 10/02/2016
Mode Asynchrone BF – Firmware 3.7.10 ADL1.8.0.6***



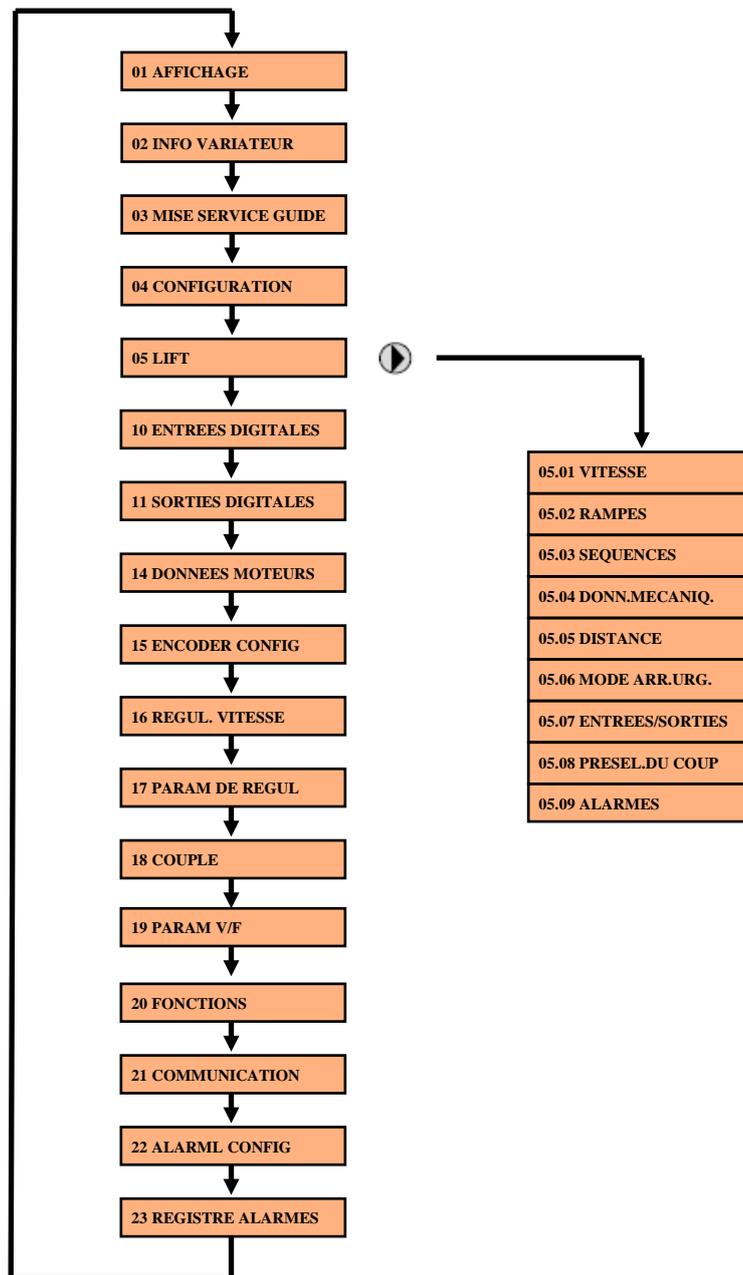
IDRIVE – Asynchrone Treuril AVEC codeur

Utilisation du clavier de programmation KEYPAD IDRIVE.





1. Menu principal :





2. Explication des touches du clavier :



Symbole	Référence	Description
ESC	Escape	Pour revenir au menu ou au sous-menu supérieur. Pour sortir d'un paramètre, d'une liste de paramètres, de la liste des 10 derniers paramètres et de la fonction FIND. Permet de sortir d'un message qui en exige l'utilisation.
SAVE	Enregistrer	Enregistre directement les paramètres dans la mémoire non volatile sans avoir à accéder au paramètre 4.1 Sauvegarde paramètre
FIND	Trouver	Active la fonction qui permet d'accéder à un paramètre par l'intermédiaire de son numéro. On quitte cette fonction en appuyant sur la touche ◀.
RST	Reset	Supprime les alarmes, seulement si les causes ont été éliminées.
CUST	Custom	Visualise la liste des 10 derniers paramètres modifiés. On quitte ces fonctions en appuyant sur la touche ◀.
DISP	Display	Affiche une liste des paramètres de fonctionnement du drive.
E	Enter	Entre dans le sous-menu ou dans le paramètre sélectionné ou sélectionne une opération, Est utilisé lors de la modification des paramètres pour confirmer la nouvelle valeur programmée.
▲	Up	Déplace vers le haut la sélection dans un menu ou dans une liste de paramètres. Lors de la modification d'un paramètre, augmente la valeur du chiffre sous le curseur.
▼	Down	Déplace vers le bas la sélection dans un menu ou dans une liste de paramètres. Lors de la modification d'un paramètre, diminue la valeur du chiffre sous le curseur.
◀	Left	Revient au menu supérieur. Lors de la modification d'un paramètre, déplace le curseur vers la gauche.
▶	Right	Entre dans le sous-menu ou dans le paramètre sélectionné. Lors de la modification d'un paramètre, déplace le curseur vers la droite.

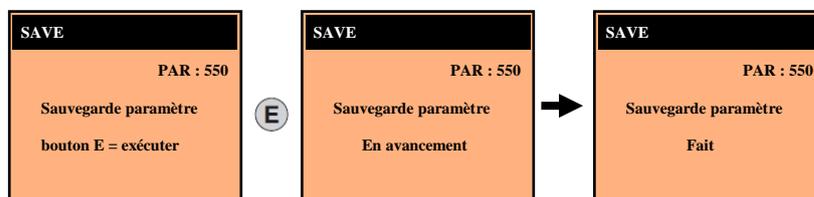
DEL	Couleur	Signification des diodes
BRK	Jaune	Le témoin lumineux est allumé quand le drive a activé la commande d'ouverture du frein.
CNT	Jaune	Le témoin lumineux est allumé quand le drive a activé la commande de fermeture des contacteurs.
EN	Vert	Le témoin lumineux est allumé pendant la modulation IGBT (drive en fonctionnement).
ILIM	Rouge	Lorsque cette diode s'allume le drive a atteint une condition de limite de courant. Pendant le fonctionnement normal cette diode est éteinte.
N=0	Jaune	La diode est allumée lorsque la vitesse du moteur est 0.
AL	Rouge	La diode est allumée lorsque le drive signale l'intervention d'une alarme



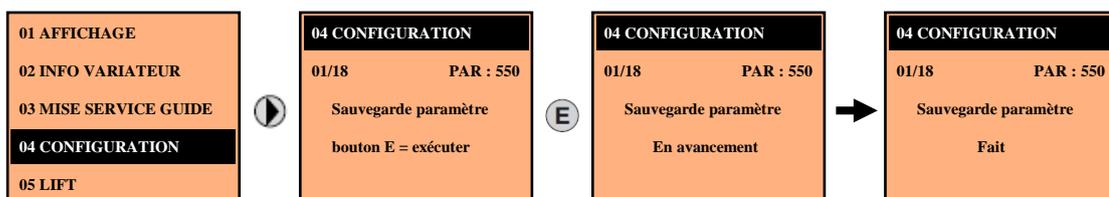
3. Enregistrement des paramètres :

Pour enregistrer les paramètres dans la mémoire de l' IDRIVE, deux procédures sont possibles.

- En appuyant sur la touche « **SAVE** ».



- En appuyant sur les touches fonctions.



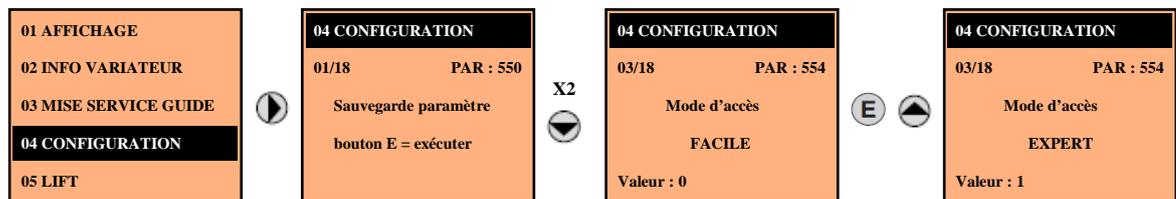


4. Sélection mode « Facile / Expert » :

Permet de configurer deux modes d'accès :

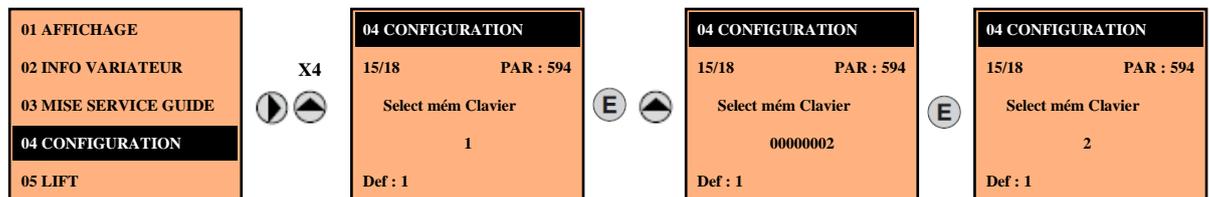
- « Facile » (par défaut), on ne visualise que les principaux paramètres.
- « Expert » pour les utilisateurs expérimentés, on visualise tous les paramètres.

ATTENTION EN MODE EXPERT NE PAS MODIFIER DE PARAMETRE DONT ON NE CONNAIT PAS LA FONCTION



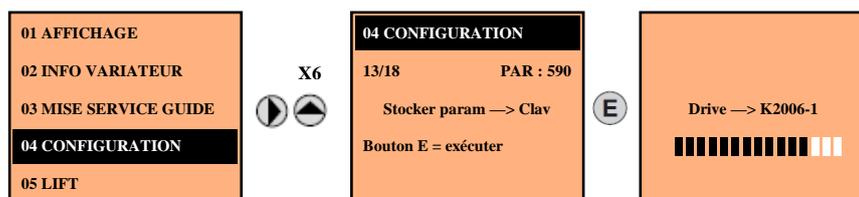
5. Sélection de la mémoire du clavier :

Accessible uniquement en mode « Expert ».



- Le clavier possède 5 zones de mémoire réservées à la sauvegarde des paramètres.
- La mémoire à utiliser se sélectionne par le paramètre « Select mém clavier ».
- Les opérations suivantes de sauvegarde et de récupération seront exécutées sur la mémoire sélectionnée.

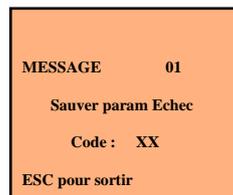
6. Sauvegarde des paramètres du variateur dans le clavier :



- Permet de transférer les paramètres de l'IDRIVE dans la mémoire sélectionnée du clavier.

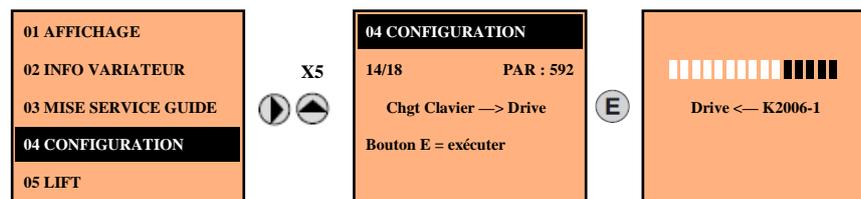


- Pendant le transfert, on visualise une barre indiquant la progression de l'opération.
- Si le transfert est effectué correctement, on visualise « **Fait** » pendant quelques secondes, pour revenir ensuite à la page initiale.
- Si une erreur s'est produite pendant le transfert, on visualise le message.

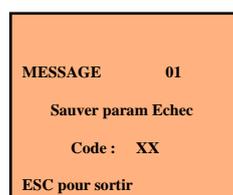


- Le code **XX** indique le type d'erreur, voir le tableau des codes d'erreur en fin de manuel. Pour sortir du message d'erreur, appuyer sur la touche « **ESC** »

7. Transfert des paramètres du clavier dans le variateur :



- Permet de transférer les paramètres de la mémoire sélectionnée du clavier à l'IDRIVE.
- Pendant le transfert, on visualise une barre indiquant la progression de l'opération.
- Si le transfert est effectué correctement, on visualise « **Fait** » pendant quelques secondes, pour revenir ensuite à la page initiale.
- Si une erreur s'est produite pendant le transfert, on visualise le message.

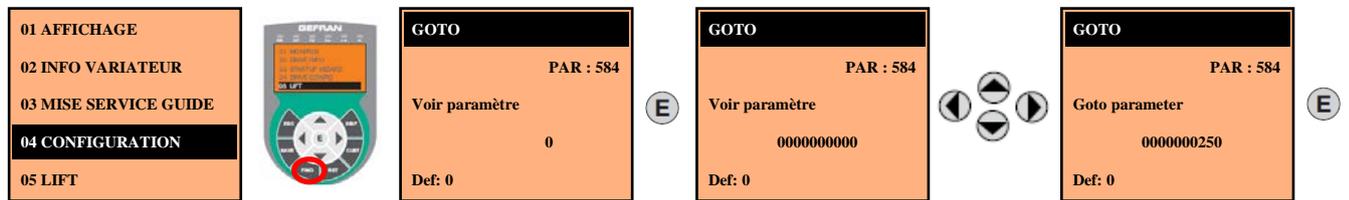




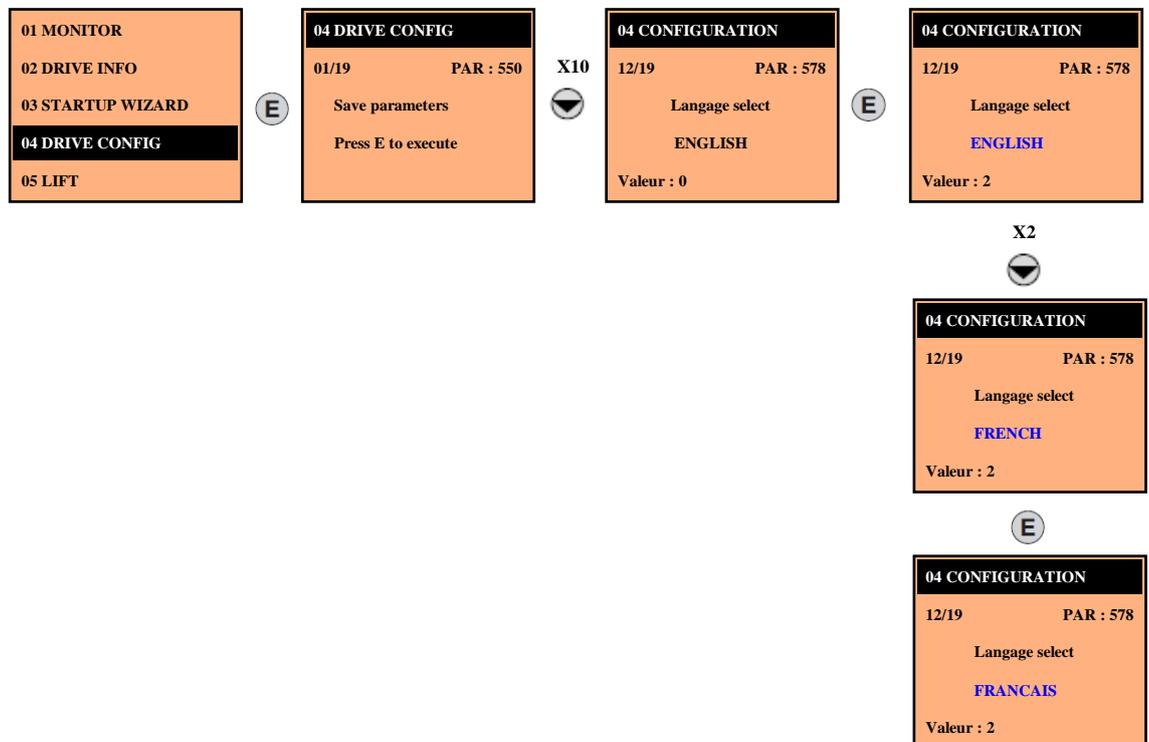
8. Fonction « Visualiser un paramètre »:

En appuyant sur « Find », on active la fonction permettant d'accéder à n'importe quel paramètre en saisissant le numéro de « Code PAR ».

- Lorsqu'on visualise le paramètre sélectionné, il est possible de naviguer dans tous les paramètres faisant partie du même groupe, en utilisant les touches ◀ et ▶.
- En appuyant sur la touche ⏪, on revient à la fonction « Find ».
- En appuyant sur la touche ⏩, on sort de la fonction.



9. Fonction « Choix de la langue »:





AUTINOR

***Mise en service IDRIVE v1.0.0 RT 10/02/2016
Mode Asynchrone BF – Firmware 3.7.10 ADL1.8.0.6***



AUTINOR

**Mise en service IDRIVE v1.0.0 RT 10/02/2016
Mode Asynchrone BF – Firmware 3.7.10 ADL1.8.0.6**



IDRIVE – Asynchrone Treuril AVEC codeur

Mise en service par le *KEYPAD IDRIVE* :
(Mode direct – Vectoriel de flux boucle fermée).





ETAPE 1 : Contrôle alimentation et branchements.

Effectuer le branchement de l'alimentation comme indiqué dans le manuel (paragraphe 7.3.2).

Contrôle à effectuer avant d'alimenter l'armoire de manœuvre:

- Contrôler la tension d'alimentation du variateur et que les bornes d'entrée (L1, L2, L3) sont connectées correctement.
- Contrôler que les bornes de sortie du variateur (U, V, W) sont connectées correctement au moteur.



U (variateur) → U (moteur)
V (variateur) → V (moteur)
W (variateur) → W (moteur)

- Contrôler que toutes les bornes du circuit de commande du variateur sont connectées correctement et non validées.
- Contrôler que l'alimentation de la chaîne des sécurités soit coupée par l'interrupteur de la carte ALIM01.

Alimentation de l'armoire de manœuvre:

- Après avoir effectué ces contrôles, mettre l'armoire de manœuvre sous tension et passer à l'étape 2.



ETAPE 2 : Mettre la manœuvre ICAN en mode apprentissage VF.

Pour mettre la carte ICAN en mode Apprentissage VF veuillez effectuer les manipulations suivantes :

Bouton HOME Retour à l'écran principal		Bouton MONTEE Monter dans le menu/ Augmenter une valeur
Bouton RETOUR Retour menu précédent		Bouton DESCENTE Descendre dans le menu/ Diminuer une valeur
		Bouton MENU Entrer dans le menu/ Valider une valeur

A l'écran d'accueil, appuyer sur le bouton Menu, descendre sur le menu Assistance et Entrer.

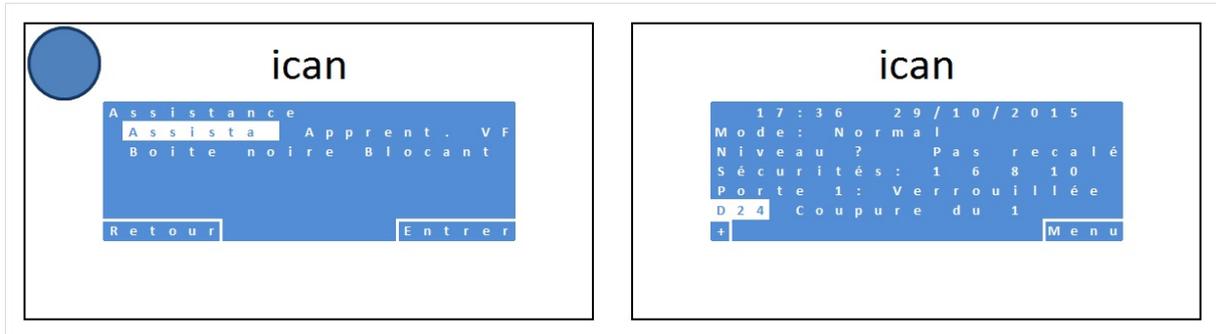
--	--

Dans le menu Assistance, Entrer dans le menu Assistant, descendre sur Apprent.VF et Valider.

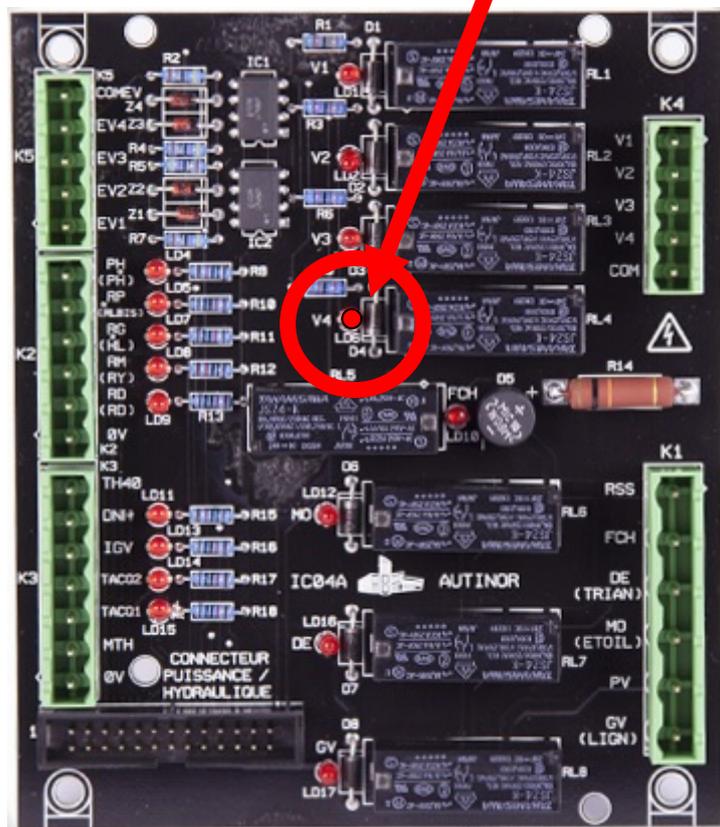
--	--



Dans le menu Assistance, appuyer sur le bouton  pour revenir à l'écran d'accueil.

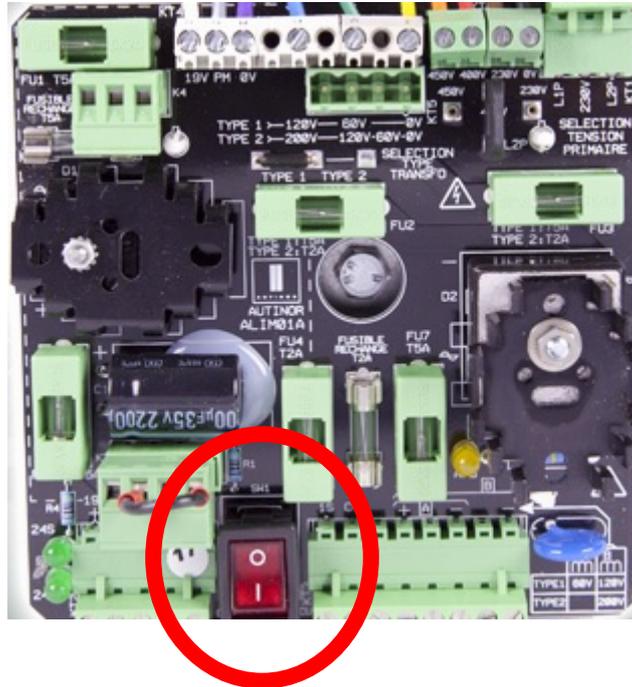


Le relais V4 de la carte IC04 doit maintenant être allumé.

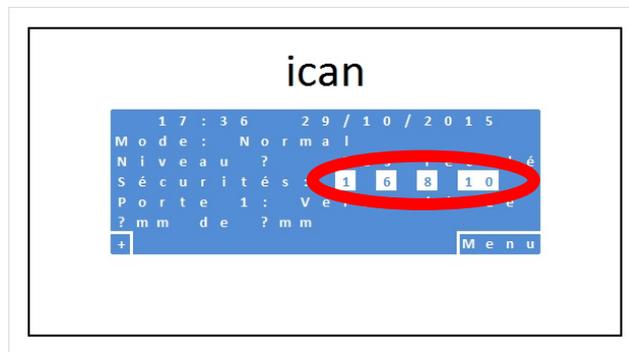




Sur la carte ALIM01, rétablir l'alimentation de la chaîne des sécurités avec l'interrupteur.



L'écran de la carte ICAN doit maintenant afficher la présence de la chaîne des sécurités



Si les quatre chiffres « 1 » « 6 » « 8 » et « 10 » ne sont pas entourés d'un carré blanc, vérifier tous les points de la chaîne des sécurités.



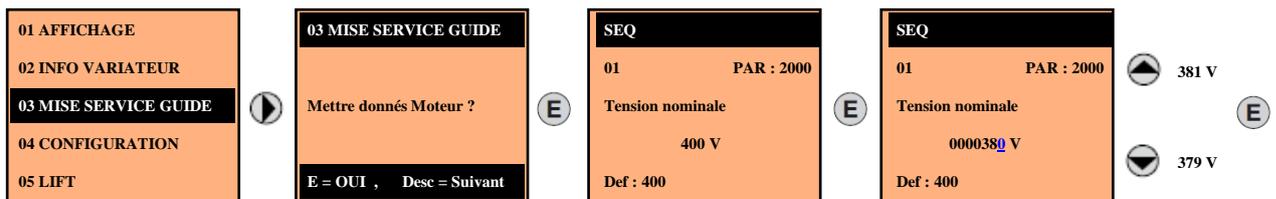
ETAPE 3 : Programmation des caractéristiques du moteur.

Motor & Co.			
Type: ABCDE	IEC 34-1 / VDE 0530		
Motor: 3 phase	50 Hz	Nr	12345-01
Rated voltage	380 V	I nom	19.0 A
Rated power	10 Hp	Power factor	0.83
Rated speed (n _n)	720 rpm		
IP54	Iso KJ F	S1	
Made in			

Exemple plaque signalétique moteur

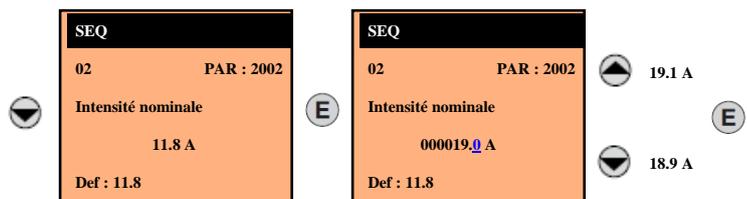
A/ Paramétrer « **Tension nominale** » → **400 V** (par défaut).

(Tension nominale **PAR : 2000**) → **380 V**.



B/ Paramétrer « **Intensité nominale** » → **11.8 A** (par défaut).

(Intensité nominale **PAR : 2002**) → **19 A**.



C/ Paramétrer « **Vitesse nominale** » → **1450 Trs/mn** (par défaut).

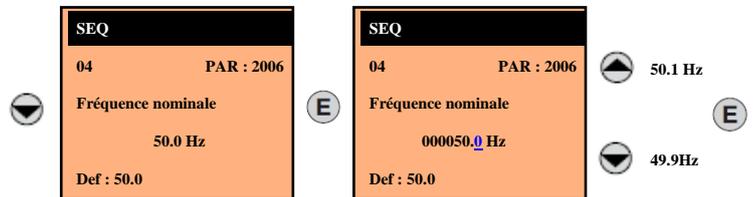
(Vitesse nominale **PAR : 2004**) → **720 Trs/mn**.





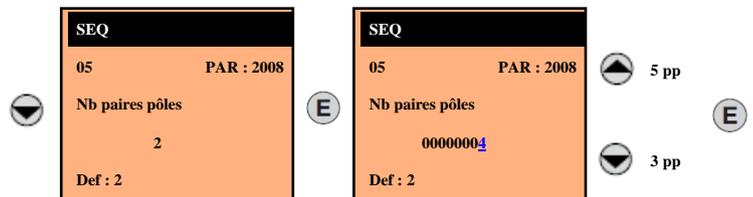
D/ Paramétrer « **Fréquence nominale** » → **50 Hz** (par défaut).

(Fréquence nominale PAR : 2006) → **50 Hz**.



E/ Paramétrer « **Nb paires de pôles** » → **2 pp** (par défaut).

(Nb paires de pôles PAR : 2008) → **4 pp**.



LES PLAQUES MOTEUR INDIQUENT GÉNÉRALEMENT LE NOMBRE DE POLES. IL FAUT DIVISER CETTE VALEUR PAR 2 POUR AVOIR LE NOMBRE DE PAIRES DE POLES.



Si le nombre de pôles ou de paire de pôles n'est pas indiqué sur la plaque moteur, cette valeur peut être calculée de la façon suivante :

$$P = \frac{60 [s] \times f [Hz]}{nN [rpm]}$$

Où :

p = paires de pôles moteur

f = fréquence nominale du moteur (P. 2006)

nN = Vitesse nominale du moteur (P. 2004)

$$\text{Paires de pôles} = 60 (s) \times 50 (Hz) / 720 (Trs/mn) = 4.16 \text{ pp}$$

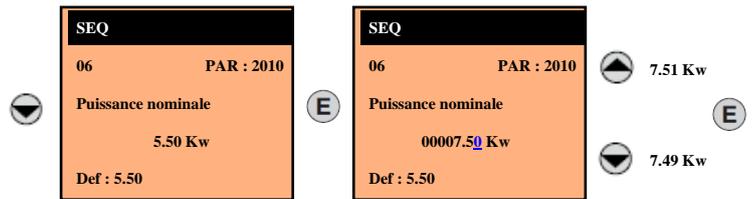


F/ Paramétrer « Puissance nominale » → 5.5 Kw (par défaut).

(Puissance nominale PAR : 2010) → 7.5 Kw.

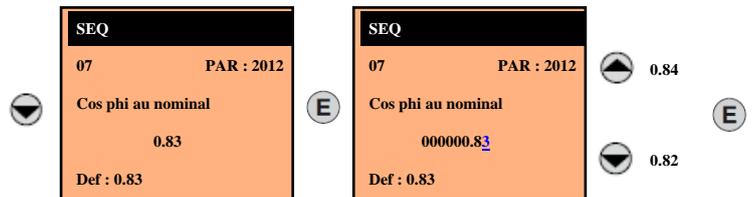
Pour une plaque moteur avec une valeur de puissance Hp où Cv, paramétrer la puissance nominale Kw = 0.736 x Valeur Hp où Cv de la puissance du moteur.

$$\text{Puissance nominale moteur} = 0.736 \times 10 \text{ (Hp)} = 7.36 \text{ Kw}$$



G/ Paramétrer « Cos phi au nominal » → 0.83 (par défaut).

(Cos phi au nominal PAR : 2012) → 0.83.

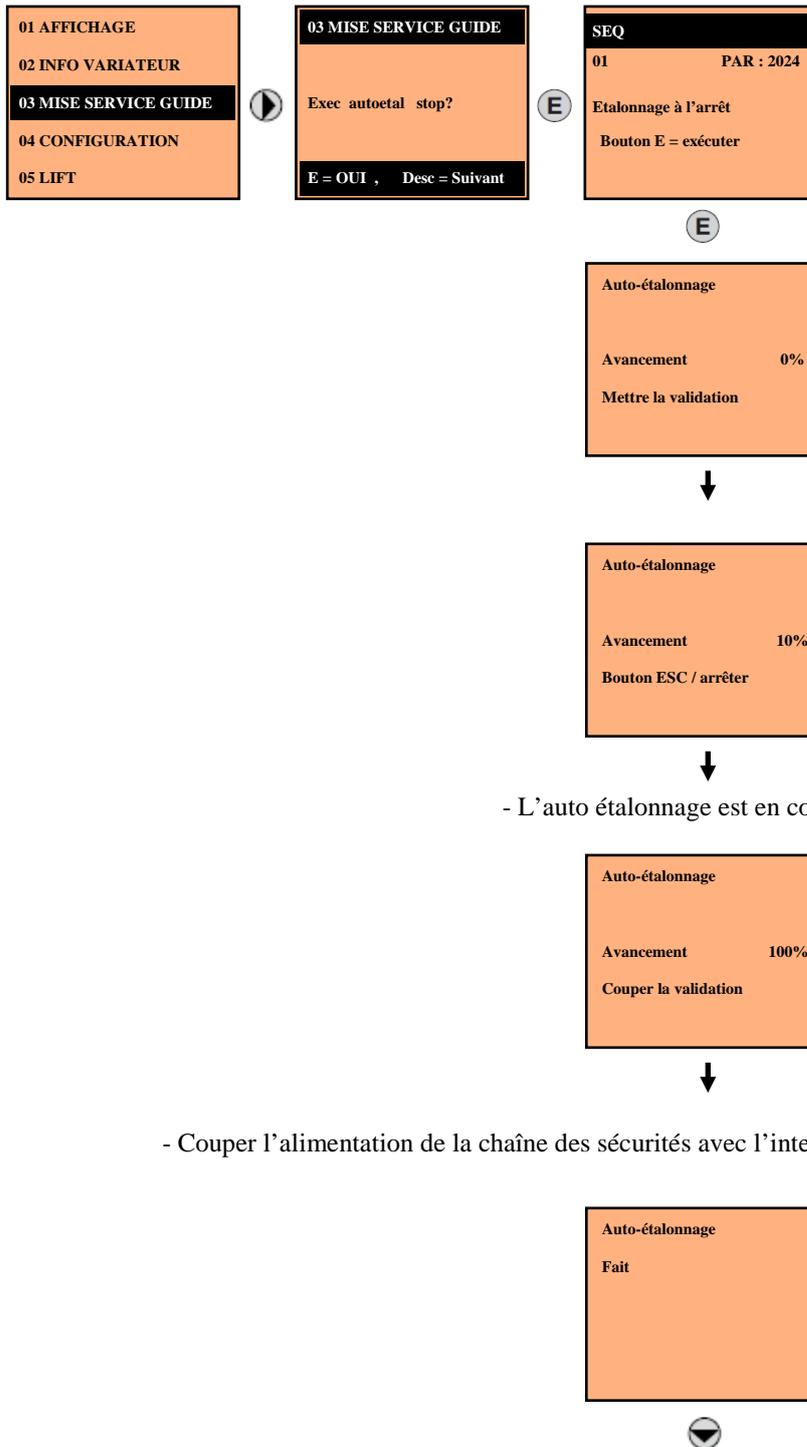




ETAPE 4 : Auto étalonnage avec moteur désaccouplé ou accouplé à la charge.



Le variateur exécute la procédure d'étalonnage automatique du moteur (mesure réelle des paramètres du moteur). L'étalonnage automatique peut durer quelques minutes.



- Couper l'alimentation de la chaîne des sécurités avec l'interrupteur de la carte ALIM01.



ETAPE 5 : Configuration des paramètres du codeur.

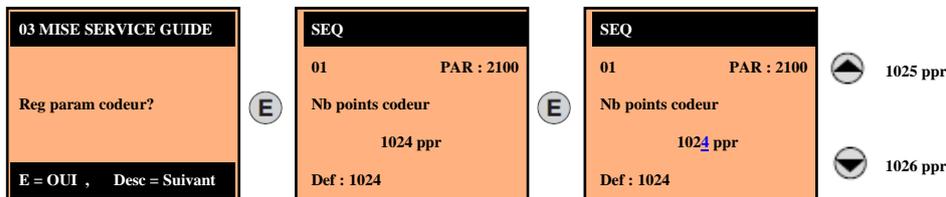


Le variateur **IDRIVE** supporte les codeurs de types **Incrémental** et **Endat**. Il est nécessaire de sélectionner par le clavier ou le logiciel le type de codeur connecté : **Menu 15-ENCODER CONFIG** - « Encoder config » **PAR : 2132**.

Un mauvais paramétrage de la tension du codeur peut détériorer irrémédiablement le dispositif, contrôler la valeur indiquée sur la plaque du codeur.

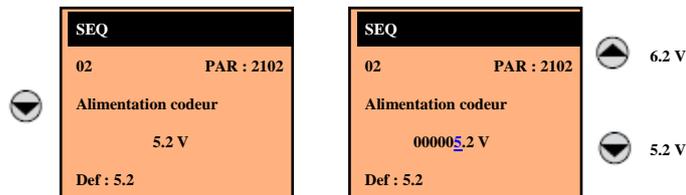


Exemple plaque signalétique codeur incrémental



A/ Paramétrer « **Nb points codeur** » → **1024 ppr** (par défaut).

(Nb points codeur **PAR : 2100**) → **1024 ppr**.



B/ Paramétrer « **Alimentation codeur** » → **5.2 V** (par défaut).

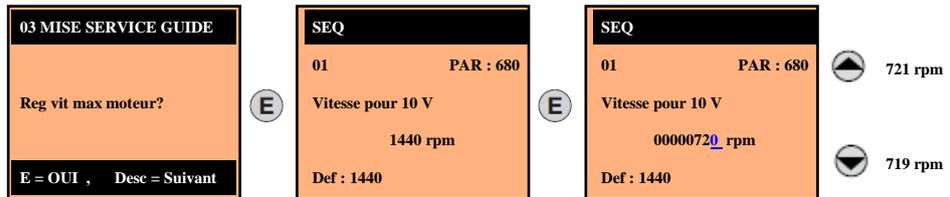
(Alimentation codeur **PAR : 2102**) → **5.2 V**.



ETAPE 6 : Configuration de la vitesse maximale du moteur.

A/ Paramétrer « Vitesse pour 10v » → **1440 Trs/mn** (par défaut).

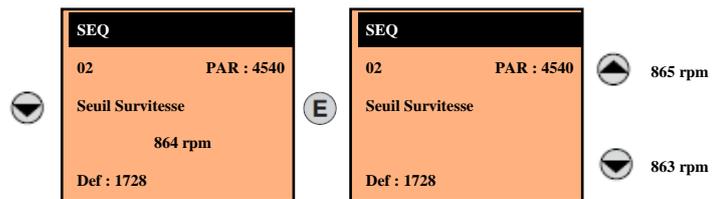
(Vitesse pour 10v **PAR : 680**) → **720 Trs/mn.**



B/ Paramétrer « Seuil Survitesse » → **1728 Trs/mn** (par défaut).

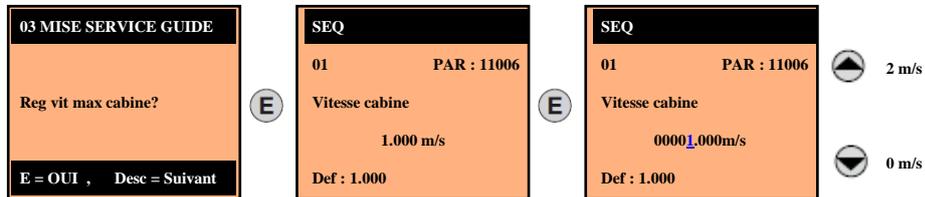
Le seuil de survitesse moteur est égal à la vitesse nominale moteur + 20%

(Seuil Survitesse **PAR : 4540**) → **864 Trs/mn.**





ETAPE 7 : Configuration de la vitesse maximale de la cabine.



A/ Paramétrer « **Vitesse cabine** » → **1.000 m/s** (par défaut).

(Vitesse cabine **PAR : 11006**) → **0.79 m/s**.

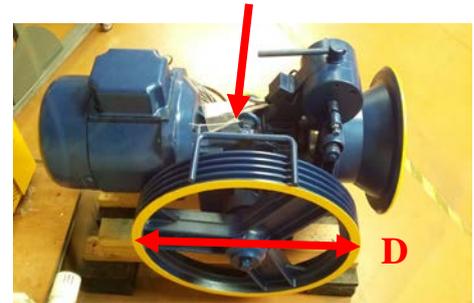


La vitesse max cabine PAR : 11006 est la vitesse de la cabine en m/s pour une vitesse maximale moteur PAR : 680. Cette vitesse dépend de la vitesse moteur, du réducteur, du diamètre de la poulie moteur et de la suspension.

Exemple mise à l'échelle de la vitesse cabine : (en fonction de l'exemple ci-dessous).

- Vitesse moteur = **720 rpm**.
- Ø Poulie = **500 mm = 0.5 m**
- Suspension = 1/1
- Réducteur = 2/48 = 0.042

i (rapport réducteur)



$$\text{Vitesse cabine PAR : 11006} = \frac{(\text{Vitesse moteur} / 60) \times \text{Réducteur} \times \text{Diamètre poulie (m)} \times 3.1416}{\text{Suspension}}$$

Dans notre exemple, vitesse cabine = $((720/60) \times 0.042 \times 0.32 \times 3.1416) / 1 = 0.79 \text{ m/s}$

ATTENTION

Cette vitesse est la vitesse maximale que pourrait atteindre la cabine.

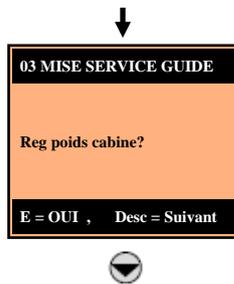
Il ne s'agit pas forcément de la vitesse nominale de l'installation. (Réglage vitesse nominale page 37)





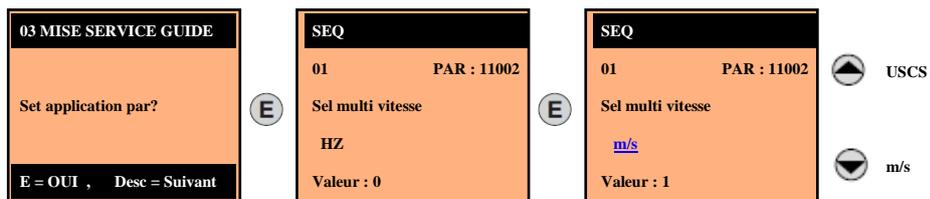
ETAPE 8 : Configuration du poids du système.

Pas de renseignement dans le mode direct.



ETAPE 9 : Configuration des paramètres de l'application.

1/ Sélection de l'unité de mesure pour les références de vitesse.



A/ Paramétrer « Sel multi vitesse » → **Hz** (par défaut).

(Sel multi vitesse **PAR: 11002**) → **m/s**.

- 0 Hz** → Représente la fréquence de sortie.
- 1 m/s** → Représente la vitesse de la cabine et dépend de la constante mécanique.
- 2 Rpm** → Représente la vitesse de l'arbre du moteur.
- 3 USCS** → Unités de mesure US fpm, ft/s2, ft/s3.

2/ Paramétrage des multi vitesses.

- **Exemple vitesse lente** = Sel multi vitesse **1 PAR: 11022**) → **0.100 m/s**.
- **Exemple vitesse intermediaire** = Sel multi vitesse **3 PAR : 11026**) → **0.50 m/s**.
- **Exemple vitesse inspection** = Sel multi vitesse **7 PAR : 11034**) → **0.300 m/s**.



A/ Paramétrer « Sel multi vitesse 0 » → 0.1 (par défaut).

(Sel multi vitesse 0 PAR: 11020) → 0.000 m/s.

Left screen: SEQ 02 PAR : 11020, Multi vitesse 0, 0.100 m/s, Def : 0.100

Right screen: SEQ 02 PAR : 11020, Multi vitesse 0, 0000.000 m/s, Def : 0.100, 1.2 m/s, 0 m/s

B/ Paramétrer « Sel multi vitesse 1 » → 1.0 (par défaut).

(Sel multi vitesse 1 PAR: 11022) → 0.10 m/s.

Left screen: SEQ 03 PAR : 11022, Multi vitesse 1, 1.000 m/s, Def : 1.000

Right screen: SEQ 03 PAR : 11022, Multi vitesse 1, 0000.100 m/s, Def : 1.000, 2 m/s, 0 m/s

C/ Paramétrer « Sel multi vitesse 2 » → 0.4 (par défaut).

(Sel multi vitesse 2 PAR: 11024) → 0.0 m/s.

Left screen: SEQ 04 PAR : 11024, Multi vitesse 2, 0.400 m/s, Def : 0.400

Right screen: SEQ 04 PAR : 11024, Multi vitesse 2, 0000.000 m/s, Def : 0.400, 1 m/s, 0 m/s

D/ Paramétrer « Sel multi vitesse 3 » → 0 (par défaut).

(Sel multi vitesse 3 PAR: 11026) → 0.5 m/s.

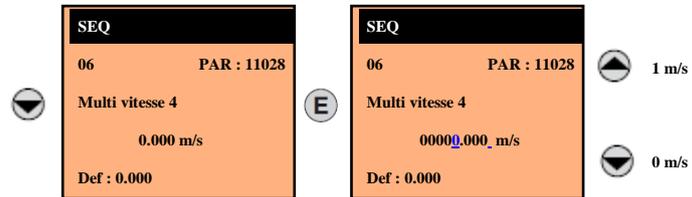
Left screen: SEQ 05 PAR : 11026, Multi vitesse 3, 0.000 m/s, Def : 0.000

Right screen: SEQ 05 PAR : 11026, Multi vitesse 3, 0000.500 m/s, Def : 0.000, 1 m/s, 0 m/s



E/ Paramétrer « Sel multi vitesse 4 » → 0 (par défaut).

(Sel multi vitesse 4 PAR: 11028) → 0 m/s.



3/ Paramétrage des rampes.

Pour les applications de levage, une rampe en « S » est prévue avec la possibilité de réglage de 4 jerks indépendants et de coefficients linéaires d'accélération et de décélération (Figure 1).

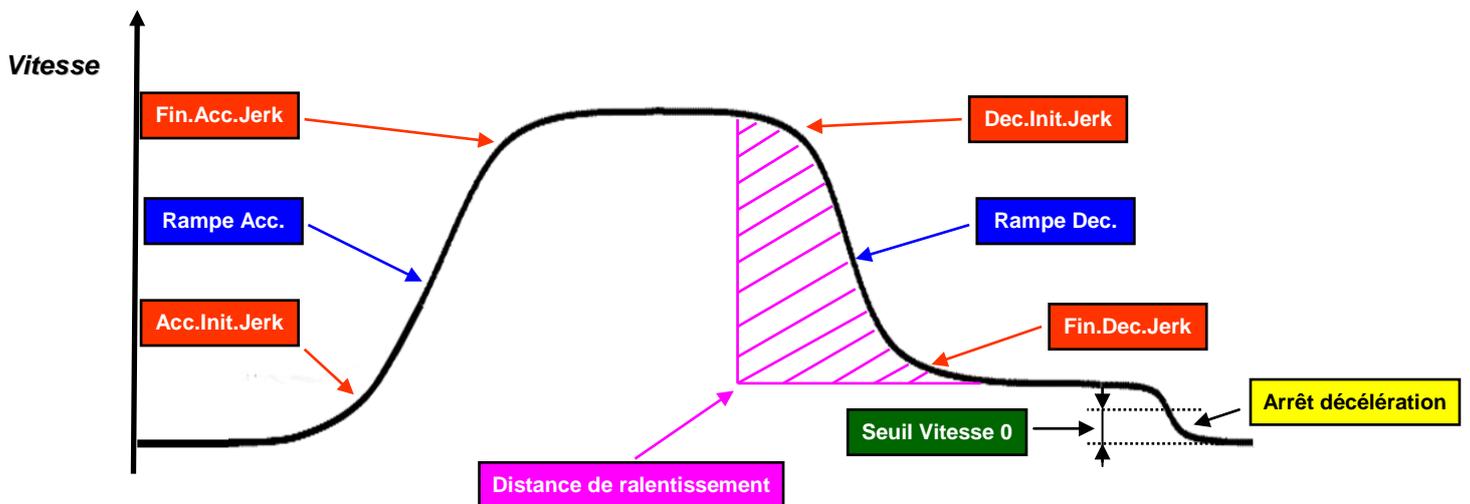
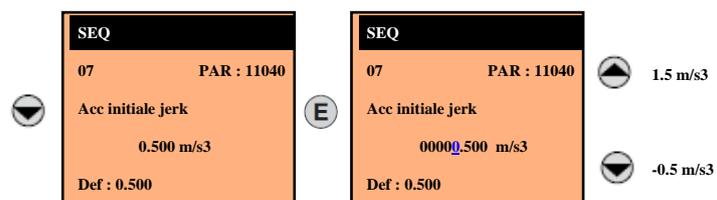


Figure 1

A/ Paramétrer « Acc initiale jerk » → 0.500 (par défaut).

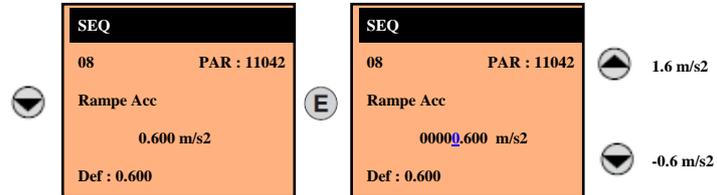
(Acc initiale jerk PAR: 11040) → 0.500 m/s³.





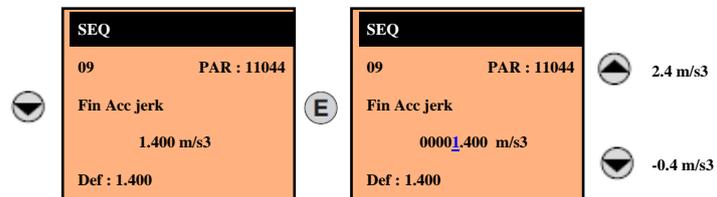
B/ Paramétrer « Rampe Acc » → 0.600 (par défaut).

(Rampe Acc PAR: 11042) → 0.600 m/s².



C/ Paramétrer « Fin Acc jerk » → 1.400 (par défaut).

(Fin Acc jerk PAR: 11044) → 1.400 m/s³.



Coefficient d'accélération (Figure 2):



Les valeurs de « Acc.Init Jerk PAR : 11040 », « Rampe Acc PAR : 11042 », « Fin Acc Jerk PAR : 11044 », avec lesquelles la rampe d'accélération est exécutée sont multipliées par le paramètre « % Coef.Acc PAR : 11054 ».

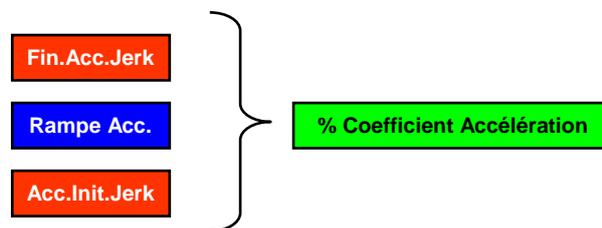


Figure 2



D/ Paramétrer « Dec initiale jerk » → 1.400 (par défaut).

(Dec initiale jerk PAR: 11046) → 1.400 m/s3

E/ Paramétrer « Rampe dec » → 0.600 (par défaut).

(Rampe dec PAR: 11048) → 0.600 m/s2.

F/ Paramétrer « Fin dec jerk » → 0.500 (par défaut).

(Fin dec jerk PAR: 11050) → 0.500 m/s3.

Coefficient de décélération (Figure 3):



Les valeurs de « Dec.Init Jerk PAR : 11046 », « Rampe Dec PAR : 11048 », « Fin Dec Jerk PAR : 11050 », avec lesquelles la rampe de décélération est exécutée sont multipliées par le paramètre « % Coef.Dec PAR : 11056 ».

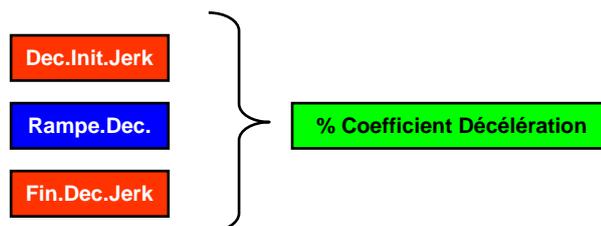
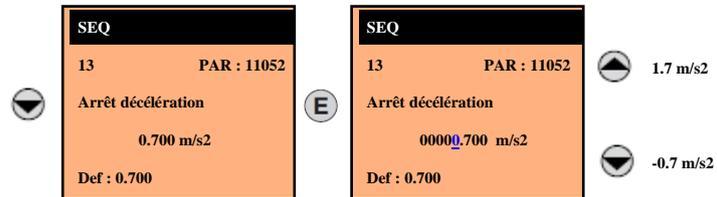


Figure 3



G/ Paramétrer « Arrêt décélération » → 0.700 (par défaut).

(Arrêt décélération PAR : 11052) → 0.700 m/s2.



Arrêt décélération :

Lorsque la commande « Start », est supprimée, la vitesse de référence est nulle quelle que soit la référence choisie dans les multi-vitesses. Dans cette partie finale du profil, on utilise directement les valeurs du jerk de décélération (non multipliées par le paramètre « % Coef.Dec PAR : 11056 ») et en décélération linéaire le paramètre « Arrêt Décélération PAR : 11052 ».

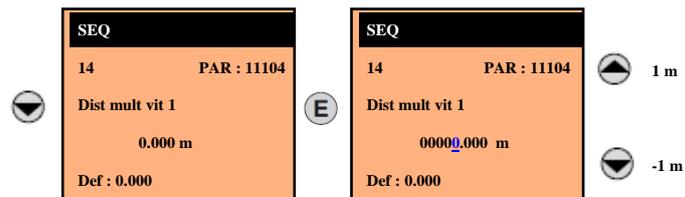
Les coefficients du dernier profil sont également utilisés dans le cas de situation d'urgence de l'ascenseur (voir « Mode Arr.Urg »).



ETAPE 10 : Configuration des distances.

Paramétrer « Dist mult vit 1 » → 0.000 (par défaut).

(Dist mult vit 1 PAR : 11104) → 0.000 m.



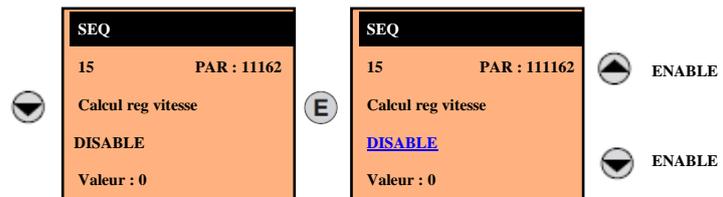
En mode Vectoriel de flux boucle fermée, le calcul de la distance se fait par la lecture du codeur.



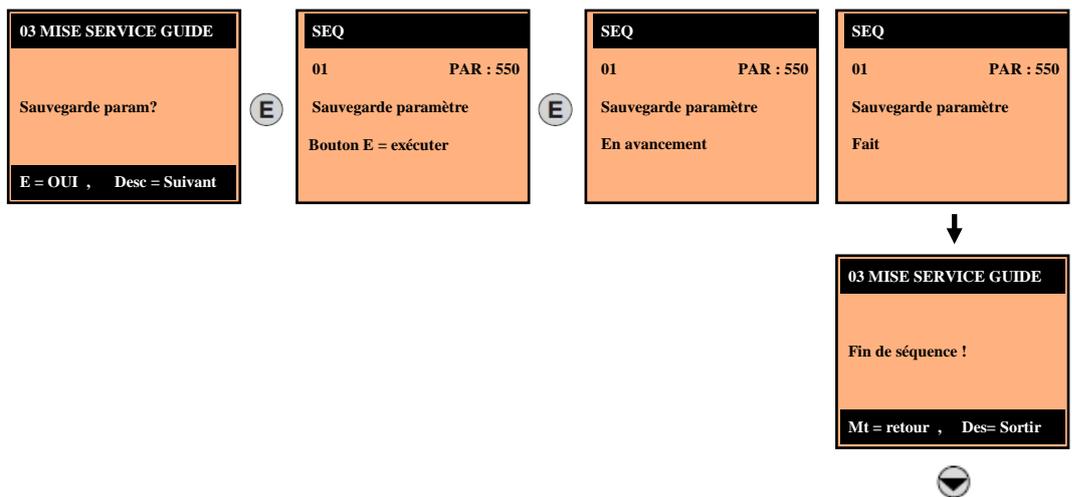
ETAPE 11 : Calcul automatique des gains de la boucle de vitesse.

Paramétrer « Calcul reg vitesse » → **DISABLE** (par défaut).

(Calcul reg vitesse **PAR : 11162**) →



ETAPE 12: Sauvegarde des paramètres.





ETAPE 13: Réglage des Multi Vitesses.

Le variateur Idrive peut recevoir 8 consignes de vitesse qui sont réparties de la façon suivante :

Multi vitesse 0 : Vitesse d'arrêt de l'ascenseur : toujours à 0 m/s.

Multi vitesse 1 : Vitesse d'approche : 10% de la vitesse nominale sans dépasser 0.1 m/s.

Multi vitesse 2 : Non utilisée : toujours à 0 m/s.

Multi vitesse 3 : Vitesse intermédiaire : 60% de la vitesse nominale, cette vitesse est utilisée lorsque la distance de déplacement de la cabine est trop courte pour atteindre la vitesse nominale.

Multi vitesse 4 : Non utilisée : toujours à 0 m/s.

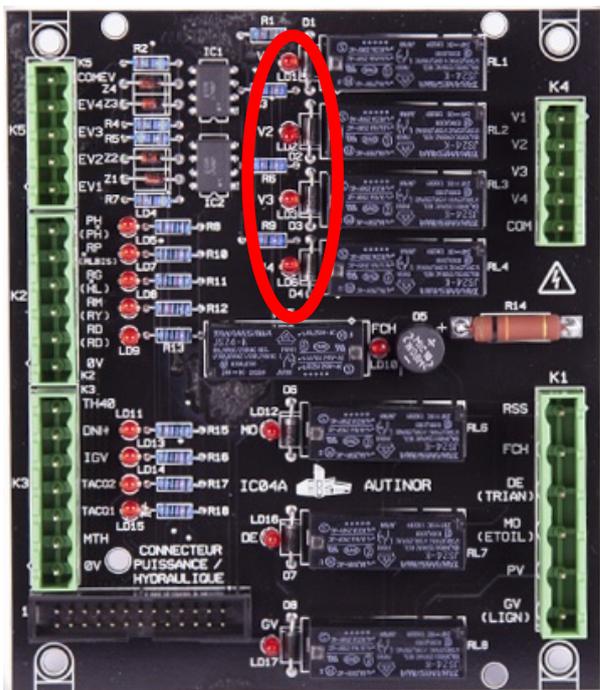
Multi vitesse 5 : Vitesse nominale de l'ascenseur.

Multi vitesse 6 : Vitesse d'approche en inspection : même valeur que Multi vitesse 1.

Multi vitesse 7 : Vitesse d'inspection et de manœuvre de rappel: cette vitesse ne doit pas dépasser 0.63 m/s.



On peut visualiser la consigne de vitesse donnée à l'Idrive par les 4 LED V1/V2/V3/V4 de la carte IC04 :



V1	<input type="radio"/>	V2	<input type="radio"/>	V3	<input type="radio"/>	V4	<input type="radio"/>	Ascenseur à l'arrêt, aucune consigne vitesse et pas d'autorisation de fonctionnement.
V1	<input type="radio"/>	V2	<input type="radio"/>	V3	<input type="radio"/>	V4	<input checked="" type="radio"/>	Ascenseur en phase d'arrêt, Multi vitesse 0 et autorisation de fonctionnement.
V1	<input checked="" type="radio"/>	V2	<input type="radio"/>	V3	<input type="radio"/>	V4	<input checked="" type="radio"/>	Ascenseur en vitesse d'approche, Multi vitesse 1 et autorisation de fonctionnement.
V1	<input checked="" type="radio"/>	V2	<input checked="" type="radio"/>	V3	<input type="radio"/>	V4	<input checked="" type="radio"/>	Ascenseur en vitesse intermédiaire, Multi vitesse 3 et autorisation de fonctionnement.
V1	<input checked="" type="radio"/>	V2	<input type="radio"/>	V3	<input checked="" type="radio"/>	V4	<input checked="" type="radio"/>	Ascenseur en vitesse nominale, Multi vitesse 5 et autorisation de fonctionnement.
V1	<input type="radio"/>	V2	<input checked="" type="radio"/>	V3	<input checked="" type="radio"/>	V4	<input checked="" type="radio"/>	Ascenseur en vitesse d'approche inspection, Multi vitesse 6 et autorisation de fonctionnement.
V1	<input checked="" type="radio"/>	V2	<input checked="" type="radio"/>	V3	<input checked="" type="radio"/>	V4	<input checked="" type="radio"/>	Ascenseur en vitesse d'inspection, Multi vitesse 7 et autorisation de fonctionnement.

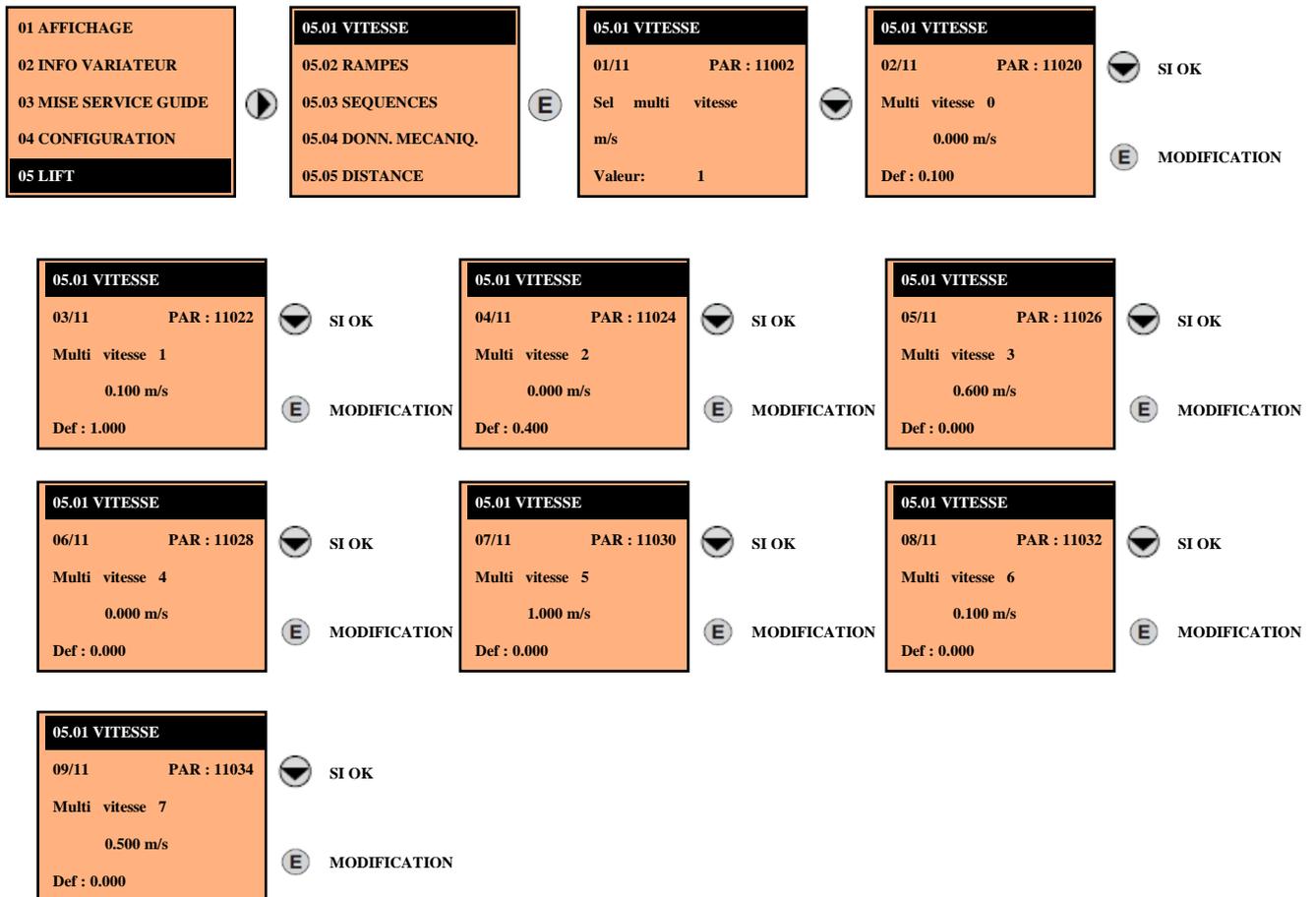


Paramétrer « Multi vitesse » 0 à 7.

Exemple pour un ascenseur à vitesse nominale 1 m/s :

- (Multi vitesse 0 PAR : 11020) → 0.000 m/s.
- (Multi vitesse 1 PAR : 11022) → 0.100 m/s.
- (Multi vitesse 2 PAR : 11024) → 0.000 m/s.
- (Multi vitesse 3 PAR : 11026) → 0.600 m/s.
- (Multi vitesse 4 PAR : 11028) → 0.000 m/s.
- (Multi vitesse 5 PAR : 11030) → 1.000 m/s.
- (Multi vitesse 6 PAR : 11032) → 0.100 m/s.
- (Multi vitesse 7 PAR : 11034) → 0.500 m/s.

Lorsque vous visualisez l'une des multi vitesse, appuyez sur **E** pour entrer dans le paramètre et le modifier ou sur pour passer au paramètre suivant.





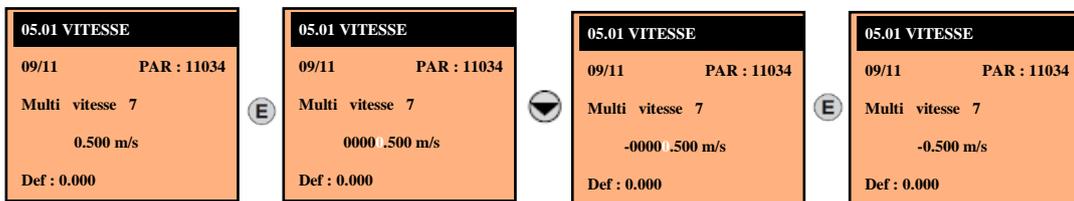
ATTENTION!

Lors du premier déplacement de la cabine, il peut arriver que le sens de déplacement de celle-ci soit inversé.

IL NE FAUT SURTOUT PAS INVERSER LES PHASES MOTEUR.

Il faut modifier chaque paramètre Multi vitesse et entrer la même valeur mais en **NEGATIF**.

Exemple :



A la fin de la configuration des Multi vitesse, sauvegarder en appuyant sur la touche « **SAVE** ».



Répéter cette manipulation pour les paramètres multi vitesse de 0 à 7.

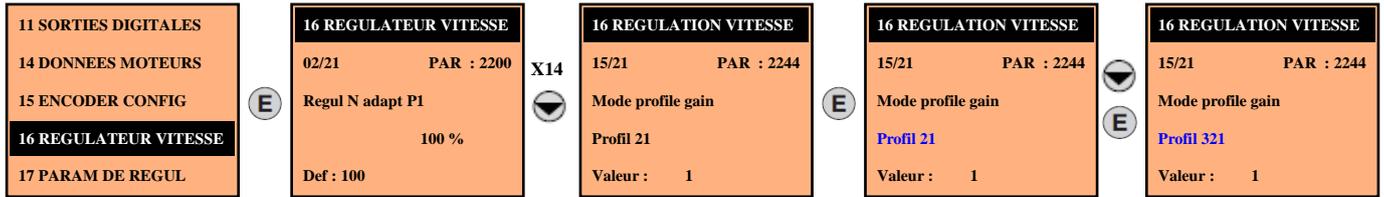


ETAPE 14: Réglage du profil de gain.

Profil à utiliser → Profil 321



Le Profil 321.



Paramétrer « **Mode profil gain** » → **Profil 21** (par défaut).

(Mode profil gain **PAR : 2244**) → **Profil 321**.

ETAPE 15: Réglage des gains.

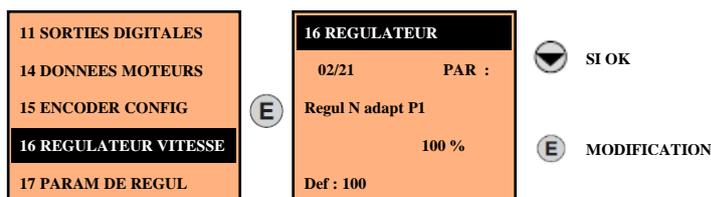
Le régulateur de vitesse de l'**Idrive** permet de modifier plusieurs gains en fonction de la consigne.



- Aux **vitesse**s lentes, il est demandé des gains plus élevés pour obtenir un bon comportement initial.
- Aux **grandes** vitesses, il vaut mieux avoir des gains inférieurs pour supprimer des vibrations éventuelles dues à des imperfections mécaniques.

Paramétrer « **Regul N adapt** » **0 à 3**.

Lorsque vous visualisez l'un des gains, appuyez sur **E** pour entrer dans le paramètre et le modifier ou sur **↓** pour passer au paramètre suivant.





Analyse Profil 321 :

A/ Vue d'ensemble du Profil 321 (figure 1):

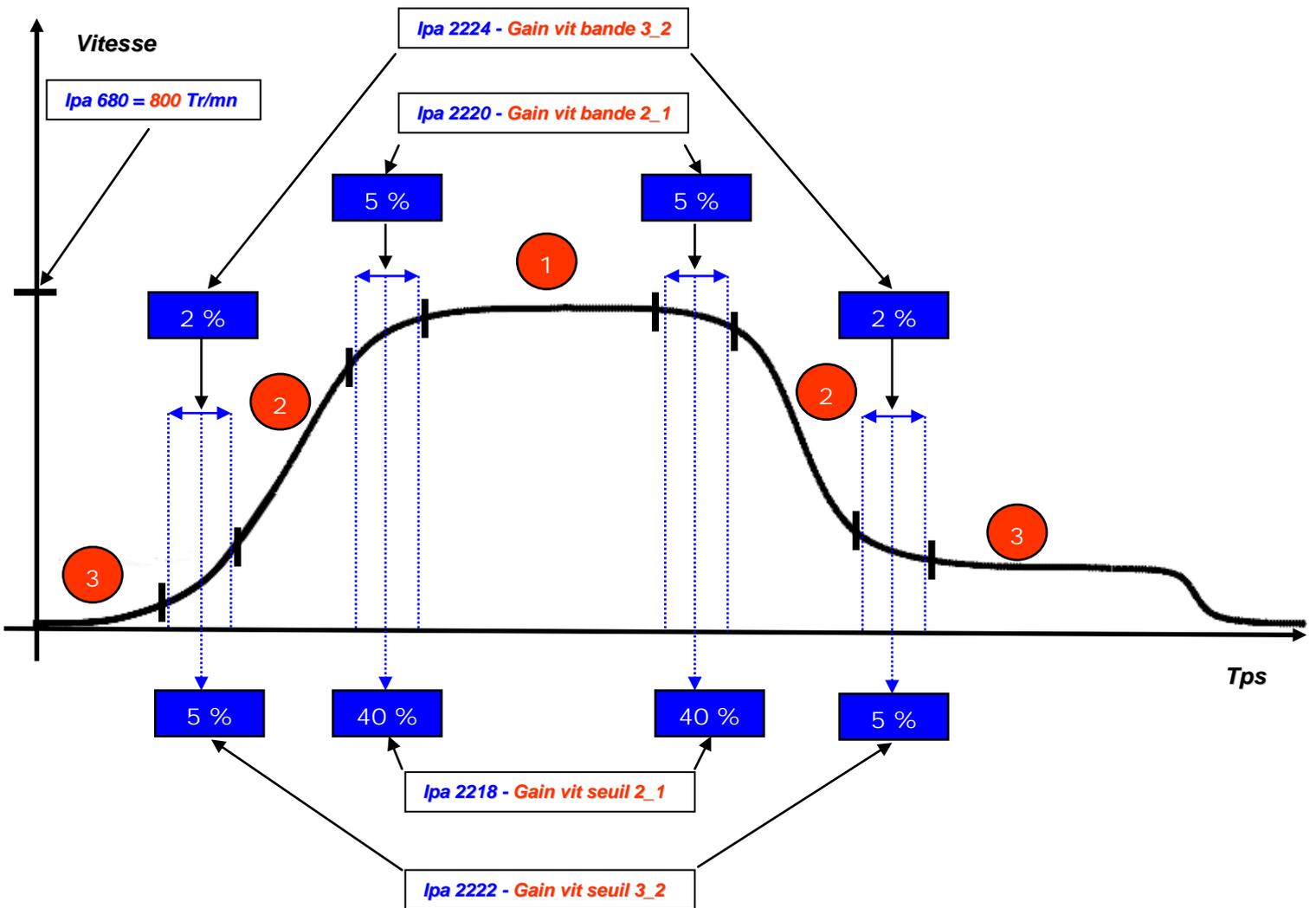


Figure 1



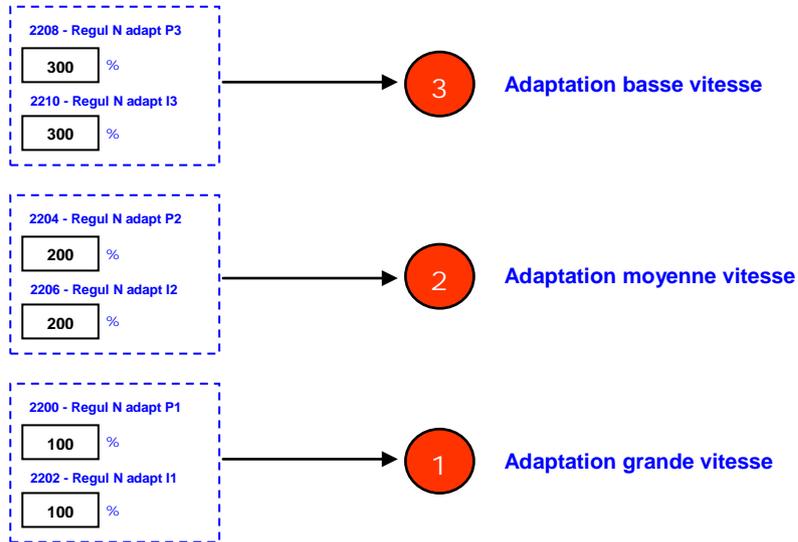
- Adaptateur utilisé pour les **moteurs asynchrones (boucle fermée)**.
- Pour le réglage du régulateur, utiliser les paramètres :

- **Les Gains 1 (PAR : 2200 et PAR : 2202) :** 1
Utilisés à **grande vitesse** (fonctionnement).
- **Les Gains 2 (PAR : 2204 et PAR : 2206) :** 2
Utilisés à **vitesse moyenne** (accélération/décélération).
- **Les Gains 3 (PAR : 2208 et PAR : 2210) :** 3
Utilisés à **basse vitesse** (démarrage/arrêt).

B/ Exemple de Profil 321 (Figure 1):

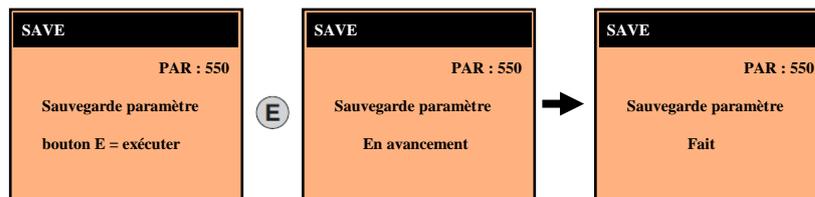
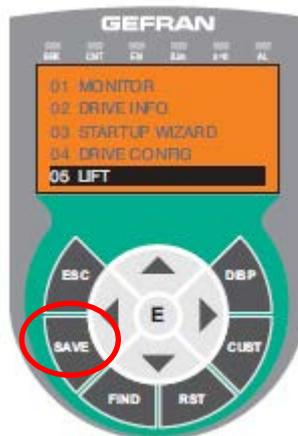


- Vitesse pour 10V (**Ipa 680**) = **800** Tr/mn.
- Regul N adapt P3 (**Ipa 2208**) = **300** %
- Regul N adapt I3 (**Ipa 2210**) = **300** %
- Regul N adapt P2 (**Ipa 2204**) = **200** %
- Regul N adapt I2 (**Ipa 2206**) = **200** %
- Regul N adapt P1 (**Ipa 2200**) = **100** %
- Regul N adapt I1 (**Ipa 2202**) = **100** %
- Gain vit seuil 3-2 (**Ipa 2222**) = **5** %
- Gain vit bande 3-2 (**Ipa 2224**) = **2** %
- Gain vit seuil 2-1 (**Ipa 2218**) = **40** %
- Gain vit bande 2-1 (**Ipa 2220**) = **5** %



Gains Profil 321

A la fin de la configuration des gains, sauvegarder en appuyant sur la touche « **SAVE** ».

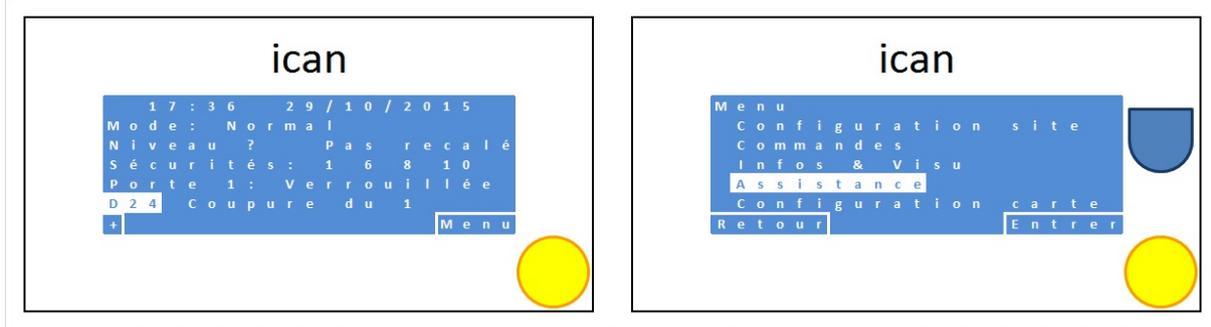




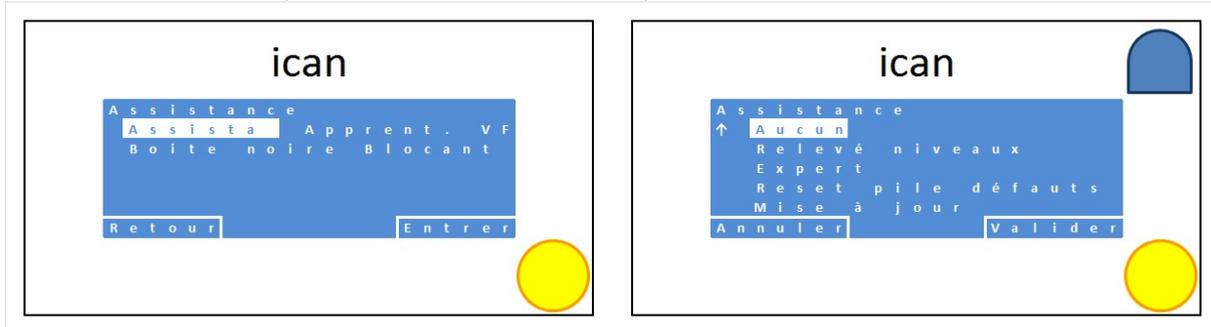
ETAPE 16 : Mettre la manœuvre ICAN en normal.

Pour mettre la carte ICAN en mode normal veuillez effectuer les manipulations suivantes :

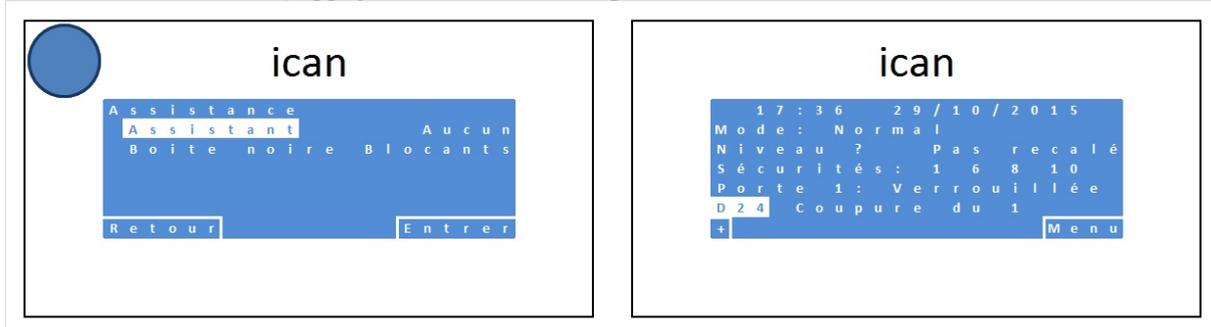
A l'écran d'accueil, appuyer sur le bouton Menu, descendre sur le menu Assistance et Entrer.



Dans le menu Assistance, Entrer dans le menu Assistant, monter sur Aucun et Valider.



Dans le menu Assistance, appuyer sur le bouton  pour revenir à l'écran d'accueil.



Vous pouvez à présent faire des essais de déplacement de la cabine avec la manœuvre de rappel en machinerie.



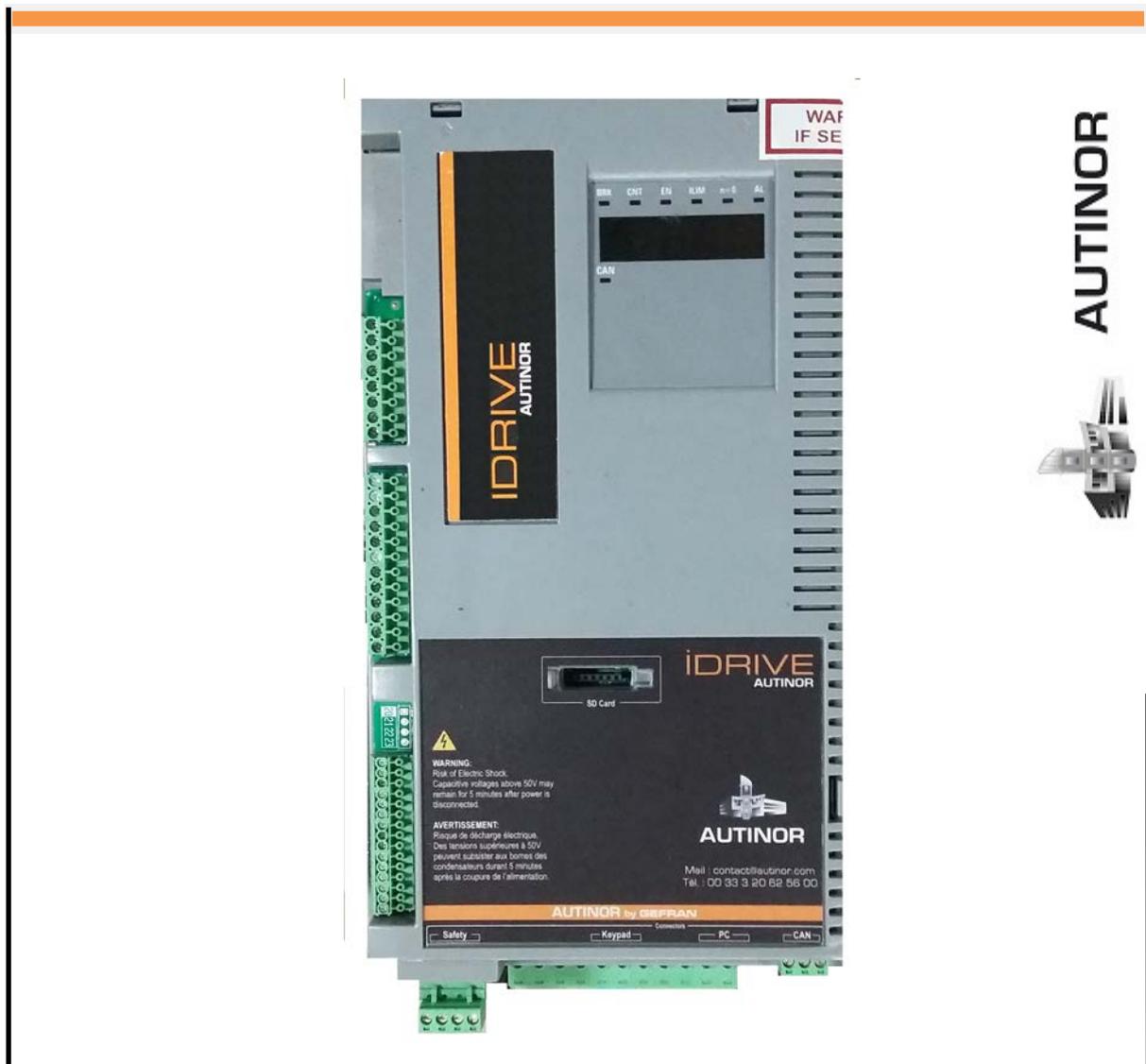
AUTINOR

***Mise en service IDRIVE v1.0.0 RT 10/02/2016
Mode Asynchrone BF – Firmware 3.7.10 ADL1.8.0.6***



AUTINOR

Mise en service IDRIVE v1.0.0 RT 10/02/2016
Mode Asynchrone BF – Firmware 3.7.10 ADL1.8.0.6



IDRIVE – Asynchrone Treuril AVEC codeur

Réglages :
(Optimisation de l'ascenseur).





1. Ajustement :

Problème	Cause	Action	Paramètres
Au démarrage, la diode « I Lim » s'allume.	Les phases moteurs peuvent être inversées.	Contrôler les phases du moteurs U-V-W.	

Problème	Cause	Action	Paramètres
Au démarrage, le moteur fait du bruit	Inertie trop importante.	Descendre l'inertie jusqu'à atténuer le bruit.	PAR : 2240 Menu (16.20)

Problème	Cause	Action	Paramètres
Au démarrage, il y a un retard pour débloquer le frein ce qui provoque un à coup.	Le moteur démarre lorsque le frein n'est pas complètement libéré ou va à l'encontre du frein.	Incrémenter le retard de l'ouverture du frein.	PAR : 11064 Menu (5.3.3)

Problème	Cause	Action	Paramètres
Au démarrage, l'accélération est trop élevée.	La valeur Acc Initiale jerk est trop élevée.	Diminuer la valeur de Acc Initiale jerk .	PAR : 11040 Menu (5.2.1)

Problème	Cause	Action	Paramètres
Après le démarrage, l'accélération est trop élevée.	La valeur de l'accélération linéaire est trop élevée.	Diminuer la valeur de Ramp Acc .	PAR : 11042 Menu (5.2.2)

Problème	Cause	Action	Paramètres
La première phase de décélération est trop élevée.	La valeur de Dec initiale jerk .	Diminuer la valeur Dec initiale jerk .	PAR : 11046 Menu (5.2.4)



Problème	Cause	Action	Paramètres
La décélération d'approche étage est trop élevée.	La valeur de Ramp dec est trop élevée.	Diminuer la valeur de Ramp dec .	PAR : 11048 Menu (5.2.5)

Problème	Cause	Action	Paramètres
A l'arrêt, la cabine n'est pas à l'étage.		Modifier la valeur de Ramp dec .	PAR : 11048 Menu (5.2.5)

Problème	Cause	Action	Paramètres
Au cours de la phase d'atterrissage, la vitesse est saccadée.		En cas de moteurs asynchrones (V/F) augmenter la compensation de glissement et / ou augmenter la vitesse lente. En cas de moteurs synchrones augmenter la vitesse lente.	PAR : 2440 Menu (19.10) (moteurs Asynchrones seulement). PAR : 11120 Menu (5.5.9)

Problème	Cause	Action	Paramètres
A l'arrêt, la fermeture du frein est en retard.	La configuration de fermeture du frein n'est pas optimisée.	Diminuer Retard ferm frein .	PAR : 11068 Menu (5.3.5)

Problème	Cause	Action	Paramètres
A l'arrêt, il y a une secousse.	Le frein se ferme avant l'arrêt du moteur.	Augmenter Retard ferm frein .	PAR : 11068 Menu (5.3.5)

Problème	Cause	Action	Paramètres
Ascenseur en BF: Durant le mouvement à la vitesse nominale, il y a des vibrations.	La boucle de vitesse n'est pas bien réglée.	Diminuer les gains (suivant le profil).	PAR : 2200 Menu (16.1)

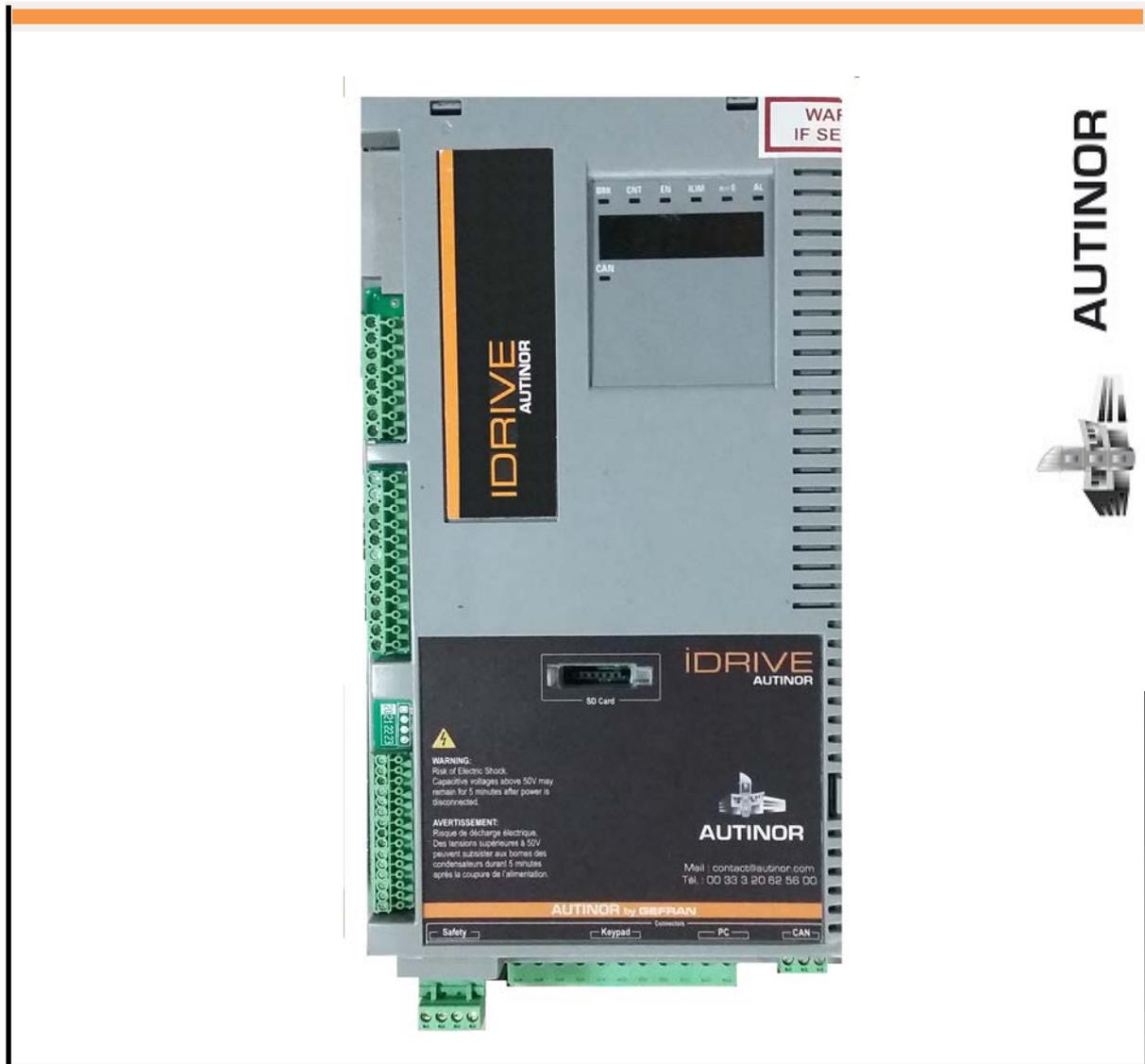


Problème	Cause	Action	Paramètres
L'étage court n'est pas optimisé.	Les paramètres à l'étage court ne sont pas optimisés.	Ajuster les paramètres.	PAR: 11046 Menu (5.2.4) PAR: 11048 Menu (5.2.4) PAR: 11046 Menu (5.2.4)



AUTINOR

Mise en service IDRIVE v1.0.0 RT 10/02/2016
Mode Asynchrone BF – Firmware 3.7.10 ADL1.8.0.6



IDRIVE – Asynchrone Treuil AVEC codeur

Alarmes :
(Résolution des problèmes).





Alarmes :

Code	Message d'erreur visualisé sur l'écran [sur clavier intégré]	Sous-code	Description
0	Pas d'alarme		Condition : Aucune alarme présente
1	Surtension [OV]		Condition : Alarme de surtension dans le DC link due à l'énergie récupérée par le moteur. La tension qui arrive à la partie de puissance du drive est trop élevée par rapport au seuil maximum correspondant à la programmation du paramètre PAR 560 Tension réseau. Solution : - Allonger la rampe de décélération. - Utiliser une résistance de freinage pour dissiper l'énergie de récupération, à brancher sur les bornes spécialement prévues à cet effet (voir section 7.1.9 Connexion de la résistance de freinage (en option)* page 39.
2	Sous tension [UV]		Condition : Alarme de sous-tension dans le DC link. La tension qui arrive à la partie de puissance du drive est trop basse par rapport au seuil minimum correspondant à la programmation du paramètre PAR 560 Tension réseau due à : - tension du réseau trop basse ou chutes de tension trop prolongées. - mauvais raccordement des conducteurs (par exemple bornes de contacteur, d'inductance, de filtre etc, mal serrées). Solution : Vérifier les raccordements et la tension d'alimentation
3	Défaut terre [GNDF]		Condition : Alarme de court-circuit vers la masse Solution : - Contrôler les câblages du drive et du moteur. - Contrôler que le moteur n'est pas à la masse.
4	Surintensité [OC]		Condition : Alarme d'intervention instantanée de la protection surcourant. La cause peut être la programmation incorrect des paramètres du régulateur de courant ou un court-circuit entre les phases ou vers la terre sur la sortie du drive. Solution : - Contrôler les paramètres du régulateur de courant (menu 17) - Contrôler les câblages vers le moteur
5	Désaturation [DES]		Condition : Alarme instantanée de surcourant à l'intérieur du pont IGBT. Solution : - Arrêter et remettre en marche le drive. - Contrôler l'état de l'isolation de la résistance de freinage en vérifiant l'absence de dispersions vers la masse. - Si l'alarme persiste, il faut contacter le service d'assistance technique
6	Multi sousTens [MUV]		Condition : On a effectué un nombre de tentatives de redémarrage automatique après l'alarme de sous-tension supérieur à la valeur paramétrée PAR 4650 Tentat redem sstens dans l'intervalle de temps PAR 4652 Attente tentat ssten. Solution: Trop d'alarmes de Sous-tension se sont produites. Appliquer les solutions suggérées pour l'alarme Sous-tension.
7	Multi SurInten [MOC]		Condition : Deux tentatives de redémarrage automatique ont été effectuées après l'alarme de Surintensité dans l'intervalle de temps de 30 secondes. S'il se passe plus de 30 secondes après l'intervention de l'alarme Surintensité le comptage des tentatives déjà effectuées est remis à zéro Solution : Trop d'alarmes de Surintensité se sont produites. Appliquer les solutions suggérées pour l'alarme Surintensité.
8	Multi désatur [MDES]		Condition : Deux tentatives de redémarrage automatique ont été effectuées après l'alarme de Désaturation dans l'intervalle de temps de 30 secondes. S'il se passe plus de 30 secondes après l'intervention de l'alarme Désaturation le comptage des tentatives déjà effectuées est remis à zéro Solution: Trop d'alarmes de Désaturation se sont produites. Appliquer les solutions suggérées pour l'alarme Désaturation.
9	Var trop chaud [HOT]		Condition : Alarme température dissipateur trop élevée Solution : - Contrôler que le ventilateur de refroidissement fonctionne normalement. - Contrôler que les dissipateurs ne sont pas colmatés
10	Thermique [HSOT]		Condition : Alarme température dissipateur trop élevée ou trop basse. La température du dissipateur a dépassé la limite supérieure ou inférieure programmée en usine. Pour afficher la température mesurée sur le dissipateur, se reporter au PAR 272 (menu 1.9). Solution : - Contrôler que le ventilateur de refroidissement fonctionne normalement. - Contrôler que les dissipateurs ne sont pas colmatés. - Contrôler que les ouvertures pour l'air de refroidissement de l'armoire ne sont pas bouchées.
11	Air trop chaud [IOT]		Condition : Alarme température de l'air à l'entrée trop élevée. Solution : Contrôler le fonctionnement du ventilateur.
12	Mot trop chaud [MOT]		Condition : Alarme d'échauffement du moteur. Les causes possibles peuvent être : - Cycle de charge appliqué trop lourd - La température du milieu ambiant où est installé le moteur est trop élevée - Si le moteur est équipé d'une ventilation forcée : Le ventilateur ne fonctionne pas - Si le moteur n'est pas équipé d'une ventilation forcée : charge trop élevée à petite vitesse. Le refroidissement du ventilateur, monté sur l'arbre moteur, n'est pas suffisant pour ce cycle de charge. - Le moteur est utilisé à une fréquence inférieure à la fréquence nominale, causant ainsi des pertes magnétiques supplémentaires. Solution : - Modifier le cycle de fonctionnement. - Installer une ventilation forcée sur le moteur.



**Mise en service IDRIVE v1.0.0 RT 10/02/2016
Mode Asynchrone BF – Firmware 3.7.10 ADL1.8.0.6**

Code	Message d'erreur visualisé sur l'écran (sur clavier intégré)	Sous-code	Description
13	Surcharge Var [DOL]		<p>Condition : Alarme surcharge drive. - Le courant de sortie de l'inverseur a dépassé la valeur de surcharge admise. - Le cycle de surcharge a dépassé les valeurs admises</p> <p>Solution : - Vérifier que la charge n'est pas excessive. - Vérifier que les accélérations ne sont pas excessives. - Vérifier que le cycle de surcharge est conforme aux limites admises.</p>
14	Surcharge Mot [MOL]		<p>Condition : Alarme surcharge moteur. Le courant absorbé pendant le fonctionnement dépasse la valeur nominale du moteur.</p> <p>Solution : - Réduire la charge du moteur. - Augmenter la grandeur du moteur.</p>
15	ResFrein schar [BOL]		<p>Condition : Alarme surcharge résistance de freinage. Le courant absorbé par la résistance dépasse le courant nominal.</p> <p>Solution: - Vérifier le dimensionnement de la résistance de freinage. - Vérifier l'état de la résistance de freinage.</p>
16	Manque Phase [PHL]		<p>Condition : Alarme absence de phase d'alimentation.</p> <p>Solution : Contrôler la tension de la ligne d'alimentation et l'éventuelle intervention des protections en amont du drive.</p>
17	Alarm BusOptio [OPTB]	XXXXH-X	Si le premier chiffre à gauche de "H" du sous-code d'alarme est 0, l'erreur est due à un problème de communication.
		XXXXH-X	Si le premier chiffre à gauche de "H" du sous-code d'alarme est autre que 0, l'erreur est due à un problème de configuration.
			<p>Solution : Pour les erreurs de configuration, contrôler la configuration de la communication avec Bus, type de Bus, Baudrate, address, programmation des paramètres. Pour les erreurs de communication contrôler les câblages, les résistances de terminaison, la protection contre les parasites, les programmations des temps des timeout. Pour de plus amples informations voir le Manuel de la carte de bus utilisée.</p>
18	Alarme Opt 1ES [OPT1]		<p>Condition : Erreur lors de la communication entre Régulation et carte d'expansion E/S dans le slot 1 (uniquement pour les versions Advanced).</p> <p>Solution : Contrôler la bonne insertion, voir Annexe, section A.1.</p>
19	Alarme Opt 2ES		<p>Condition : Erreur de communication entre le réglage et la carte d'expansion codeur dans la fente 2 (uniquement pour les versions Advanced).</p> <p>Solution : Vérifier la mise en place correcte (voir Annexe, section A.1).</p>
20	Alarm Opt Cod [OPTC]		<p>Condition : Erreur lors de la communication entre Régulation et carte rétroaction Codeur (uniquement pour les versions Advanced).</p> <p>Solution : Contrôler la bonne insertion, voir Annexe, section A.1.</p>
21	Alarme Externe [EF]		<p>Condition : Alarme externe présente. Une entrée numérique a été programmée comme alarme externe, mais la tension +24V n'est pas disponible sur la borne.</p> <p>Solution : Contrôler le serrage des vis des bornes.</p>
22	Alar RetVitesse [SFL]		<p>Condition : Alarme perte de la rétroaction de vitesse. Le codeur n'est pas connecté, mal connecté ou il n'est pas sous tension : contrôler le fonctionnement du codeur en sélectionnant le paramètre PAR 260 Vitesse moteur dans le menu AFFICHAGE.</p> <p>Solution : Voir le paramètre 2172 Défaut rétroaction pour toute information sur la cause de l'alarme et le chapitre 10.2 Alarme Alar RetVitesse</p>
23	Survitesse [OS]		<p>Condition : Alarme survitesse moteur. La vitesse du moteur dépasse les limites paramétrées sur le paramètre PAR 4540.</p> <p>Solution: - Limiter la référence de vitesse. - Contrôler que le moteur n'est pas entraîné en survitesse pendant la rotation.</p>
24	Pert Csign Vit [SRL]		<p>Condition : Alarme perte de la référence de vitesse ; elle intervient si la différence entre la référence du régulateur de vitesse et la référence actuelle du moteur est supérieure à 100rpm. La condition se produit parce que le drive est passé en limite de courant. N'est disponible qu'en mode Flux Vect B.O. et Flux Vect B.F. (voir le paramètre 4550).</p> <p>Solution : Vérifier que la charge n'est pas excessive.</p>
25	Pas utilisé		
26	Coupure Puiss [PRR]		<p>Condition : Le drive a été activé sans être sous tension pour la partie puissance.</p> <p>Solution : Contrôler l'alimentation du drive.</p>
27	Perte de phase [???		<p>Condition:</p> <p>Solution:</p>
28	OV safety [OVSF]		<p>Condition : Alarme relative à l'état de sécurité, due à des situations de surtension.</p> <p>Solution : le firmware tente de réinitialiser automatiquement la carte. Si la condition est éliminée (s'affiche le message d'alarme terminée), il est possible de réarmer l'alarme et de remettre en marche le drive en désactivant et en réactivant Enable et Start.</p>
29	Alarme safety [SF]		<p>Condition : L'état de la "fonction sécurité" est communiqué au réglage à travers 2 entrées numériques : SAFETY_ON (borne P1.8) et SAFETY_EN (borne P1.9).</p> <p>Solution : Étendre et rallumer le drive, si l'erreur persiste, contacter l'assistance technique.</p>
30 ... 32	Pas utilisé		
33 ... 40	Alarme PLC1 [PLC1] — Alarme PLC8 [PLC8]	XXXXH-X	Le code XXXXH-X indique la cause de l'erreur : prendre note pour approfondir avec le service assistance.
			<p>Solution : Voir la documentation concernant l'application activée. Pour l'application standard EFC, voir la section 5.9 ALARMES LIFT du Manuel des paramètres. Pour les applications DCP3/DCP4, EPC et CiA 417, se reporter aux sections ALARMES de leurs Manuels respectifs.</p>
41	Watchdog [WDT]		<p>Condition : peut se produire pendant le fonctionnement lorsqu'on active la protection watchdog du micro ; l'alarme est insérée dans la liste des alarmes et alarm log. Après cette alarme : - le drive effectue automatiquement une réinitialisation - le contrôle du moteur n'est pas disponible.</p> <p>XXXXH-X Le code XX indique le type d'erreur : prendre note pour approfondir avec le service assistance.</p>



**Mise en service IDRIVE v1.0.0 RT 10/02/2016
Mode Asynchrone BF – Firmware 3.7.10 ADL1.8.0.6**

Code	Message d'erreur visualisé sur l'écran [sur clavier intégré]	Sous-code	Description
			Solution : Si l'alarme est la conséquence d'une variation de configuration du drive (programmation paramètre, installation option, téléchargement d'une application PLC) il faut l'éliminer. Arrêter et remettre en marche le drive.
42	Erreur Trapp [TRAP]		Condition : peut se produire pendant le fonctionnement lorsqu'on active la protection trap du micro ; l'alarme est insérée dans la liste des alarmes et alarm log. Après cette alarme : - le drive effectue automatiquement une réinitialisation - le contrôle du moteur n'est pas disponible. XXXXH-X Le code XXXXH-X (SubHandler-Class) indique la cause de l'erreur: prendre note pour approfondir avec le service assistance. Solution : Si l'alarme est la conséquence d'une variation de configuration du drive (programmation paramètre, installation option, téléchargement d'une application PLC), il faut l'éliminer. Arrêter et remettre en marche le drive.
43	Erreur système [SYS]		Condition : peut se produire pendant le fonctionnement lorsqu'on active la protection du système d'exploitation ; l'alarme est insérée dans la liste des alarmes et alarm log. Après cette alarme : - le drive effectue automatiquement une réinitialisation - le contrôle du moteur n'est pas disponible. XXXXH-X Le code XXXXH-X (Error-Pid) indique le type d'erreur : prendre note pour approfondir avec le service assistance. Solution : Si l'alarme est la conséquence d'une variation de configuration du drive (programmation paramètre, installation option, téléchargement d'une application PLC) il faut l'éliminer. Arrêter et remettre en marche le drive.
44	Err Utilisat [USR]		Condition : peut se produire pendant le fonctionnement lorsqu'on active la protection du logiciel ; l'alarme est insérée dans la liste des alarmes et alarm log. Après cette alarme : - le drive effectue automatiquement une réinitialisation - le contrôle du moteur n'est pas disponible. XXXXH-X Le code XXXXH-X (Error-Pid) indique le type d'erreur : prendre note pour approfondir avec le service assistance. Solution : Si l'alarme est la conséquence d'une variation de configuration du drive (programmation paramètre, installation option, téléchargement d'une application PLC) il faut l'éliminer. Arrêter et remettre en marche le drive.
45	Err Paramétrag [PE]		Condition : si une erreur se produit pendant l'activation de la base de données des paramètres sauvegardée en flash ; l'alarme est insérée dans la liste des alarmes et l'historique des alarmes. XXXXH-X Le code XXXXH-X indique le numéro du paramètre (Hex-Déc) ayant provoqué l'erreur : prendre note pour approfondir avec le service assistance Solution : Paramétrer le paramètre qui provoque l'erreur à une valeur correcte et effectuer Save parameter, arrêter et remettre en marche le drive.
46	Ret CFG Usine [LD]		Condition : peut se produire pendant le téléchargement de la base de données des paramètres sauvegardée en flash. C'est normal si elle se produit dans les conditions suivantes : lors du premier démarrage, lorsqu'on télécharge une nouvelle version de firmware, quand on installe la régulation sur une nouvelle grandeur, quand on change la région. Si ce message s'affiche lorsque le drive est déjà en service, cela signifie qu'un problème s'est produit dans la base de données des paramètres sauvegardés dans Flash. Si ce message s'affiche, le drive rétablit la base de données par défaut, c'est-à-dire téléchargée en phase de production en usine. 0001H-1 La base de données sauvegardée n'est pas valable 0002H-2 La base de données sauvegardée n'est pas compatible 0003H-3 La base de données sauvegardée correspond à une grandeur différente de la grandeur actuelle 0004H-4 La base de données sauvegardée correspond à une région différente de la région actuelle Solution : Configurer les paramètres sur la valeur désirée et exécuter une commande Sauvegarde paramètre
47	Err config plc [PLCE]		Condition : peut se produire pendant le téléchargement de l'application Mdplc L'application Mdplc se trouvant sur le drive n'est pas exécutée. 0004H-4 L'application téléchargée a le Crc sur DataBlock et Fonction table différente 0065H-101 L'application téléchargée a un identificateur non valable (Info) 0066H-102 L'application téléchargée utilise un numéro erroné de task (Info) 0067H-103 L'application téléchargée a une configuration erronée de logiciel 0068H-104 L'application téléchargée a le Crc sur DataBlock et Fonction table différente 0069H-105 Une Erreur Trapp ou une Erreur système s'est produite. Le drive a effectué automatiquement une opération de Power-up. Application pas exécutée. Voir dans Alarm List d'autres informations concernant l'erreur qui s'est produite. 006AH-106 L'application téléchargée a un identificateur non valable (Task) 006BH-107 L'application téléchargée utilise un numéro erroné de task (Task) 006CH-108 L'application téléchargée a le Crc erroné (Tableaux + Code) Solution : Eliminer l'application Mdplc ou télécharger une application Mdplc correcte.
48	Charg CFG usin [LDP]		Condition : peut se produire pendant le téléchargement de la base de données des paramètres sauvegardée dans la Flash de l'application Mdplc. C'est normal si elle se produit lors du premier démarrage, après avoir téléchargé une nouvelle application. Si ce message s'affiche lorsque le drive est déjà en service, cela signifie qu'un problème s'est produit dans la base de données des paramètres sauvegardés dans Flash. Si ce message s'affiche, le drive effectue automatiquement la commande Load default. 0001H-1 La base de données sauvegardée n'est pas valable Solution : Paramétrer les paramètres sur la valeur désirée et effectuer Sauver les paramètres.
49	Key failed [KEY]		Condition : peu se produire pendant la phase d'alimentation du drive si la clé d'activation erronée est insérée pour une donne fonction firmware. 0001H-1 Clé pour PLC erronée. Application PLC non disponible. Solution : Contacter le personnel Gefran pour la demande de la clé d'activation de la fonction firmware désirée.
50	Erreur de codeur [ENC]		Condition : Une erreur peut se présenter à l'alimentation du drive, pendant la phase de configuration du codeur exécutée pour chaque configuration du paramètre 552 Mode de Regulation. 100H-256 Cause: Une erreur s'est produite pendant la phase de configuration : les informations reçues par le codeur ne sont pas fiables. Si le codeur est utilisé pour le retour, une alarme Alar RetVtess [22] est générée. Solution : Exécuter les mesures suggérées pour l'alarme Alar RetVtess [22].



Mise en service IDRIVE v1.0.0 RT 10/02/2016
Mode Asynchrone BF – Firmware 3.7.10 ADL1.8.0.6

Code	Message d'erreur visualisé sur l'écran [sur clavier intégré]	Sous-code	Description
		200H-512	<p>Cause: Le firmware sur la carte en option du codeur n'est pas compatible avec celui sur la carte de régulation. Les informations reçues du codeur ne sont pas fiables.</p> <p>Solution: Consulter le personnel Gefran pour actualiser le firmware de la carte en option du codeur.</p>
51	Opt chg config [OCFG]		<p>Condition: Une carte en option a été retirée en rapport avec la configuration présente à la dernière commande Enregistrer Paramètres ou si une panne s'est présentée sur la carte en option ou sur la carte de régulation.</p> <p>Solution: Si l'opérateur a retiré volontairement la carte, exécuter la commande Sauvegarde paramètre. Si l'opérateur n'a pas retiré la carte, identifier et remplacer la carte défectueuse.</p>



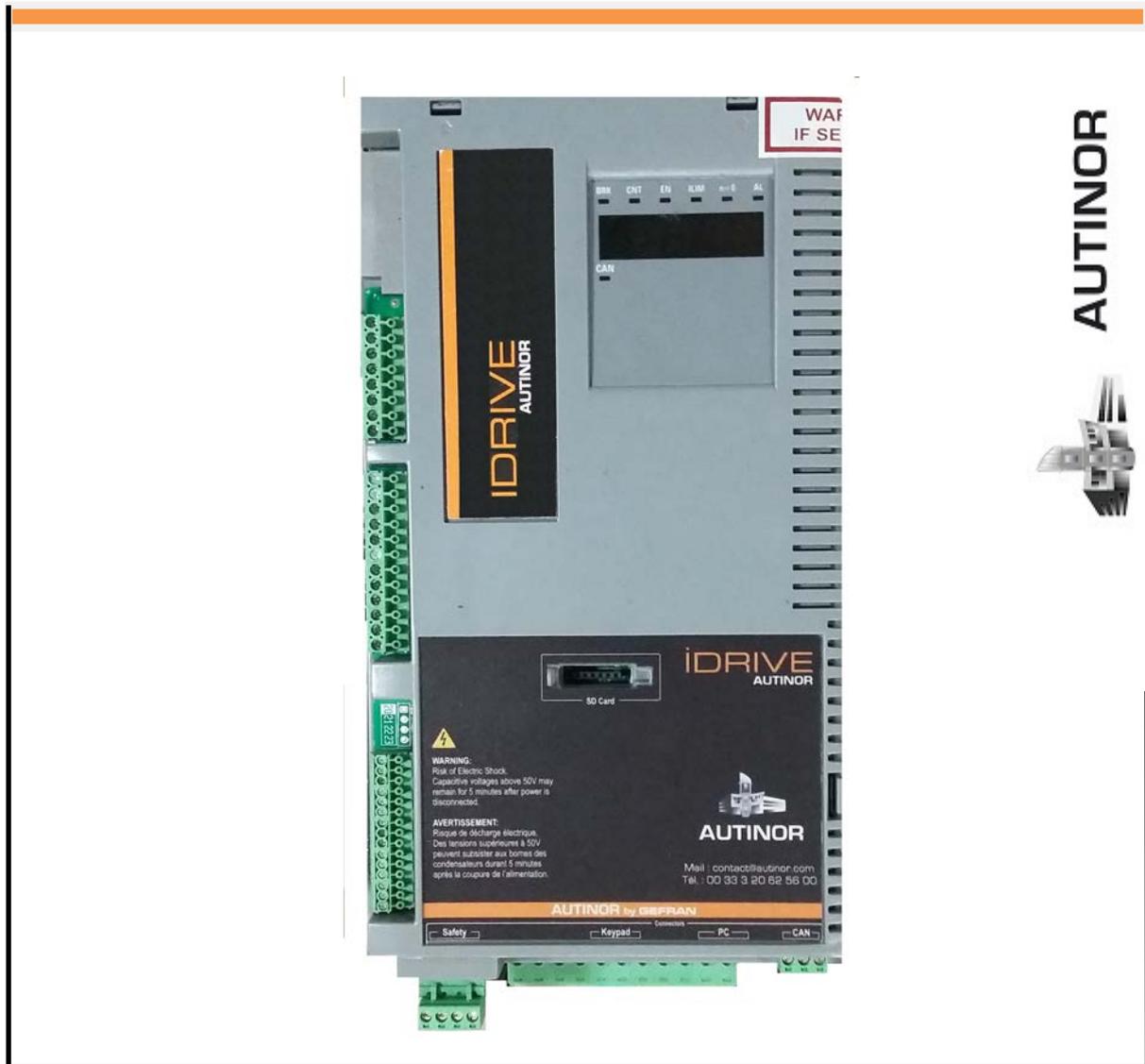
AUTINOR

***Mise en service IDRIVE v1.0.0 RT 10/02/2016
Mode Asynchrone BF – Firmware 3.7.10 ADL1.8.0.6***



AUTINOR

Mise en service IDRIVE v1.0.0 RT 10/02/2016
Mode Asynchrone BF – Firmware 3.7.10 ADL1.8.0.6



AUTINOR



IDRIVE – Asynchrone Treuil AVEC codeur

Messages alarmes :
(Résolution des problèmes).





**Mise en service IDRIVE v1.0.0 RT 10/02/2016
Mode Asynchrone BF – Firmware 3.7.10 ADL1.8.0.6**

Index	Message d'erreur visualisé sur l'écran [sur clavier intégré]	Sous-code	Description
1	Charger Param usine [LDEF]		Condition : peut se produire pendant le téléchargement de la base de données des paramètres sauvegardée dans flash. C'est normal s'il s'affiche dans les conditions suivantes : lors du premier démarrage, lorsqu'on télécharge une nouvelle version de firmware, quand on installe la régulation sur une nouvelle grandeur, quand on change la région. Si ce message s'affiche lorsque le drive est déjà en service, cela signifie qu'un problème s'est produit dans la base de données des paramètres sauvegardés dans Flash. Si ce message s'affiche, le drive exécute automatiquement la commande Chgt param d'usine.
		0001H-1	La base de données sauvegardée n'est pas valable
		0002H-2	La base de données sauvegardée n'est pas compatible
		0003H-3	La base de données correspond à une grandeur différente de la grandeur actuelle
		0004H-4	La base de données correspond à une région différente de la région actuelle
			Solution : Paramétrer les paramètres sur la valeur désirée et exécuter Sauvegarde paramètre
2 3 4	Detect Option 1 [OPT1] Detect Option 2 [OPT2] Detect Option 3 [OPT3]		Condition: à l'allumage, le drive reconnaît la présence du carte en option. Pendant quelques secondes, l'un des messages apparaît sur l'afficheur
		0H-0	Aucune
		0004H-4	Can
		0008H-8	Enc 1 EXP-DE-I1R1F2-ADL
		0108H-264	Enc 2 EXP-SE-I1R1F2-ADL
		0208H-520	Enc 3 EXP-SESC-I1R1F2-ADL
		0308H-776	Enc 4 EXP-EN/SSI-I1R1F2-ADL
		0408H-1032	Enc 5 EXP-HIP-I1R1F2-ADL
		0101H-257	I/O 1 EXP-ID-D4-ADL
		0501H-1281	I/O 1 EXP-ID-D8R4-ADL
		0901H-2305	I/O 1 EXP-ID-D16R4-ADL
		0F01-3841	I/O 1 EXP-ID-D12A2R4-ADL
		1301H-4865	I/O 1 EXP-ID-D8A4R4-ADL
		1501H-5377	I/O 1 EXP-ID-D6R2-F-ADL
		00FFH-255	Inconnue
	Solution:		
5	Autoétalonnage (moteur) [SLFT]		Condition : peut se produire pendant la procédure d'étalonnage automatique
		0	Aucune erreur
		1	Les commandes ne sont pas configurées en mode Local.
			Solution : Effectuer la configuration demandée
		2	Le paramètre Sel commande locale n'est pas configuré sur le clavier.
			Solution : Effectuer la configuration demandée.
		3	Les paramètres des caractéristique de la plaque moteur sont changées mais la commande Prise en compte param PAR 2020 n'a pas été exécutée
			Solution : Exécuter la commande Saisir les paramètres.
		4	Le moteur n'est pas connecté
			Solution : Connecter le moteur
		5	Pendant l'exécution autotune, on a appuyé sur la touche ESC ou l'on a ouvert le contact d'activation ou une alarme est intervenue. Avec le drive en alarme, on a lancé la commande Autoétalonnage.
			Solution : Eliminer la cause de l'intervention de l'alarme, éliminer la cause de l'ouverture du contact activation, réinitialiser l'alarme.
		6	Un étalonnage exécuté par l'étalonnage automatique a fourni la valeur d'un paramètre en dehors des plages mini ou maxi.
Solution : Contrôler, les caractéristiques sur la plaque du moteur ou l'accouplement grandeur drive et grandeur du moteur n'est pas correct.			
7	On a lancé la commande Autoétalonnage sans activation.		
	Solution : Avant de lancer la commande Autoétalonnage, il faut fermer le contact d'activation		
8 ... 21	Un étalonnage effectué par Autoétalonnage a atteint une limite de la méthode de mesure		
	Solution : Contrôler, les caractéristiques sur la plaque du moteur ou l'accouplement grandeur drive et grandeur du moteur n'est pas correct.		
30	Pendant l'exécution de la procédure de mise en phase, l'habilitation n'a pas été impartie ou retirée en temps utile.		
	Solution : Répéter la procédure de mise en phase et vérifier la connexion des signaux d'habilitation.		
		Solution : Si on à l'affichage du message avec une valeur différente de 0 suivre les indications fournies cas par cas et répéter l'étalonnage automatique. Il est conseillé d'effectuer l'étalonnage automatique en utilisant la procédure wizard disponible par le clavier (MISE SERVICE GUIDE) et par le logiciel Tool sur PC. Faire attention à tous les paramètres des caractéristiques de la plaque du moteur et plus particulièrement à : - Vitesse nominale , vitesse nominale du moteur en rpm. • (ADL300 pour moteur asynchrone) Faire attention à ne pas programmer le paramètre Vitesse nominale à la vitesse synchrone. Le paramètre Vitesse nominale doit avoir une valeur inférieure à : [(Fréquence nominale * 60) / Nb paires de Pôles]. • (ADL300 pour moteur synchrone) Programmer le paramètre Vitesse nominale à la vitesse synchrone. - Fréquence nominale Fréquence nominale du moteur en Hz - Nb paires de Pôles , Deux pôles du moteur Si après avoir effectué les indications fournies le problème persiste, il faut confirmer la valeur des paramètres des caractéristiques de la plaque du moteur, exécuter la commande Prise en compte param mais ne pas exécuter l'étalonnage automatique.	



**Mise en service IDRIVE v1.0.0 RT 10/02/2016
Mode Asynchrone BF – Firmware 3.7.10 ADL1.8.0.6**

Index	Message d'erreur visualisé sur l'écran [sur clavier intégré]	Sous-code	Description		
5	Autoétalonnage (phageage) (synchrone uniquement) [SLFT]	0	Aucune erreur		
		40	La carte de codeur utilisé ne prend pas en charge la procédure automatique de mise en phase. Solution: Utiliser la carte de codeur appropriée		
		41	Compte erroné des impulsions du codeur incrémentiel Solution: Vérifier les signaux électriques du codeur incrémentiel. Vérifier la valeur du paramètre Impulsions codeur.		
		42	Compte erroné des impulsions du codeur absolu Solution: Vérifier les signaux électriques du codeur absolu. Vérifier la configuration du codeur absolu.		
		43	Compte erroné des impulsions du codeur incrémentiel ou compte erroné des impulsions du codeur absolu probablement dû à la valeur incorrecte du paramètre des Couples polaires ou d'une charge appliquée sur le moteur. Solution: Vérifier la valeur du paramètre Couples polaires et vérifier si une charge est appliquée.		
		44	Compte erroné des impulsions du codeur incrémentiel probablement dû à une valeur incorrecte du paramètre Impulsions codeur. Solution: Vérifier les signaux électriques du codeur incrémentiel. Vérifier la valeur du paramètre Impulsions codeur.		
		45	Compte erroné des impulsions du codeur absolu Solution: Vérifier les signaux électriques du codeur absolu. Vérifier la configuration du codeur absolu.		
		46	Compte des impulsions du codeur incrémentiel présentant une inversion de signe par rapport au compte des impulsions du codeur absolu. Solution: Inverser les signaux A+ et A- du codeur incrémentiel.		
		47	Compte des impulsions du codeur incrémentiel présentant une inversion de signe par rapport au compte des impulsions du codeur absolu. Solution: Inverser les signaux A+ et A- du codeur absolu.		
		48	Séquence incorrecte des phases (Message non signalé) Solution: La procédure automatique s'est chargée de modifier la configuration du paramètre de direction du codeur. Aucune autre action requise.		
		49	Pendant la mise en phase automatique, un canal de communication s'active entre le drive et le codeur. Une erreur s'est présentée sur ce canal de communication. Solution: Répéter la procédure.		
					Solution: Si un message s'affiche avec une valeur différente de 0, suivre les indications fournies cas par cas et répéter la mise en phase automatique.
		6	Config Puissance [PC]	Condition : peu se produire pendant la reconnaissance des cartes de puissance. Avec ce message, il est impossible de commander le moteur.	
0020H-32	La configuration de la carte de puissance est pour un drive incompatible avec la carte de régulation.				
0021H-33	La configuration de la carte de puissance est incompatible avec la carte de régulation.				
0017H-23	La configuration demandée n'est pas disponible sur la carte de puissance.				
			Solution : Télécharger sur la carte de puissance la configuration exacte.		
7	Sauver param Echec	Condition : pendant le transfert des paramètres du drive à la mémoire du clavier.			
		0H-0	Erreur de communication		
		0023H-35	Erreur de communication		
		0023H-36	Erreur de communication		
		0025H-37	Les données mémorisées dans le clavier ne sont pas valables		
			Solution:		
8 9	Chrg param Echec Chrg param incomplet	Condition : pendant le transfert des paramètres de la mémoire du clavier au drive			
		0H-0	Erreur de communication		
		0023H-35	Erreur de communication		
		0023H-36	Erreur de communication		
		0025H-37	Les données mémorisées dans le clavier ne sont pas valables. Aucun paramètre n'est transféré du clavier au drive		
		0026H-38	Série du drive incompatible. Aucun paramètre n'est transféré du clavier au drive		
		0027H-39	Version logiciel incompatible. Tous les paramètres se trouvant dans la mémoire du clavier ont été transférés dans le drive. La série de paramètres transférés correspond à un drive ayant une version firmware différente, ce qui fait que certains paramètres risquent de pas être mis à jour.		
		0028H-40	Grandeur du Drive incompatible. Tous les paramètres se trouvant dans la mémoire du clavier (sauf ceux qui dépendent de la grandeur du drive), ont été transférés dans le drive. Les paramètres qui dépendent de la grandeur conservent la valeur d'origine.		
		0029H-41	Erreur dans l'enregistrement des paramètres dans le drive. Tous les paramètres se trouvant dans la mémoire du clavier ont été transférés dans le drive. Le transfert d'un ou de plusieurs paramètres a provoqué l'erreur "out of range" ou un ou de plusieurs paramètres n'existent pas. A la fin du transfert un ou plusieurs paramètres peuvent ne pas être mis à jour.		
		002AH-42	Version et révision de l'application Plc incompatible. Tous les paramètres se trouvant dans la mémoire du clavier ont été transférés dans le drive. La série de paramètres transférée correspond à un drive ayant une application PLC avec version et révision de l'application différente, ce qui fait que certains paramètres de l'application PLC peuvent ne pas être mis à jour.		
		002BH-43	Application PLC incompatible. Tous les paramètres se trouvant dans la mémoire du clavier, sauf ceux concernant l'application PLC, ont été transférés dans le drive. La série de paramètres transférée correspond à un drive ayant une application PLC différente, ce qui fait que tous les paramètres de l'application PLC ne sont pas mis à jour.		
			Solution : Récupérer une série de paramètres d'un drive compatible (modèle et grandeur)		
10	Erreur Config Option [OPTC]	Condition : peu se produit lors du démarrage du drive, lors de la reconnaissance des cartes optionnelles installées			
		0001H-1	Carte optionnelle n'étant pas autorisées dans le slot 1		



**Mise en service IDRIVE v1.0.0 RT 10/02/2016
Mode Asynchrone BF – Firmware 3.7.10 ADL1.8.0.6**

Index	Message d'erreur visualisé sur l'écran (sur clavier intégré)	Sous-code	Description
		0002H-2	Carte optionnelle n'étant pas autorisées dans le slot 2
		0004H-4	
		0010H-16	Conflit entre slot 1 et slot 2
		0020H-32	
		0040H-64	
		Solution : Enlever les cartes optionnelles des slots erronés et les insérer dans les slots exacts	
11	Charger PLC d'usine [LDPL]		Condition : peut se produire pendant le téléchargement de la base de données des paramètres sauvegardée dans la Flash de l'application Mdpic. C'est normal s'il s'affiche lors du premier démarrage, après avoir téléchargé une nouvelle application. Si ce message s'affiche lorsque le drive est déjà en service, cela signifie qu'un problème s'est produit dans la base de données des paramètres sauvegardés dans Flash. Si ce message s'affiche, le drive rétablit la base de données par défaut c'est-à-dire celle téléchargée lors du download. 0001H-1 La base de données sauvegardée n'est pas valable Solution : Paramétrer les paramètres sur la valeur désirée et exécuter Sauvegarde paramètre
12	Config PLC Echec [PLCE]		Condition : peut se produire pendant le téléchargement de l'application Mdpic L'application Mdpic se trouvant sur le drive n'est pas exécutée. 0004H-4 L'application téléchargée a le Crc sur DataBlock et Fonction table différente 0065H-101 L'application téléchargée a un identificateur non valable (Info) 0066H-102 L'application téléchargée utilise un numéro de task erroné (Info) 0067H-103 L'application téléchargée a une configuration logiciel erronée 0068H-104 L'application téléchargée a le Crc sur DataBlock et Fonction table différente 0069H-105 Une Erreur Trapp ou une Erreur système s'est produite. Le drive a exécuté automatiquement une opération de Power-up. L'application n'est pas exécutée. Voir dans Alarm List d'autres informations concernant l'erreur qui s'est produite 006AH-106 L'application téléchargée a un identificateur pas valable (Task) 006BH-107 L'application téléchargée utilise un numéro de task erroné (Task) 006CH-108 L'application téléchargée a le Crc erroné (Tableaux + Code) Solution : Enlever l'application Mdpic ou télécharger une application Mdpic correcte
13	Plc 1 [PLC1]		Messages réservés et consacrés à l'application PLC, voir le manuel de l'application.
14	Plc 2 [PLC2]		
15	Plc 3 [PLC3]		
16	Plc 4 [PLC4]		
17	Option bus fault [OPTB]		Condition: peut se vérifier lors du démarrage du drive, pendant la configuration de la carte du bus de terrain Erreur pendant la configuration ou erreur de communication. XXXXH-X Si le premier chiffre à gauche de "H" du sous-code d'alarme est 0, l'erreur est due à un problème de communication. XXXXH-X Si le premier chiffre à gauche de "H" du sous-code d'alarme est autre que 0, l'erreur est due à un problème de configuration. Solution : Pour les erreurs de configuration, contrôler la configuration de la communication avec Bus, type de Bus, Baudrate, address, programmation des paramètres. Pour les erreurs de communication contrôler les câblages, les résistances de terminaison, la protection contre les parasites, les configurations des temps des timeout. Pour de plus amples informations voir le Manuel de la carte de bus utilisée
18	Key failed [KEYF]	xxxxH-x	Condition: peut se produire pendant la phase d'alimentation du drive, si la clé d'activation erronée est insérée pour une fonction donnée du firmware. Solution : Demander à Gefran la clé de validation appropriée à la fonction firmware souhaitée.
19	Key expiring [KEYE]	xxxxH-x	Condition : il peut se produire une phase de power-on du drive si l'on a introduit la clé d'activation erronée pour une date fonction firmware. On est encore dans la phase où il est permis d'utiliser librement la fonction firmware mais rapidement ce temps se terminera. Solution : Demander à Gefran la bonne clé d'activation de la fonction firmware désirée.
20	Erreur carte SD		Condition: Peut se vérifier pendant le transfert des données du drive à la carte SD ou celui des données de la carte SD au drive. La cause pourrait impliquer une carte mémoire incompatible ou non présente. XXXXH-X Erreur de communication Solution : Vérifier la carte mémoire utilisée.
21	Erreur paramètre [PE]	XXXXH-X	Condition: si une erreur se produit pendant l'activation de la base de données des paramètres sauvegardée en flash ; l'alarme est insérée dans la liste des alarmes et l'historique des alarmes. Le code XXXXH-X indique le numéro du paramètre (Hex-Déc) ayant provoqué l'erreur : prendre note pour approfondir avec le service assistance. Solution : Configurer le paramètre qui provoque l'erreur à une valeur correcte et effectuer une commande Sauvegarde paramètre, puis arrêter et remettre en marche le drive.
22	Erreur codeur [ENCE]	100H-256 200H-512	Condition: Une erreur peut se présenter à l'alimentation du drive, pendant la phase de configuration du codeur exécutée pour chaque configuration du paramètre 552 Mode de Regulation. Cause: Une erreur s'est produite pendant la phase de configuration : les informations reçues par le codeur ne sont pas fiables. Si le codeur est utilisé pour le retour, une alarme Alar fletVites [22] est générée. Solution : Exécuter les mesures suggérées pour l'alarme Alar fletVites. Cause: Le firmware sur la carte en option du codeur n'est pas compatible avec celui sur la carte de régulation. Les informations reçues du codeur ne sont pas fiables. Solution : Consulter le personnel Gefran pour actualiser le firmware de la carte en option du codeur.
23	Opt chg config		Condition: peut se produire en phase d'alimentation du drive si une carte d'expansion a été enlevée ou remplacée, si la clé d'activation erronée est insérée pour une fonction donnée du firmware



Index	Message d'erreur visualisé sur l'écran (sur clavier intégré)	Sous-code	Description
	[OCFG]	0064H-100	Carte du slot 1 enlevée.
		0014H-20	Carte du slot 2 enlevée.
		0078H-120	Carte du slot 1 et du slot 2 enlevée.
			Solution: Contrôler la configuration hardware, puis appuyer sur la touche ESC. Pour sauvegarder une nouvelle configuration hardware, il faut enregistrer des paramètres (Sauvegarde paramètre, menu 04.01 par. 550).
24	Err.mise à jour		Condition: durant la mise à jour du firmware, s'assurer que le fichier est au bon format et qu'il n'est pas corrompu. Solution: essayer avec un fichier correct.