

SOMMAIRE

Page

1. GESTION DES VARIABLES	5
1.1. VARIABLES GENERALES (SOUS-MENU : 3.1 GENERALES)	5
1.2. VARIABLES DE POSITIONNEMENT (SOUS-MENU : 3.2 POSICION)	6
1.2.1. Sous-menu : 3.2.1 DATOS POSIC.	6
1.2.2. Sous-menu : 3.2.2 CAPTADORES	6
1.2.3. Sous-menu : 3.2.3 TIPO I	6
1.2.4. Sous-menu : 3.2.4 TIPO II	7
1.2.5. Sous-menu : 3.2.5 CON. PAN. EXT.	7
1.3. VARIABLES E/S DE L'ARMOIRE (SOUS-MENU : 3.3 CUADRO)	8
1.3.1. Sous-menu : 3.3.1 SAL. CUADRO	8
1.3.2. Sous-menu : 3.3.2 ENT. CUADRO	9
1.4. VARIABLES E/S CABINE (SOUS-MENU : 3.4 CABINA)	10
1.4.1. Sous-menu : 3.4.1 LLAM. CAB1	10
1.4.2. Sous-menu : 3.4.2 BOT. CAB1	10
1.4.3. Sous-menu : 3.4.3 SEÑAL. CAB	10
1.4.4. Sous-menu : 3.4.4 PUERTAS	11
1.4.5. Sous-menu : 3.4.5 VARIOS CAB	11
1.4.6. Sous-menu : 3.4.6 LLAM. CAB2	11
1.4.7. Sous-menu : 3.4.7 BOT. CAB2	11
1.5. VARIABLES E/S DE LA GAINÉ (SOUS-MENU : 3.5 RECINTO)	12
1.5.1. Sous-menu : 3.5.1 LLAM. PISOS	12
1.5.1.1. Sous-menu : 3.5.1.1 PISOS SUBIR	12
1.5.1.2. Sous-menu : 3.5.1.2 PISOS SACAR	12
1.5.2. Sous-menu : 3.5.2 SEÑAL. REC.	13
1.5.3. Sous-menu : 3.5.3 ANUL. INCEN.	13
1.5.4. Sous-menu : 3.5.4 ANUL. ZONA	13
1.5.5. Sub-menu : 3.5.5 ENT. EXT 5	13
1.5.6. Sous-menu : 3.5.6 SAL. EXT 5	13
1.6. VARIABLES DE CONTRÔLE DU TRAFIC (SOUS-MENU : 3.6 TRAFICO)	13
1.6.1. Sous-menu : 3.6.1 COLA LLAMADAS	13
1.6.2. Sous-menu : 3.6.2 VARIABLES	14
1.6.3. Sous-menu : 3.6.3 CABINAS	14
1.7. VARIABLES DE COMMUNICATION HORIZONTALES (SOUS-MENU : 3.7 COM. HORIZONTAL)	14
1.7.1. Sous-menu : 3.7.1 DIREC. MASTER	14
1.7.2. Sous-menu : 3.7.2 DIRECC. NODOS	14
1.8. VARIABLES DE COMMUNICATION VERTICALE (SOUS-MENU : 3.8 COM. VERTICAL)	14
1.8.1. Sous-menu : 3.8.1 NODOS. CONEC.	14
1.8.2. Sous-menu : 3.8.2 NODOS CAIDOS	15
1.8.3. Sous-menu : 3.8.3 ALTAS / BAJAS	15
1.8.4. Sous-menu : 3.8.4 RESET NODOS	15
2. GESTION DES PARAMETRES	15
2.1. PARAMETRES DE L'INSTALLATION (SOUS-MENU : 5.1 INSTALACION)	15
2.2. PARAMETRES DE LA MANOEUVRE (SOUS-MENU : 5.2 MANIOBRA)	15
2.2.1. Sous-menu : 5.2.1 TIPO TRAF.	15
2.2.2. Sous-menu : 5.2.2 PISOS CGC	16
2.2.3. Sous-menu : 5.2.3 DATOS CGC	17
2.2.4. Sous-menu : 5.2.4 TIEMPOS CGC	17
2.2.5. Sous-menu : 5.2.5 DATOS RED	18
2.3. PARAMETRES DU MOUVEMENT VERTICAL (SOUS-MENU : 5.3 MOV. VERTICAL)	18
2.3.1. Sous-menu : 5.3.1 TIPO ACC.	18
2.3.2. Sous-menu : 5.3.2 VELOCIDADES (positionnement Type 2 uniquement)	18
2.3.3. Sous-menu : 5.3.3 TIEMPOS	19
2.3.4. Sous-menu : 5.3.4 CONTROLES	20
2.3.5. Sous-menu : 5.3.5 HIDRAULICO	20
2.4. PARAMETRES DE POSITIONNEMENT (SOUS-MENU : 5.4 POSICIONAMIENTO)	21
2.4.1. Sous-menu : 5.4.1 TIPO POSIC.	21
2.4.2. Sous-menu : 5.4.2 TIPO I	21
2.4.3. Sous-menu : 5.4.3 TIPO II	21
2.4.3.1. Sous-menu : 5.4.3.1 DIST. DEC.	21
2.4.3.2. Sous-menu : 5.4.3.2 DIST. VIAJE	22
2.4.3.3. Sous-menu : 5.4.3.3 DIST. S.P.	22
2.4.3.4. Sous-menu : 5.4.3.4 DIST. VAR.	23
2.4.4. Sous-menu : 5.4.4 COMUNES	23
2.5. PARAMETRES DES PORTES (SOUS-MENU : 5.5 PUERTAS)	23
2.5.1. Sous-menu : 5.5.1 TIPO OPERADOR	23
2.5.2. Sous-menu : 5.5.2 TIEMPOS P.A.	24

2.5.3.	Sous-menu : 5.5.3	FUNCIONES.....	24
2.5.4.	Sous-menu : 5.5.4	TIEMPOS AVER.....	25
2.5.5.	Sous-menu : 5.5.5	TABLA ACCESOS.....	25
2.5.6.	Sous-menu : 5.5.6	TABLA AP. IND.....	25
2.5.7.	Sous-menu : 5.5.7	PARAM. OPER.....	26
2.6.	PARAMETRES DE SIGNALISATION (SOUS-MENU : 5.6 SEÑALIZACION).....		26
2.6.1.	Sous-menu : 5.6.1	TIPO INDICAD.....	26
2.6.2.	Sous-menu : 5.6.2	TABLA ESP.....	26
2.6.3.	Sous-menu : 5.6.3	FLECHAS ACUSTICA.....	27
2.6.4.	Sous-menu : 5.6.4	CABINA.....	27
2.6.5.	Sub-menú : 5.6.5	OCUPADO.....	27
2.7.	PARAMETRES DE CHARGE CABINE (SOUS-MENU : 5.7 CARGA).....		27
2.8.	PARAMETRES DE CONFIGURATION DES APPELS (SOUS-MENU : 5.8 CONF. LLAMADAS).....		28
2.8.1.	Sous-menu : 5.8.1	PISO SUBIR.....	28
2.8.2.	Sous-menu : 5.8.2	PISO BAJAR.....	29
2.8.3.	Sous-menu : 5.8.3	CABINA EMB.1.....	29
2.8.4.	Sous-menu : 5.8.4	CABINA EMB.2.....	29
2.8.5.	Sous-menu : 5.8.5	DE PISO.....	29
2.9.	PARAMETRES DE MODALITÉS (SOUS-MENU : 5.9 MODOS).....		30
2.9.1.	Sous-menu : 5.9.1	NORMAL.....	30
2.9.2.	Sous-menu : 5.9.2	BOMBEROS.....	
2.9.3.	Sous-menu : 5.9.3	EVACUACION.....	31
2.9.4.	Sous-menu : 5.9.4	INSP. / SOC.....	31
2.9.5.	Sous-menu : 5.9.5	PRIOR. CABINA.....	31
2.9.6.	Sous-menu : 5.9.6	AGUA EN FOSO.....	31
2.9.7.	Sous-menu : 5.9.7	ANUL. URGENTE.....	32
2.9.8.	Sous-menu : 5.9.8	ANUL. NO URG.....	32
2.9.9.	Sous-menu : 5.9.9	VIP.....	32
2.10.	PARAMETRES FONCTIONS DES MODALITES (SOUS-MENU : 5.A-FUNC. MODOS).....		32
2.10.1.	Sous-menu : 5.A.1	INCENDIO.....	32
2.10.2.	Sous-menu : 5.A.2	ANUL. ZONAS.....	33
2.10.3.	Sous-menu : 5.A.3	ANUL. ZONA 1.....	33
2.10.4.	Sous-menu : 5.A.4	ANUL. ZONA 2.....	33
2.10.5.	Sous-menu : 5.A.5	ANUL. ZONA 3.....	33
2.10.6.	Sous-menu : 5.A.6	ANUL. ZONA 4.....	33
2.10.7.	Sous-menu : 5.A.7	BORR. CABINA.....	34
2.10.8.	Sous-menu : 5.A.8	RE. NO URG.....	34
2.10.9.	Sous-menu : 5.A.9	APARCAMIENTO.....	34
2.11.	PARAMETRES MODE GENERATEUR (SOUS-MENU : 5.B-GENERADOR).....		34
2.11.1.	Sous-menu : 5.B.1	PARAM. GEN.....	35
2.11.2.	Sous-menu : 5.B.2	KVA GEN.....	35
2.11.3.	Sous-menu : 5.B.3	PRI. GEN.....	35
2.11.4.	Sous-menu : 5.B.4	T. ARRANQ.....	35

1. GESTION DES VARIABLES

Ce menu nous permet de visualiser les variables déterminant l'état de fonctionnement de la manoeuvre. Les chapitres suivants présentent ces variables classées par sous-menus, telles que visualisées par le terminal de maintenance.

Signification des indications ON/OFF dans les informations d'entrées et sorties:

- L'indication ON dans les entrées, signifie que l'entrée est active (Si le contact est du type NO (normalement ouvert), il est fermé, si le contact est du type NF (normalement fermé) il est ouvert).
- L'indication OF dans les entrées, signifie que l'entrée n'est pas activée (Si le contact est du type NO il est ouvert, si le contact est du type NF il est fermé).
- L'indication ON dans les sorties signifie que la sortie est activée. l'indication OF signifie que la sortie n'est pas activée.

1.1. VARIABLES GENERALES (SOUS-MENU : 3.1 GENERALES)

Variables liées à l'état général de fonctionnement :

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
MODO (NORMAL)	No	Liste	Modalité de fonctionnement de l'automatisme : NORMAL - INSPECCION - BOMBEROS - SOCORRO - SUSP_URG - BLOQ_PUER - AGUA_FOSO - SUS_NO_URGE - RESCATE - PRI_CAB - EVACUA - VIP - ANUL_GEN - RECATE_AUX
AVERIA (NO)	No	SI - NO	Indique la présence d'une éventuelle panne. (SI : présent / NO : pas de panne)
ANOMALIA (NO)	No	SI - NO	Indique la présence d'une éventuelle anomalie. (SI : présent / NO : pas d'anomalie)
INH.LLAM.CAB (NO)	No	SI - NO	Etat d'innhibition des appels cabine. (SI : actif / NO : inactif)
FUERA SERV (NO)	No	SI - NO	Ascenseur hors service. (SI : actif / NO : inactif) Lorsqu'il est actif, les appels paliers ne sont pas desservis.
FUERA S.TOTAL (NO)	No	SI - NO	Hors service total (tous les ascenseurs d'un groupe sont mis hors service). (SI : actif / NO : inactif). Les appels paliers ne sont pas enregistrés
ESTAC.PUERT (CERRAD)	No	Liste	Type de stationnement de porte actif ABIERTO - CERRADO - NULO
ESTADO CAB (NULO)	No	Liste	Etat actuel de la cabine MARCHA_PC - MARCHA_PA - REPOSO
TIPO MOV(PISO A PIS)	No	Liste	Type de mouvement effectué par la cabine PISO_A_PIS - RESTAURA - BUS_REF - RECO_HUE - INSPEC - SOCORRO - ISONIV_PA_F - ISONIV_PA_N - ISONIV_PC_F - ISONIV_PC_N - EXT_INF_H - RESCATE
DIRECC (??????)	No	Liste	Etat du directionnel cabine (NULO - SUBIDA - BAJADA)
SENTIDO (SUBIR)	No	Liste	Etat de marche de la cabine (Mouv. Vertical) (NULO - SUBIR - BAJAR)
NIVEL VELO (V1)	No	Liste	Niveau de vitesse actif (Mouv. Vertical) V00 - V0 - V1NSP - V1 - V2 - V3 - VMAX - NULO
NUM.AV.PRES. (0)	No	No	Nombre de pannes présentes non résolues
NUM.AN.PRES. (0)	No	No	Nombre d'anomalies présentes non résolues
FMS MV(3) PU(7)	No	0 à xx	N° de l'état actuel des automates du mouvement vertical et portes
AV MEMO 1	No	SI - NO	Valeur = SI, indique qu'une panne de type 1 ou de positionnement lors d'un mouvement de recherche de référence ou de reconnaissance de gaine s'est activée et n'a pas encore été débloquée par le T.M.
AV MEMO 2	No	SI - NO	Valeur = SI, indique qu'une panne de type 2 s'est activée et n'a pas encore été débloquée par le T.M.

1.2. VARIABLES DE POSITIONNEMENT (SOUS-MENU : 3.2 POSICION)

Variables liées au système de positionnement de la cabine.

1.2.1. Sous-menu : 3.2.1 DATOS POSIC.

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
POSICION LOGICA (0)	N° d'étage	0 à 31	Cabine au repos : Dans la zone de portes, c'est l'étage où elle es stationnée. Hors de la zone de portes, dans le système de positionnement 1 indique l'étage inférieur et dans le système de positionnement 2 l'étage le plus proche. Cabine en marche : C'est l'étage le plus proche où elle pourrait stationner. Le niveau extrême bas est le niveau zéro, excepté dans le cas des ascenseurs boiteux pour lesquels l'étage extrême bas correspond à la position du paramètre PLANTA_INF (sous-menu 5.1). La position logique 255 indique qu'il n'existe pas de référence de position
ZONA DE PUERTAS (0)	No	SI - NO	Indique que la cabine se trouve dans une zone où les portes peuvent s'ouvrir
REF. POSI (NO)	No	SI - NO	Indique que le système connaît la position de la cabine
DATOS DE HUECO (0)	No	SI - NO	Indique que le système a reconnu les caracteristiques de la gaine et que ces dernières sont correctes pour un fonctionnement normal.

1.2.2. Sous-menu : 3.2.2 CAPTADORES

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
CO CU CS CB (OF) (OF) (OF) (OF)	No	ON-OFF	Indique l'état des signaux des capteurs de position (ON capteur dans zone, OFF Capteur hors zone)
CIFS CIFB CEHI (OF) (OF) (OF)	No	ON-OFF	Indique l'état des signaux des capteurs de position (ON capteur dans zone, OFF Capteur hors zone)

1.2.3. Sous-menu : 3.2.3 TIPO I

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
CONTADOR CS (0)	No	0 à XX	C'est la valeur du compteur de zones cs. Fournit une information sur la position absolue de la cabine.
CONTADOR CB (0)	No	0 à XX	C'est la valeur du compteur de zones cb. Fournit une information sur la position absolue de la cabine.

REMARQUE :

Lorsque la cabine est nivelée au niveau extrême bas, la valeur des deux compteurs est 1.

En montée, en entrant et en sortant d'un écran, la valeur du compteur correspondant augmente et en descente, cette valeur diminue de façon analogue.

1.2.4. Sous-menu : 3.2.4 TIPO II

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
POS.ACTUAL (0)	mm	???	C'est la position absolue de la cabine. Le flanc d'entrée dans l'écran CB du niveau extrême bas est 2000 mm.
ERROR_CS (0)	mm	???	Indique la différence entre la position du point d'arrêt en montée correspondant à l'étage actuel obtenue après une reconnaissance de gaine et la position actuelle mesurée.
ERROR_CB (0)	mm	???	Indique la différence entre la position du point d'arrêt en descente correspondant à l'étage actuel obtenue après une reconnaissance de gaine et la position actuelle mesurée.
ERROR_CO (0)	mm	???	Indique la différence entre la position du point de détection de la zone CO obtenue après une reconnaissance de gaine et la position actuelle mesurée.
ERROR_CU (0)	mm	???	Indique la différence entre la position du point de détection de la zone CU obtenue après une reconnaissance de gaine et la position actuelle mesurée.
DIS.P.ENR. (0) P	N° impulsions de l'encoder	???	C'est la distance (en impulsions) de la position actuelle de la cabine au dernier arrêt normal et la position de nivelage de la cabine. (Valeur négative : arrêt court. Valeur positive : arrêt long)
POS_CO (0)	mm	???	C'est la position d'activation du capteur CO obtenue après une reconnaissance de gaine
POS_CU (0)	mm	???	C'est la position d'activation du capteur CU obtenue après une reconnaissance de gaine
RECORRIDO (0)	mm	???	C'est la distance mesurée après une reconnaissance de gaine entre les points de nivelage du niveau extrême bas et le niveau extrême haut.
CS PISO 0 (0) CB (0) IDEM POUR CHAQUE ETAGE	mm	???	CS est la position obtenue après une reconnaissance de gaine des points d'arrêt en montée pour chaque étage. CB est la position obtenue après une reconnaissance de gaine des points d'arrêt en descente pour chaque étage. L'indice du N° d'étage dépend de la position logique.
CONTADOR SUBIR (0)	mm	???	Dernière valeur programmée dans le compteur de montée de l'encoder
CONTADOR BAJAR (0)	mm	???	Dernière valeur programmée dans le compteur de descente de l'encoder

1.2.5. Sous-menu : 3.2.5 CON.PAN. EXT

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
PANT.CS EN CU (0)	No	??	Lors d'un mouvement de reconnaissance de gaine, compte le N° d'écrans CS dans la zone CU
PANT.CB EN CO (0)	No	??	Lors d'un mouvement de recherche de référence, compte le N° d'écrans CB dans la zone CO.

1.3. VARIABLES E/S DE L'ARMOIRE (SOUS-MENU : 3.3 CUADRO)

Variables liées à l'état des signaux d'entrées et de sorties localisées dans l'armoire de manoeuvre.

1.3.1. Sous-menu : 3.3.1 SAL. CUADRO

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
S1 S2 S3 S4 (OF) (OF) (OF) (OF)	No	OFF – ON	Montre l'état des relais de sortie associés au contrôle de l'actionnement.
S5 S6 S7 S8 (OF) (OF) (OF) (OF)	No	OFF – ON	Montre l'état des relais de sortie associés au contrôle de l'actionnement.
ZP RPS (OF) (OF)	No	OFF – ON	Montre l'état des sorties, associées aux mouvements porte ouverte : • ZP : active le relais information zone portes • RPS : active le relais de shunt de sécurité

Relation entre les sorties de la manoeuvre et les actionnements verticaux

SORTIES	TYPE D'ACTIONNEMENT			
	Electrique deux vitesses	Hydraulique (sans régulation)	Hydraulique (régulation Beringer)	Electriques régulières
S1	CGV (grande vitesse)	C1 (commun)	C1 (commun)	Contacteur C1
S2	CPV (petite vitesse)	C2 ou CT* (triangle)	C2 ou CT* (triangle)	Contacteur C2
S3	CA (montée)	CES* (étoile)	CES* (étoile)	Contrôle Montée
S4	CB (descente)	CB (descente)	CB (descente)	Contrôle Descente
S5			CPV (petite vitesse)	Contrôle Va**
S6		CVMP (démarrage) *	Contrôle VINSPI (inspection)	Contrôle Vb**
S7		CGV (grande vitesse)	Contrôle CGV (grande vitesse)	Contrôle Vc**
S8				

* REMARQUE 1 : Signaux seulement applicables dans le cas des manoeuvres hydrauliques avec démarrage type étoile – triangle

** REMARQUE 2 : Sorties codées permettant de sélectionner jusqu'à 7 niveaux de vitesse différents

Sortie	Sans vitesse	V00	V0	Vinsp	V1	V2	V3	Vmax
S5	0F	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON
S6	0F	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON
S7	0F	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON

1.3.2. Sous-menu : 3.3.2 ENT. CUADRO

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
E1 E2 E3 E4 (OF) (OF) (OF) (OF)	No	OFF - ON	Montre l'état des entrées affectées au contrôle des actionnements (voir tableau).
E5 E6 E7 E8 (OF) (OF) (OF) (OF)	No	OFF - ON	Montre l'état des entrées affectées au contrôle des actionnements et dispositifs associés (voir tableau).
ABC PS V03 (OF) (OF) (OF)	No	OFF - ON	Montre l'état des entrées associées à différents dispositifs de mouvements de portes ouvertes : • ABC : Lecture de contrôle de l'état des relais A, B et C du circuit PPS. • PS : Lecture du relais de shunt de sécurités RPS. • V03 : contrôle de vitesse < 0.3 m / s.
P32 P35 P36 RED (OF) (OF) (OF) (OF)	No	OFF - ON	Montre l'état des entrées associées à l'état de la chaîne de sécurités et à l'entrée RED :
MON GEN SO (OF) (OF) (OF)	No	OFF - ON	Si le paramètre 'VALIDA MON' (voir T.M. 7) est activé : - GEN : Bouton de montée au montage - SO : Bouton de descente au montage. Si 'VALIDA MON' n'est pas activé : - Si les options générateur et surtempérature en machinerie ne sont pas activées : • MON : Interrupteur de secours BMCM. • GEN : Bouton de montée de secours. • SO : Bouton de descente de secours. - Dans le cas contraire : • GEN : Entrée du générateur. • SO : Entrée de la surtempérature.
IEV IAN IAU IB (OF) (OF) (OF) (OF)	No	OFF - ON	Montre l'état associé aux entrées (IEV : Evacuation.- IAN : Annulé non urgent.- IAU : Annulé urgent.- IB : Pompiers.). Sur l'extension 5.
IAF BMCM BSCM BDCM (OF) (OF) (OF) (OF)	No	OFF - ON	Montre l'état associé aux entrées (IAF Eau en cuvette.- BMCM : Interrupteur de secours machinerie.- BSCM : Bouton montée de secours.- BDCM : Bouton descente secours.). Sur l'extension 5.
FS1 FS2 (OF) (OF)	No	OFF - ON	Montre l'état associé aux entrées (FS1 et FS2). Sur l'extension 5

Relation entre les entrées de la manoeuvre et les actionnements verticaux

ENTREES	TYPE DE ACTIONNEMENT			
	Electrique deux vitesses	hydraulique (sans régulation)	Hydraulique (régulation Beringer)	Electriques régulation
E1	Lecture contacteur CGV	Lecture contacteur CGV	Lecture contacteur CGV	Lecture contacteur C1
E2	Lecture contacteur CPV	Lecture reste contacteurs	Lecture reste contacteurs	Lecture contacteur C2
E3	Lecture contacteur CA et CB			Lecture contact retombée contacteurs.
E4			Panne régulateur	Panne régulateur
E5		Fin de course supérieure	Fin de course supérieure	Survitesse
E6	Thermique du moteur	Thermique du moteur / huile	Thermique du moteur / huile	Thermique du moteur
E7	Contrôle ventilateur	Pressostat	Pressostat	Contrôle ventilateur / Act. SV
E8	Détecteur manque de phase	Détecteur manque de phase	Détecteur manque de phase	Détecteur manque de phase

1.4. VARIABLES E/S CABINE (SOUS-MENU : 3.4 CABINA)

Variables liées à l'état des signaux d'entrée et de sortie localisées dans la cabine.

1.4.1. Sous-menu : 3.4.1 LLAM. CAB1

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
PISO 0 P(OFF)R (OFF) IDEM POUR CHAQUE ETAGE JUSQU'A 31	No	OFF - ON	Etat des boutons d'appel en cabine (P : entrée bouton / R : sortie témoin)

1.4.2. Sous-menu : 3.4.2 BOT. CAB1

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
AP1 CP1 IAE1 IAL (OF) (OF) (OF) (OF)	No	OFF - ON	Etat des entrées des différents dispositifs dans la boîte à boutons cabine 1 : - AP1 : entrée du bouton ouverture portes - CP1 : entrée du bouton fermeture portes - IAE1 : entrée du commutateur d'annulation des appels paliers. - IAL : entrée du bouton d'alarme
IAC1 IAB1 (OF) (OF)	No	OFF - ON	Etat des entrées des différents dispositifs dans la boîte à boutons cabine 1 : - IAC1 : entrée du commutateur d'annulation des appels paliers et cabine. - IAB1 : entrée du commutateur d'annulation des appels cabine en modalité Pompiers

1.4.3. Sous-menu : 3.4.3 SEÑAL. CAB

Solution distribuée

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
FA FB LB LSC (OF) (OF) (OF) (OF)	No	OFF - ON	Etat des sorties des différents dispositifs dans la boîte à boutons cabine : - FA : flèche de direction Montée - FB : flèche de direction Descente - LB : Signalisation modalité pompiers. - LSC : Signalisation de surcharge
FSPP FBPP GON1 NUG (OF) (OF) (OF) (OF)	No	OFF - ON	Etat des sorties des différents dispositifs dans la boîte à boutons cabine : - FSPP : flèche prochain départ en montée - FBPP : flèche prochain départ en descente - GON1 : Gong 'fin / début d'ouverture' entrée 1 (voir T.M. 5.6.3 TIPO_GONG). - NUG : Fermeture forcée.
ZUMB GON2 (OF) (OF)	No	OFF - ON	Etat des sorties des différents dispositifs dans la boîte à boutons cabine (voir parametres en 5.6.3) - ZUMB : Buzzer activé en surcharge et en fermeture forcée (seul 5.6.3 ZUMB_NUGGING est activé). - GON2 : comme GONG1 pour l'entrée 2.

1.4.4. Sous-menu : 3.4.4 PUERTAS

Solution distribuée

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
BAP1 BCP1 BCF1 (OF) (OF) (OF)	No	OFF - ON	Etat des sorties associées au contrôle des portes cabine. entrée 1 : - BAP1 : sortie ouverture portes entrée 1. - BCP1 : sortie fermeture portes entrée 1. - BCF1 : sortie de fermeture forcée portes entrée 1.
IR1 IRM1 LAP1 LCP1 (OF) (OF) (OF) (OF)	No	OFF - ON	Etat des entrées associées au contrôle des portes cabine. entrée 1 - IR1 : refoulement par cellule photoélectrique ou obstacle. - IRM1 : refoulement mécanique. - LAP1 : fin de course porte ouverte. - LCP1 : fin de course porte fermée.
BAP2 BCP2 BCF2 (OF) (OF) (OF)	No	OFF - ON	Etat des sorties associées au contrôle des portes cabine. entrée 2 (comme entrée 1).
IR2 IRM2 LAP2 LCP2 (OF) (OF) (OF) (OF)	No	OFF - ON	Etat des entrées associées au contrôle des portes cabine. entrée 2 (comme entrée 1).

1.4.5. Sous-menu : 3.4.5 VARIOS CAB

Solution distribuée

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
SC BMM BSM BDM (OF) (OF) (OF) (OF)	No	OFF - ON	Etat des entrées associées aux dispositifs de l'armoire de cabine. - SC : capteur de surcharge - BMM : interrupteur d'inspection - BSM : bouton de marche inspection montée - BDM : bouton de marche inspection descente
Q1 Q2 Q3 Q4 (OF) (OF) (OF) (OF)	No	OFF - ON	Etat des entrées associées au système de pesage de la cabine : - Q1 : niveau de 10% de charge en cabine - Q2 : niveau de 30% de charge en cabine - Q3 : niveau de 60% de charge en cabine - Q4 : niveau de 80% de charge en cabine
CCC ALCA VENT (OF) (OF) (OF)	No	OFF - ON	Etat des sorties associées aux dispositifs de l'armoire de cabine : - CCC : niveau de 80% de charge en cabine - ALCA : Contrôle de l'éclairage auxiliaire en cabine - VENT : Contrôle du ventilateur de cabine.

1.4.6. Sous-menu : 3.4.6 LLAM. CAB2

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
PISO 0 P (OFF) R (OFF) IDEM POUR CHAQUE ETAGE JUSQU'A 31	No	OFF - ON	Etat des boutons d'appel en cabine de la boîte à boutons cabine 2 : (P : entrée bouton / R : sortie témoin)

1.4.7. Sous-menu : 3.4.7 BOT. CAB2

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
AP2 CP2 IAE2 IAL	No	OFF - ON	Etat des entrées des différents dispositifs de la boîte à boutons

(OF) (OF) (OF) (OF)			cabine 2 : - AP2 : entrée du bouton ouverture des portes - CP2 : entrée du bouton fermeture des portes - IAP2 : entrée du commutateur d'annulation des appels paliers. - IAL : entrée du bouton d'alarme
IAC2 IAB2 (OF) (OF)	No	OFF - ON	Etat des entrées des différents dispositifs dans la boîte à boutons cabine 2 : - IAC2 : entrée du commutateur d'annulation des appels paliers et de cabine. - IAB2 : entrée du commutateur d'annulation des appels cabine en modalité Pompier

1.4.8. Sous-menu : 3.4.8 ENT.EXT 2

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
	Hexadecimal	0 a 3Fh	Etat des entrées des extensions 2.E et 2.F

1.4.9. Sous-menu : 3.4.9 SAL.EXT 2

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
	Hexadecimal	0 a 3Fh	Etat des sorties des extensions 2.E et 2.F

1.5. VARIABLES E/S DE LA GAINÉ (SOUS-MENU : 3.5 RECINTO)

Variables liées à l'état des signaux d'entrée et de sortie localisées en gainé.

1.5.1. Sous-menu : 3.5.1 LLAM. PISOS

1.5.1.1.Sous-menu : 3.5.1.1 PISOS SUBIR

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
PISO 0:P(ON) R(ON) IDEM POUR CHAQUE ETAGE JUSQU'A 31	No	OFF - ON	Etat des boutons d'appels paliers connectés sur JP3 - P : entrée bouton montée. - R : sortie enregistrée montée.

1.5.1.2.Sous-menu : 3.5.1.2 PISOS BAJAR

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
PISO 0:P(ON) R(ON) IDEM POUR CHAQUE ETAGE. JUSQU'A 31	No	OFF - ON	- Etat des boutons d'appels paliers connectés sur JP2 - P : entrée bouton descente. Voir remarque. - R : sortie enregistrée descente.

Remarque : dans le cas des boîtes à boutons avec un seul bouton, celui-ci est branché sur cette entrée.

L'indice 'PISO' est lié à la configuration du pont SW2 et du switch SW1 des liaisons d'étage (Voir Annexe 1 'Tableaux de personnalisation de la boîte à boutons palière' du document N° 0456011 'Consignes de mise en service définitive').

Pour cette raison, dans certains cas, l'indice 'PISO' ne correspond pas au n° d'étage et peut induire en erreur. Cela peut arriver dans les cas suivants :

- Installations avec deux faces d'accès et un nombre d'étages égal ou inférieur à 16.
 Etage 16 (SW1 sur 0, SW2 avec pont). C'est la liaison de l'étage 0 de l'entrée 2.
 Etage 17 (SW1 sur 1, SW2 avec pont). C'est la liaison de l'étage 1 de l'entrée 2.
 Etage 31 (SW1 sur F, SW2 avec pont). C'est la liaison de l'étage 15 de l'entrée 2.
- Installations avec deux faces d'accès et un nombre d'étages égal ou supérieur à 17. Voir feuille de configuration des entrées.

1.5.2. Sous-menu : 3.5.2 SEÑAL. REC.

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
OCUP LBI (OF) (OF)	No	OFF - ON	Etat des signalisations en gaine : • OCUP : Signalisation occupé. • LBI : Signalisation d'activation de l'interrupteur de pompiers dans la modalité inspection ou dans le de secours.

1.5.3. Sous-menu : 3.5.3 ANUL. INCEN

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
P0 P1 P2 P3 (OF) (OF) (OF) (OF) IDEM POUR CHAQUE ETAGE	No	OFF- ON	Etat des entrées des capteurs de détection d'incendie à chaque étage

1.5.4. Sous-menu : 3.5.4 ANUL. ZONA

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
ZON1 ZON2 ZON3 ZON4 (OF) (OF) (OF) (OF)	No	OFF-ON	Etat des entrées des interrupteurs d'annulation de zones

1.5.5. Sub-menú : 3.5.5 ENT. EXT 5

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
Num 0 (0h) Num 1 (0h) Num 15 (0h)	hexadecimal	0 a Fh	Etat des entrées des extensions 5.

1.5.6. Sous--menú: 3.5.6 SAL. EXT 5

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
Num 0 (0h) Num 1 (0h) um 15 (0h)	hexadecimal	0 a 3Fh	Etat des sorties des extensions 5.

1.6. VARIABLES DE CONTROLE DU TRAFIC (SOUS-MENU : 3.6 TRAFICO)

Variables liées à l'état des signaux d'entrée et de sortie localisées en gaine.

1.6.1. Sous-menu : 3.6.1 COLA LLAMADAS

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
0) PISO () SENTID () R () T (0) S IDEM POUR CHAQUE APPEL ENREGISTRE	No	No	Montre l'état de la queue des appels baliés enregistrés, classés par ordre de préférence. PISO : Etage où l'appel est enregistré. SENTID : Sens de l'appel S (montée) ou B (descente). R : Position de l'appel dans la queue : '0 - LW - H1 - P1 - H2 - P2. T : Temps d'attente estimatif en secondes.

1.6.2. Sous-menu : 3.6.2 VARIABLES

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
SWITCH UMBRAL (0)	No	ON - OFF	Montre l'état d'activation de la fonction assignation par blocs utilisée pour optimiser le temps de réponse aux appels. Lorsque

 ORONA	CONSIGNES DE MONTAGE MANOEUVRE ARCA	N° NORME : 0456013
	GESTION DES VARIABLES ET DES PARAMETRES TERMINAL DE MAINTENANCE	N° REVISION : 2 PAGE : 14/36

			elle est active (ON), l'assignation des appels de chaque cabine est bloquée de façon à desservir les appels ayant dépassé la tempo TESPRA.
UMBRAL TESPRA (0)	secondes	xxx	C'est le temps d'attente limite, correspondant à la valeur moyenne du temps d'attente des appels de la dernière période échantillon considérée par le KHI. (Représente la saturation du trafic dans l'installation).

1.6.3. Sous-menu : 3.6.3 CABINAS

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
CABINA 0 (LIBRE) NLLA (0) 1* (0) (S) IDEM POUR CHAQUE CABINE D'UN GROUPE DE TRAFIC	No	No	Montre l'état des cabines utilisées dans l'algorithme de trafic. Cabine 1 : LIBRE : commt = TRUE ASIG : commt = FALSE. NLLAM : N° d'appels affectés à la cabine. 1* : Premier appel allant être desservi (position et sens).

1.7. VARIABLES DE COMMUNICATION HORIZONTALES (SOUS-MENU : 3.7 COM. HORIZONTAL)

Variables liées au bus de communications horizontales. Ce bus met les manoeuvres d'une installation d'ascenseurs multiplex en communication.

1.7.1. Sous-menu : 3.7.1 DIREC. MASTER

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
DIRECC.MASTER (0)	No	0 à 6	Adresse de la manoeuvre chargée de l'exécution de l'algorithme de trafic de cette cabine (voir paramètres 5.2.5).
DIRECC.GENER (0)	No	0 à 6	Adresse de la manoeuvre chargée de l'exécution de l'algorithme de générateur de cette cabine (voir paramètres 5.B.1).
DIRECC.NODO (0)	No	0 à 5	Adresse de la manoeuvre sur laquelle est branché le T.M. (voir paramètres 5.2.5 IDENT CABINA).

1.7.2. Sous-menu : 3.7.2 DIRECC. NODOS

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
DIR 0 (ON LINE)	No	ON LINE / OFF LINE	Visualisation des cabines (voir paramètres 5.2.5) appartenant au même groupe de trafic et en communication avec le master.
DIR 5 (OFF LINE)			Visualisé uniquement par le master de trafic.

1.8. VARIABLES DE COMMUNICATION VERTICALE (SOUS-MENU : 3.8 COM. VERTICAL)

Variables liées au bus de communication verticale. Ce bus connecte les cartes d'extension 1 à 5 réparties dans les différents contextes de l'installation.

1.8.1. Sous-menu : 3.8.1 NODOS. CONEC.

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
NO EXT () NUM (0) IDEM POUR CHAQUE LIAISON	No	No	Montre la liste des liaisons du bus vertical ayant été détectées depuis le dernier démarrage de la CPU.

1.8.2. Sous-menu : 3.8.2 NODOS CAIDOS

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
NO EXT () NUM (0) IDEM POUR CHAQUE LIAISON	No	No	Montre la liste des liaisons du bus vertical qui ne sont pas en communications mais ayant communiqué depuis le dernier démarrage de la CPU.

1.8.3. Sous-menu : 3.8.3 ALTAS / BAJAS

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
EXT (1) NUM (2) ALT (10) BAJ (20) POR CADA NODO	No	No	Montre les statistiques d'apparition et de disparition des différentes liaisons connectées au bus vertical depuis le dernier démarrage de la CPU ou depuis la réinitialisation des liaisons (RESET NODOS). (ALT : N° d'apparitions. BAJ : N° de disparitions).

1.8.4. Sous-menu : 3.8.4 RESET NODOS

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
REINICIALIZAR NODOS? [NO]	No	No	Active la fonction initialisation des statistiques d'apparition et de disparition de toutes les liaisons connectées à la manoeuvre.

2. GESTION DES PARAMETRES

Ce menu nous permet de visualiser les paramètres configurant le fonctionnement de la manoeuvre. Ces paramètres sont classés dans les sous-menus détaillés ci après.

2.1. PARAMETRES DE L'INSTALLATION (SOUS-MENU : 5.1 INSTALACION)

Paramètres liés aux caractéristiques de l'installation.

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
NUM DE PISOS [5]	Etages	2 à 32	Nombre d'étages desservis par la cabine.
PLANTA INF. [0]	Etages	0 à 30	Position du niveau extrême bas, normalement cette valeur est égale à 0, excepté dans le cas d'un groupe de trafic comprenant des ascenseurs sans entrées aux étages inférieurs (niveau 'boiteux'). Représente la position du niveau extrême bas par rapport à l'ascenseur desservant le niveau le plus bas.
NUM. CABINA. [1]	No	1 à 5	Nombre de cabines. Indique le nombre de cabines d'un groupe de trafic (1 simplex et universelle, 2 duplex, 3 triplex etc.).
CAPACIDAD [5]	Personnes	4 à 30	Nombre maximum de personnes pouvant entrer dans la cabine.

REMARQUE: Il est nécessaire de réaliser un reset (coupure de tension) de la manoeuvre après la modification de l'un de ces paramètres.

2.2. PARAMETRES DE LA MANOEUVRE (SOUS-MENU : 5.2 MANIOBRA)

Paramètres généraux de la manoeuvre pour le contrôle du trafic et des communications horizontales.

2.2.1. Sous-menu : 5.2.1 TIPO TRAF.

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
TIPO TRAFICO [UNIV]	No	Liste	Choix du type d'algorithme de trafic contrôlant l'ascenseur : - UNIV : Trafic universel. - CGC : Algorithme collectif / sélectif, estimation du temps d'attente. - DS : Algorithme collectif / sélectif, assignation par zones dynamiques. REMARQUE : Il est nécessaire de réaliser un reset (coupure de tension) de la manoeuvre après la modification ce paramètre.

2.2.2. Sous-menu : 5.2.2 PISOS CGC

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
PISO PRIOR 0 [0]	Nombre de niveaux	0 à 31	Définit le niveau du bâtiment considéré comme niveau de service prioritaire 0. Les appels paliers enregistrés à cet étage seront desservis de façon prioritaire, en fonction des valeurs limites définies.
LIMITE INF.0 [300]D	Dixièmes de secondes	10 à 30	C'est le temps d'attente limite inférieur au bout duquel les appels paliers enregistrés à l'étage prioritaire 0 passent au rang de priorité 1.
LIMITE SUP.0 [500]D	Dixièmes de secondes	20 à 40	C'est le temps d'attente limite supérieur au bout duquel les appels paliers enregistrés à l'étage prioritaire 0 passent au rang de priorité 2 (Maximum de priorité).
PISO PRIOR 1 [1]	Nombre de niveaux	0 à 31	Définit le niveau du bâtiment considéré comme niveau de service prioritaire 1. Les appels paliers enregistrés a cet étage seront desservis de façon prioritaire, en fonction des valeurs limites définies.
LIMITE INF.1 [300]D	Dixièmes de secondes	10 à 30	C'est le temps d'attente limite inférieur au bout duquel les app paliers enregistrés à l'étage prioritaire 1 passent au rang de priorite
LIMITE SUP.1 [500]D	Dixièmes de secondes	20 à 40	C'est le temps d'attente limite supérieur au bout duquel les app paliers enregistrés à l'étage prioritaire 1 passent au rang de priorité 2 (priorité maximum).
PISO PESADO 0 [0]	Nombre de niveaux	0 à 31	Définit le niveau du bâtiment considéré comme niveau de pesage 1. Si le niveau de charge des cabines partant de cet étage dépasse le niveau de charge 1, un service prioritaire est alors établi avec assignation des cabines libres. (exemple : pointe en montée)
UMBRAL CARGA 0 [4]	No	Liste	C'est la charge limite en cabine pour détecter le niveau de pesage 1. (Q1 :10% / Q2 : 30 % / Q3 : 60 % / Q4 : 80%).
PISO PESADO 1 [0]	Nombre de niveaux	0 à 31	Définit le niveau du bâtiment considéré comme niveau de pesage 2. Si le niveau de charge des cabines partant de cet étage dépasse le niveau de charge 1, un service prioritaire est alors établi avec assignation des cabines libres. (exemple : pointe en montée).
UMBRAL CARGA 1 [4]	No	Liste	C'est la charge limite en cabine pour détecter le niveau de pesage 2. (Q1 :10% / Q2 : 30 % / Q3 : 60 % / Q4 : 80%).

2.2.3. Sous-menu : 5.2.3 DATOS CGC

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
CTE.UMBRAL SUP [3]	No	1 à 6	C'est la valeur de la constante KHI utilisée pour trouver la valeur limite du temps d'attente (voir variable menu 3.6.2). Sa valeur typique déduite par expérience est de 3.
REDUC.NO_PARADAS[3]	No	1 à 6	C'est la valeur de la constante TLH utilisée dans la réduction du nombre d'arrêts.
TIEMP MUESTREO[900]D	Dixièmes de secondes	60 à 200	C'est l'intervalle de temps pendant lequel la valeur moyenne des temps d'attente des appels enregistrés est comptabilisée. Valeur typique égale à 90 secondes.
N° DE MUESTRAS [7]	No	7 à 20	C'est le nombre maximum d'appels paliers analysés durant une période d'enquête pour calculer la valeur moyenne des temps d'attente. Le 7 est une valeur typique.
MAX.TIEM.ESPE[900]D	Dixièmes de secondes	60 à 200	C'est la valeur maximum de la variable limite de temps d'attente. (Voir 3.6.2). (Valeur par défaut égale à 90 secondes).
NIV ACT.BLOQUE[2]	N° appels	2 à 6	C'est le nombre d'appels max. Dans la queue pour que la fonction 'assignation par blocs' s'active afin d'optimiser le temps de desserte des appels. (Voir 3.6.2). (Valeur par défaut égale au nombre de cabines du groupe).
NIV DESACT.BLO[4]	N° d'appels	2 à 8	C'est le nombre d'appels max. dans la queue pour que la fonction 'assignation par blocs' se désactive afin d'optimiser le temps de desserte des appels. (Voir 3.6.2). (Valeur par défaut égale au nombre de cabines du groupe).
CALC_T_VIAJE [NO]	No	Liste	Validation du calcul automatique des temps de déplacement entre étages pour le calcul estimatif du temps d'attente des appels (voir 5.2.4).

2.2.4. Sous-menu : 5.2.4 TIEMPOS CGC

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
T_APERTURA_P [0]D	Dixièmes de secondes	0 à 255	C'est le temps d'ouverture des portes cabine.
T_CIERRE_P [0]D	Dixièmes de secondes	0 à 255	C'est le temps de fermeture des portes cabine.
T_TRANSFEREN [0]D	Dixièmes de secondes	0 à 255	C'est le temps d'entrée ou de sortie d'une personne en cabine.
T_BLOQUEO [0]S	Secondes	0 à 255	C'est le temps de détection du blocage d'une cabine (temps pendant lequel la cabine est arrêtée alors qu'elle reçoit des appels paliers). Au bout de ce temps, les appels sont transmis à une autre cabine. Il doit être plus grand que 'T_NUGGING' (5.5.3) si 'ACT_NUGGING' est activé.
T_VIAJE 1PLA [0]D T_VIAJE 2PLA [0]D IDEM POUR CHAQUE ETAGE	Dixièmes de secondes	0 à 255	C'est le tableau contenant les temps de déplacement entre étages pour l'estimation du temps d'attente. Si le paramètre CALC_T_VIAJE est validé, le système utilise une fonction qui calcule les temps à partir de la course, du nombre de niveaux, de la vitesse maximum, de l'accélération et du jerk. Dans le cas contraire, il est possible d'introduire ces données manuellement.

2.2.5. Sous-menu : 5.2.5 DATOS RED

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
IDENT.BUS [0]	No	0 à X	Identifie le N° de bus de communications horizontales auquel appartient l'ascenseur. Seulement nécessaire si l'installation possède un moniteur.
IDENT.GRUPO [0]	No	0 à 5	Identifie le groupe de trafic auquel l'ascenseur est connecté.
IDENT.CABINA [0]	No	0 à 5	Identification de l'ascenseur dans le groupe de trafic. 0 en cas de simplex. 0 et 1 pour un duplex. 0, 1 et 2 pour un triplex, etc. Ce paramètre ne peut être plus grand que le paramètre NUM.CABINA (sous-menu 5.1).
COM.HORI [DES]	No	Liste	Activation du bus de communications horizontales (CON : Branchement / DES : Débranchement)

REMARQUE 1 : Pour modifier l'un de ces paramètres : débrancher le câble de communications horizontales, modifier le paramètre, enregistrer le paramètre, réaliser un reset (coupure de tension) de la manoeuvre, brancher le câble de communication horizontale et remettre sous tension.

REMARQUE 2 : Les paramètres IDENT.BUS et IDENT.BUS doivent être identiques pour tous les ascenseur d'un même groupe de trafic et le paramètre IDENT.CABINA doit être différent pour tous les appareils du groupe.

2.3. PARAMETRES DU MOUVEMENT VERTICAL (SOUS-MENU : 5.3 MOV. VERTICAL)

Paramètres liés à l'actionnement vertical.

2.3.1. Sous-menu : 5.3.1 TIPO ACC.

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
TIPO ACCI. [E_2V]	No	Liste	Détermine le type d'actionnement vertical (Voir norme 0456529) (E_2V - E_V3F - OL - EV3F - CL - H NR - H REG - E_VVZ - B3C)

2.3.2. Sous-menu : 5.3.2 VELOCIDADES (positionnement Type 2 uniquement)

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
V. Nominal [100]	cm/s	—	Vitesse nominal. Quand on modifie ce paramètre dans les systèmes de positionnement type 2, les paramètres indiqués dans l'annexe A.1. de la norme 0456010 sont modifiés.
VELOCIDAD V1 [NO]	No	SI - NO	Ces paramètres n'existent que dans le cas des positionnement Type 2 et ne sont modifiables que pour les actionnement électriques à régulation (voir tableau page 22).
VELOCIDAD V2 [NO]	No	SI - NO	Idem
VELOCIDAD V3 [NO]	No	SI - NO	Idem
VELOCIDAD V00 [NO]	No	SI - NO	Modifiables uniquement dans le cas des actionnements électriques à régulation.
VEL.RH. [VMAX]	No	Liste	Dans le cas des actionnements électriques à régulation de type 2, choisit la vitesse maximum utilisée pour effectuer la reconnaissance de gaine. (V1 - V2 - V3 - VMAX). Dans les autres cas (VMAX).
VEL.BR. [VMAX]	No	Liste	Dans le cas des actionnements électriques à régulation de type 2, choisit la vitesse maximum utilisée pour effectuer la recherche de référence. (V1 - V2 - V3 - VMAX). Dans les autres cas (VMAX).
VALOR_V00 [5]C	Cm / s	0 à 3500	Valeur de la vitesse de la cabine, vitesse V00 activée.
VALOR_V0 [25]C	Cm / s	0 à 3500	Valeur de la vitesse de la cabine, vitesse V0 activée.
VALOR_V1 [100]C	Cm / s	0 à 3500	Valeur de la vitesse de la cabine, vitesse V1 activée.
VALOR_V2 [100]C	Cm / s	0 à 3500	Valeur de la vitesse de la cabine, vitesse V2 activée.
VALOR_V3 [100]C	Cm / s	0 à 3500	Valeur de la vitesse de la cabine, vitesse V3 activée.
VALOR_VMAX [100]C	Cm / s	0 à 3500	Valeur de la vitesse de la cabine, vitesse VMAX activée.
VALOR_VINSP [50]C	Cm / s	0 à 3500	Valeur de la vitesse de la cabine, vitesse VINSP activée.
ACELERACION [100]C	Cm / s ²	0 à 1500	Valeur de l'accélération au démarrage (pour le contrôle du défaut de glissement et le calcul du temps de déplacement CGC).
JERK [300]C	Cm / s ³	0 à 600	Valeur du jerk au démarrage (pour le calcul du temps de déplacement CGC).

2.3.3. Sous-menu : 5.3.3 TIEMPOS

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
MAX NIVELANDO [12]S	Secondes	0 à 60	Temps maximum de nivelage associé à la détection de la panne N° 801 (voir liste de pannes).
MAX MARCHA [50]S	Secondes	0 à 180	Temps maximum de fonctionnement associé à la détection de la panne N° 800 (voir liste de pannes).
MAX.NIV.BR/RH [25]S	Secondes	0 à 100	Temps maximum de nivelage en recherche de référence ou lors d'une reconnaissance de gaine, associé à la détection de la panne N° 802, N° 805 et N° 806 (voir liste de pannes).
INC.B.REF. [100]D	Dixièmes de secondes	0 à 300	C'est le temps devant passer en CO lors d'un mouvement de recherche de référence pour passer en vitesse VINSP et réduire le temps de nivelage.
ISONIVELACION [5]S	Secondes	0 à 20	C'est le temps maximum pour réaliser un mouvement d'isonivelage. Associé aux anomalies N° 2100 et N° 2150 (voir liste de pannes).
PARADA VINSP [30]D	Dixièmes de secondes	xx à 200	Intervalle de temps minimum entre un arrêt et le démarrage suivant lorsque la vitesse de déplacement est la vitesse VINSP.
PARADA VMAX [40]D	Dixièmes de secondes	xx à 200	Intervalle de temps minimum entre un arrêt et le démarrage suivant lorsque la vitesse de déplacement est supérieure à VINSP.
PARADA V0 [20]D	Dixièmes de secondes	xx à 200	Intervalle de temps minimum entre un arrêt et le démarrage suivant lorsque la vitesse de déplacement est la vitesse V0 ou V00.
FUERA ZP [4]S	Secondes	2 à 20	Temps maximum pendant lequel la cabine peut stationner hors de la zone de portes, associé à la panne N° 290 (voir liste de pannes).
RETARDO P32 [5]S	Secondes	2 à 20	Retard avant la détection de la panne N° 2.
RETARDO P35 [60]S	Secondes	2 à 200	Retard avant la détection de la panne N° 4.
RETARDO P36 [10]C	Centièmes de secondes	5 à 100	Retard avant la confirmation de P36 avant le démarrage (rebond du verrou).
T.DESPLAZA. [15]D	Dixièmes de secondes	0 à 200	Retard avant l'activation de la détection de non déplacement de la cabine, associé aux pannes N° 801, N° 804, N° 806, N° 850, N° 851, N° 852, N° 853. (voir liste de pannes).
RET. ISONIV PA [50]C	Centièmes de secondes	5 à 100	Retard avant le début d'un isonivelage porte ouverte (oscillations de la cabine).
RET. PUNTO PAR [20]C	Centièmes de secondes	5 à 100	Retard du point d'arrêt lors d'un mouvement de désincarcération au niveau suivant (électriques).
T.MAX RESC [50]S	Secondes	10 à 100	Durée du mouvement de désincarcération hydraulique, associé à la détection de la panne N° 803 (voir liste de pannes).
RETARDO STH [20]S	Secondes	0 à 60	Retard avant un arrêt d'urgence dû à une panne N° 1000, lors d'un déplacement entre étage et un mouvement de recalage. La cabine ne fait pas d'arrêt d'urgence si 'STH INMEDIATO' (5.5.2) n'est pas activé.
CAIDA CONTACT. [0]D	Dixièmes de secondes	0 à 100	Temps de retombée des contacteurs après le point d'arrêt, dans le cas des actionnements à régulation Beringer, Loher, etc. Associé aux anomalies 1802 et 1803)

2.3.4. Sous-menu : 5.3.4 CONTROLES

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
CONTROL V<03 [NO]	No	SI- NO	Active le contrôle de la vitesse <0.3m / s. dans le cas des mouvements portes ouvertes (Isonivelages et Ouverture Anticipée). Associé aux pannes 602, 603 et aux anomalies 1804,1805 et 2400
MEM.AL.REGUL [NO]	No	SI- NO	Après détection d'une panne de régulateur (N° 305), détermine la nécessité d'un reset manuel.
AV.SVEL.EXTR [NO]	No	SI- NO	Valide la détection du défaut de survitesse au extrémités (actionnements V3F avec contrôle de survitesse), associé à la panne N° 601.
SOBRETEMP.C.M. [NO]	No	SI- NO	Valide l'entrée associée au capteur de surtempérature en salle de machinerie, associé à la panne N° 307.
RESCATE_E_AUX [NO]	No	SI - NO	Valide l'utilisation du système de désincarcération électrique auxiliaire (seul le contrôle de position est maintenu).
VALIDA TC [NO]	No	SI- NO	Valide du contrôle de la retombée de contacteurs au point d'arrêt en fonction de l'entrée TC (E3). Cas des actionnements à régulation Loher, etc. Associé aux anomalies 1802 et 1803.
STH INMEDIATO [NO]	No	SI - NO	Contrôle l'arrêt d'urgence par activation de la sonde thermique lors d'un déplacement ou d'un mouvement de recalage. NO : permet continuer le mouvement à un étage quelconque. SI : génère un arrêt d'urgence au bout du temps défini par RETARDO STH (5.3.3).
DESPLA. CONTRA [NO]	No	SI - NO	Sans réalisation
SEISMO	No	SI - NO	Sans réalisation
MEM. P32 MARCHA [SI]	No	SI - NO	SI : Sur les actionnements électriques la panne « 1 » AV NO P32» MARCHA est de type mémorisée.Pour la mise en service il faut activer la fonction REC AVE MEM . Dans 1.5 du T.M.

2.3.5. Sous-menu : 5.3.5 HIDRAULICO

CHAMPO	UNITES	RANG	DESCRIPTION
TIPO ARRANQUE [E/T]	No	Liste	Détermine le type de démarrage de la motopompe de l'actionnement hydraulique (E/T - DIR - SOFT)
T.ARRANQUE [15]D	Dixièmes de secondes	0 à 50	C'est le temps d'activation du contacteur de démarrage étoile (démarrage étoile / triangle). En cas de démarrage soft-starter (SOFT), retarde l'activation des électrovalves (sans régulation) ou des niveaux de vitesse (Beringer)
T.REENVIO [14]M	minutes	0 à 15	C'est le temps pendant lequel la cabine reste au repos avant de réaliser un renvoi au niveau extrême bas.
TMAX EIH [10]M	minutes	0 à 15	Durée maximum du mouvement au niveau extrême bas, associé à la panne N° 803

2.4. PARAMETRES DE POSITIONNEMENT (SOUS-MENU : 5.4 POSICIONAMIENTO)

Paramètres liés au système de positionnement de la cabine.

2.4.1. Sous-menu : 5.4.1 TIPO POSIC.

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
TIPO POSI [I]	No	Liste	Sélectionne le type positionnement utilisé I : Type 1 (sans encoder) II : Type 2 (avec encoder)

2.4.2. Sous-menu : 5.4.2 TIPO I

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
T. EN CSCB [5] S	Secondes	0 à 300	C'est le temps maximum dans les écrans CS / CB pendant un déplacement, associé aux pannes N° 850 et N° 851
T. NO CSCB [30] S	Secondes	0 à 300	C'est le temps maximum hors des écrans CS / CB pendant un déplacement, associé aux pannes N° 852 et N° 853

2.4.3. Sous-menu : 5.4.3 TIPO II

2.4.3.1. Sous-menu : 5.4.3.1 DIST.DEC

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
DISTANCIA CO [0]	mm	0 à xxxxx	C'est la distance de l'aimant CO jusqu'au nivelage du niveau extrême bas (Cette valeur est actualisée pendant la Reconnaissance de gaine). Elle doit être supérieure ou égale à DIST_B_VMAX
DISTANCIA CU [0]	mm	0 à xxxxx	C'est la distance depuis l'aimant CU jusqu'au nivelage du niveau extrême haut (Cette valeur est actualisée pendant la Reconnaissance de gaine). Elle doit être supérieure ou égale à DIST_S_VMAX
DIST_S_VINSP [0]	mm	0 à xxxxx	C'est la distance de décélération du point de changement de vitesse (en vitesse VINSP) au point de nivelage, en montée. Elle doit être supérieure à DIST_ZP_MARCHA Elle doit être inférieure à DIST_MIN_VINS
DIST_B_VINSP [0]	mm	0 à xxxxx	C'est la distance de décélération du point de changement de vitesse (en vitesse VINSP) au point de nivelage, en descente. Elle doit être supérieure à DIST_ZP_MARCHA Elle doit être inférieure à DIST_MIN_VINS
DIST_S_V1 [0]	mm	0 à xxxxx	C'est la distance de décélération du point de changement de vitesse (en vitesse V1) au point de nivelage, en montée / descente. Elle doit être inférieure à DIST_MIN_V1
DIST_S_V2 [0]	mm	0 à xxxxx	C'est la distance de décélération du point de changement de vitesse (en vitesse V2) au point de nivelage, en montée / descente. Elle doit être inférieure à DIST_MIN_V2
DIST_S_V3 [0]	mm	0 à xxxxx	C'est la distance de décélération du point de changement de vitesse (en vitesse V3) au point de nivelage, en montée / descente. Elle doit être inférieure à DIST_MIN_V3
DIST_S_VMAX [0]	mm	0 à xxxxx	C'est la distance de décélération du point de changement de vitesse (en vitesse VMAX) au point de nivelage, en montée. Elle doit être inférieure à DIST_MIN_VMAX Elle doit être inférieure ou égale à DISTANCIA CU
DIST_B_VMAX [0]	mm	0 à xxxxx	C'est la distance de décélération du point de changement de vitesse (en vitesse VMAX) au point de nivelage, en descente (hydr.). Elle doit être inférieure ou égale à DISTANCIA CO Elle doit être inférieure à DIST_MIN_VMAX
DIST_VO [0]	mm	0 à xxxxx	C'est la distance de décélération du point d'arrêt (en vitesse VO) au point de nivelage (si plus de deux arrêts, cette valeur est actualisée pendant la Reconnaissance de gaine suivant celle du niveau 1).

2.4.3.2.Sous-menu : 5.4.3.2 DIST.VIAJE

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
DIST_MIN_VINS [0]	mm	0 à xxxxx	C'est la distance minimum permettant de réaliser un déplacement complet en vitesse VINS. Elle doit être supérieure à DIST_B_VINSP Elle doit être supérieure à DIST_S_VINSP
DIST_MIN_V1 [0]	mm	0 à xxxxx	C'est la distance minimum permettant de réaliser un déplacement complet en vitesse V1. Elle doit être supérieure à DIST_B_V1
DIST_MIN_V2 [0]	mm	0 à xxxxx	C'est la distance minimum permettant de réaliser un déplacement complet en vitesse V2. Elle doit être supérieure à DIST_B_V2
DIST_MIN_V3 [0]	mm	0 à xxxxx	C'est la distance minimum permettant de réaliser un déplacement complet en vitesse V3. Elle doit être supérieure à DIST_B_V3
DIST_MIN_VMAX [0]	mm	0 à xxxxx	C'est la distance minimum permettant de réaliser un déplacement complet en vitesse VMAX. Elle doit être supérieure à DIST_B_VMAX Elle doit être supérieure à DIST_S_VMAX

2.4.3.3.Sous-menu : 5.4.3.3 DIST E.P.

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
DIST_ZP_REPOSO[100]	mm	0 à xxxxx	C'est la distance du point de nivelage jusqu'au point maximum où il est permis d'ouvrir les portes alors que la cabine est au repos.
DIST_ZP_MARCHA[300]	mm	0 à xxxxx	C'est la distance du point de nivelage jusqu'au point maximum où il est permis d'ouvrir les portes alors que la cabine est en marche. Elle doit être inférieure à DIST_S_VINSP Elle doit être inférieure à DIST_B_VINSP

2.4.3.4. Sous-menu : 5.4.3.4 DIST. VAR

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
CENTI.MM/PULSO [30]	centimètre par impulsion d'encoder	0 à 999	C'est le facteur de conversion entre un impulsion de l'encoder et la distance de déplacement de la cabine. Valeur = $(\phi \text{ poulie limiteur} \times 100 \times \pi) / (4 \times \text{N° rainures disque})$ Diamètre de la poulie fourni en millimètres. Le N° de rainures du disque est normalement de 80.
ERROR CS/CB [100]	mm	0 à xxx	C'est la marge d'erreur maximum entre la position des points d'arrêt obtenus lors d'une reconnaissance de gaine et les points mesurés aux arrêts normaux, associé aux pannes N° 905 et 906.
DIST ERR REB [30]	mm	0 à xxx	C'est la distance maximum du point de nivelage au point d'arrêt réel. Associé aux anomalies N° 2402 et 2403.
DIST ERR P.P. [200]	mm	0 à xxx	C'est la distance maximum autorisée entre le point d'arrêt en montée et le point d'arrêt en descente à chaque étage. Détecté lors d'une Reconnaissance de gaine. Associé à la panne N° 907.
DIST. CM. MAX [50]	mm	0 à xxx	C'est la distance maximum de contresens au démarrage pour régler la distance du changement de vitesse.
DIST.CONTRAM [200]	mm	0 à xxx	C'est la distance maximum de contresens autorisée au démarrage. Associé aux pannes N° 310 et 311.
INC_DMIN_INSP [300]	mm	0 à xxx	Accroissement de sécurité de la distance minimum de déplacement lors d'un mouvements d'inspection et de secours.
ERROR CO CU [600]	mm	0 à xxx	C'est la marge d'erreur maximum entre la position des aimants CO CU obtenue lors d'une reconnaissance de gaine et la position mesurée en fonctionnement normal, associé aux pannes N° 900 – 901 – 903 – 904.

2.4.4. Sous-menu : 5.4.4 COMUNES

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
N.PAN CS EN CU [2]	No	1 à 10	N° d'écrans CS dans la zone CU, associé à la panne N° 511 (utilisé lors d'une Reconnaissance de gaine). Dans le cas des systèmes de positionnement type 1 cette valeur est égale à 2.
PAN CB EN CO [2]	No	1 à 10	N° d'écrans de CS dans la zone CU, associé à la panne N° 508 (utilisé lors d'une recherche de référence) Dans le cas des systèmes de positionnement type 1 cette valeur est égale à 2.

2.5. PARAMETRES DES PORTES (SOUS-MENU : 5.5 PUERTAS)

Paramètres liés au contrôle de l'opérateur de portes cabine.

2.5.1. Sous-menu : 5.5.1 TIPO OPERADOR

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
EMBARQUE_1 [PA_V3F]	No	Liste	Sélectionne le type d'opérateur de portes pour l'entrée 1 (PA_V3F – OR_TRI – TRI_LCP – ARTICUL – RC24 – PEIGN – GAL – MAN – ESP)
EMBARQUE_2 [PA_V3F]	No	Liste	Sélectionne le type d'opérateur de portes pour l'entrée 1 (PA_V3F – OR_TRI – TRI_LCP – ARTICUL – RC24 – PEIGN – GAL – MANU – ESP)

Etat des variables associées à chaque type d'opérateur pour chaque entrée.

TYPE OPERATEUR	LCP-Accéléré	Fermeture forcée	Fermeture en marche	Entrée automatique	IR marche	Triphasé
PA V3F	NON	OUI	OUI	OUI	NON	NON
OR TRI	NON	NON	OUI	OUI	NON	OUI
TRI LCP	NON	NON	NON	OUI	NON	OUI
ARTICUL	NON	NON	OUI	OUI	NON	NON
RC24	NON	OUI	NON	OUI	NON	NON
PEIGN	NON	NON	OUI	OUI	??	NON
GAL	NON	OUI	OUI	OUI	??	NON
MANU	NON	NON	OUI	NON	OUI	NON
ESP	xx	xx	xx	xx	xx	xx

2.5.2. Sous-menu : 5.5.2 TIEMPOS P.A.

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
LLAM.CAB. [30]D	Dixièmes de secondes	0 à 200	C'est le temps entre la fin de l'ouverture et la prochaine fermeture lorsque la cause de l'ouverture est un appel cabine et qu'aucun appel palier n'est enregistré (au niveau actuel).
LLAM.EX/VIP. [40]D	Dixièmes de secondes	0 à 200	C'est le temps entre la fin de l'ouverture et la prochaine fermeture lorsque les portes se sont ouvertes pour desservir un appel palier ou appel VIP.
LLAM.CAB./EX. [50]D	Dixièmes de secondes	0 à 200	C'est le temps entre la fin de l'ouverture et la prochaine fermeture lorsque les portes se sont ouvertes pour desservir un appel cabine et un appel palier simultanément.
PUL.APERT. [20]D	Dixièmes de secondes	0 à 200	C'est le temps entre la fin de l'ouverture et la prochaine fermeture lorsque la cause de l'ouverture est que le bouton AP de la boîte à boutons cabine a été activé.
RETROCESO [10]D	Dixièmes de secondes	0 à 200	C'est le temps entre la fin de l'ouverture et la prochaine fermeture lorsque la cause de l'ouverture est l'activation d'un signal refoulement (cellule photoélectrique ou obstacle / refoulement mécanique).
ANUL_TPA-UNI [NO]	No	SI - NO	Lorsque cette fonction est validée, dans le cas des manoeuvres à blocage, le temps TPA est annulé dès que l'un des boutons de cabine est enfoncé.
REPOSO_PA [30]D	Dixièmes de secondes	0 à 200	C'est le temps à ajouter pour passer de l'état fin de TPA, à l'état portes ouvertes au repos.
DETEC_IR_PER [2]M	Minutes	0 à 200	C'est le temps maximum au bout duquel le refoulement permanent des portes est détecté, associé aux pannes N° 202, 203, 208, 209.
T_NOP35T [40]D	Dixièmes de secondes	0 à 200	En cas de portes manuelles palières, détermine le temps pendant lequel l'envoi cabine d'un usager entrant en cabine reste prioritaire (priorité direction).
T-RET-APERT [1]C	Centièmes de secondes	0 à 200	Produise un retard dans l'ouverture de la porte du temps indiqué pour le paramètre.(Seulement à l'ouverture après un voyage). Avec une valeur de 50 on peut faire que en cas de rebondissement du contact LAP à l'arrêt, les portes ouvrent

2.5.3. Sous-menu : 5.5.3 FUNCIONES

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
DOBLE EMBARQUE [NO]	No	SI - NO	Valide la double entrée en cabine.
ISON.PU.ABI. [NO]	No	SI - NO	Valide la fonction isonivelage portes ouvertes (appareils hydrauliques et isonivelage fin act. V3F).

NIVEL.PU.ABI. [NO]	No	SI-NO	Valide la fonction nivelage portes ouvertes (ouverture anticipée des portes).
STOP EN CABINA [NO]	No	SI-NO	Valide l'interrupteur d'arrêt en cabine (comprenant la fonction ouverture des portes).
NO_MAX_RETROC. [10]	No	SI-NO	C'est le nombre maximum de refoulements consécutifs pouvant se produire, active les pannes N° 200 et 201.
ACT.NUGGING [NO]	No	SI-NO	Active la fonction fermeture forcée 'nugging' si la cabine reste au repos pendant un temps donné (usager bloquant les portes) alors que des appels sont enregistrés à d'autres étages).
AP EN NUGGING [NO]	No	SI-NO	Valide l'utilisation du bouton ouverture des portes pendant la fonction 'nugging'.
IRM EN NUGGING [SI]	No	SI-NO	Valide l'activation du refoulement mécanique de la porte pendant la fonction 'nugging'.
T.NUGGING [20]S	secondes	0 à 30	C'est le temps d'activation de la fonction 'nugging'.
LIMITE NUGGING [10]	No	SI-NO	Détecte le nombre maximum de fermetures 'nugging' consécutives, associé à l'anomalie N° 1809.
IR1 EN MARCHA [NO]	No	SI-NO	Valide l'activation du refoulement par cellule photoélectrique de l'entrée 1, lorsque la cabine est en marche (cabines sans porte).
IR2 EN MARCHA [NO]	No	SI-NO	Valide l'activation du refoulement par cellule photoélectrique de l'entrée 2, lorsque la cabine est en marche (cabines sans porte).
PRI.CAB.CP [NO]	No	SI-NO	Dans le cas des manoeuvres à blocage, la cabine reste stationnée portes ouvertes (cabine occupée) jusqu'à ce que le bouton de fermeture des portes soit activé.
VAL.IR.INSO/SOC [NO]	No	SI-NO	Valide l'activation des refoulements de portes (cellule photoélectrique et mécanique) en modalité inspection et secours.
DOBLE BOTONERA [NO]	No	SI-NO	SI : Seulement si dans la cabine il y a une boîte à boutons double. Permet l'allumage simultané des voyants des appels cabine avec la même fonction (même palier et même embarquement).

2.5.4. Sous-menu : 5.5.4 TIEMPOS AVER.

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
T.REC.CERROJO [1]M	minutes	0 à 10	C'est le temps de pause entre deux séries consécutives d'essais d'effacement d'une panne de verrouillage des portes. A chaque nouvelle série d'essais, ce temps augmente de sa valeur.
RECUP_IR_CERR [30]M	minutes	xx à xx	C'est le temps de récupération de l'état hors service provoqué par une panne de refoulements consécutifs (N° 200 et 201). A chaque nouvel essai, ce temps augmente de sa valeur.
RECUP_LAP_OFF [30]M	minutes	xx à xx	C'est le temps de récupération de l'état hors service provoqué par la panne LAP OFF (N° 1400 à 1531).
TMAX.PUERTAS [10]D	Dixièmes de secondes	xxx à xxx	C'est le temps maximum permis en ouverture ou en fermeture des portes pour l'activation des pannes suivantes : ■ N° 5 : TMAX à la fermeture. ■ N° 1400 à 1531 : TMAX à l'ouverture. [Sans référence de position (N° 1300, 1302)].

2.5.5. Sous-menu : 5.5.5 TABLA ACCESOS

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
PISOS ACC.1 ACC.2 A1 [SI] A2 [NO] IDEM POUR CHAQUE ETAGE	No	SI-NO	Valide les accès disponibles à chaque entrée pour chaque étage de l'installation (avec une seule entrée, cette entrée correspond au N° 1 par défaut).

REMARQUE : Voir paramètre du menu 5.8 CONF. LLAMADAS

2.5.6. Sous-menu : 5.5.6 TABLA AP. IND.

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
PISO 0 [NO] IDEM POUR CHAQUE ETAGE	No	SPECIAL NORMAL	Valide les étages disposant de deux entrées à ouverture indépendante.

2.5.7. Sous-menu : 5.5.7 PARAM. OPER.

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
LCP ACC1 [NO]	No	SI - NO	Valide le contact fin de course fermeture de la porte de l'entrée 1.
LCP ACC2 [NO]	No	SI - NO	Valide le contact fin de course fermeture de la porte de l'entrée 2.
CIE.FOR.ACC1 [SI]	No	SI - NO	Valide la sortie fermeture forcée contrôlant l'opérateur de l'entrée 1.
CIE.FOR.ACC2 [SI]	No	SI - NO	Valide la sortie fermeture forcée contrôlant l'opérateur de l'entrée 2.
EMBARQUE1_AUT [SI]	No	SI - NO	Valide l'existence d'une porte automatique à l'entrée 1.
EMBARQUE2_AUT [SI]	No	SI - NO	Valide l'existence d'une porte automatique à l'entrée 2.
CIERRE1_EN_MAR [SI]	No	SI - NO	Active la sortie fermeture des portes de l'entrée 1 pendant la marche (priorité au LCP).
CIERRE2_EN_MAR [SI]	No	SI - NO	Active la sortie fermeture des portes de l'entrée 2 pendant la marche (priorité au LCP).
TRIFASICO_1 [NO]	No	SI - NO	Valide le fait que l'opérateur de l'entrée 1 est équipé d'un mot triphasé.
TRIFASICO_2 [NO]	No	SI - NO	Valide le fait que l'opérateur de l'entrée 2 est équipé d'un moteur triphase.

2.6. PARAMETRES DE SIGNALISATION (SOUS-MENU : 5.6 SEÑALIZACION)

Paramètres liés aux contextes de signalisation de l'installation.

2.6.1. Sous-menu : 5.6.1 TIPO INDICAD.

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
TIPO INDICADOR [CONSECUTIVO]	No	Liste	Sélectionne le type d'indicateur de position connecté : (CONSECUTIVO - SEG_TABLA - ALFANUMERICO)

REMARQUE : La situation de l'étage principal est définie dans le paramètre SITU. PLA. PRIN menu 5.9.1.

CONSECUTIVO, initialisation du tableau.

-2	-1	Situation de l'étage principal	+1	-2
22 impulsions	21 impulsions	0 impulsion	1 impulsion	2 impulsions

SEG TABLA, initialisation du tableau.

Étage extrême inférieur	+1	+2	+3	+4
0 impulsion	1 impulsion	2 impulsions	3 impulsion	4 impulsions

2.6.2. Sous-menu : 5.6.2 TABLA ESP.

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
PISO 0 EN [0] IDEM POUR CHAQUE ETAGE	N° impulsions	0 à 40	Permet de programmer le tableau de définition de l'indicateur de position, associant à chaque étage le nombre de impulsions permettant de piloter l'indicateur de position. (voir document signalisations).

Tableau n° impulsions / visualisation des indicateurs 7 segments.

N° impulsions	0	1	2	3		16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32	33	34	35
Visualisation	0	1	2	3		16	17	18	19	20	-1	-2	-3	-4	-5	-6	E	PB	A	E1	E2	--	EE	FS	AU

2.6.3. Sous-menu : 5.6.3 FLECHAS ACUSTICA

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
ZUMB_NUGGING [SI]	No	SI-NO	Si l'option est activée, la sortie ZUMB s'active pendant les fermetures forcées (cette sortie s'active toujours en cas de surcharge).
TIPO_GONG [FIN_AP]	No	Liste	Sélectionne le type de Gong : - FIN_AP: Fin d'ouverture. - PROX_PAR: Prochain arrêt : (active la sortie s2) (les sorties GONG de l'entrée 1 et 2 s'activent).
DUR_GONG [10]D	Dixièmes de secondes	0 à 30	Détermine la durée du signal gong (FIN_AP et PROX_PAR) NOUVEAU.
Valida_fle.Perm	no	SI-NO	Ce paramètre seulement est actif dans les trafics différents à celui de type universel. SI: Toutes les flèches palières indiquent l'état du directionnel en permanence. NO: Seulement s'active la flèche palière de l'étage où la cabine est arrêté ou en état de nivelation. (cas de gong dans les palières)

2.6.4. Sous-menu : 5.6.4 CABINA

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
T_ALUM_CAB. [10]M	minutes	0 à 60	En cas d'éclairage auxiliaire en cabine, permet de contrôler le temps pendant lequel cet éclairage reste allumé lorsque la cabine est au repos.
T_VENTILADOR [10]M	minutes	0 à 60	En cas de ventilateur en cabine, permet de contrôler le temps pendant lequel le ventilateur reste activé lorsque la cabine est au repos.

2.6.5. Sub-menú : 5.6.5 OCUPADO

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
En_Piloto [Bajar]	non	SUBIR-BAJAR	Seulement pour trafic universel BAJAR: Cas de boîte des boutons palière avec un seul élément (bouton poussoir d'appel avec signalisation de cabine occupé) SUBIR: Cas de boîte des boutons palière avec deux éléments (bouton poussoir d'appel avec signalisation d'appel enregistré et un voyant avec la signalisation d'occupé).

2.7. PARAMETRES DE CHARGE CABINE (SOUS-MENU : 5.7 CARGA)

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
VALIDA_Q1 [NO]	Si	SI-NO	Valide le niveau de charge cabine Q1 (10 %).
VALIDA_Q2 [NO]	Si	SI-NO	Valide le niveau de charge cabine Q2 (30 %).
VALIDA_Q3 [NO]	Si	SI-NO	Valide le niveau de charge cabine Q3 (60 %).
VALIDA_Q4 [NO]	Si	SI-NO	Valide le niveau de charge cabine Q4 (80 %) charge complète.
VALIDA_CARGA [NO]	Si	SI-NO	Valide le système de pesage (Q1, Q2, Q3, Q4, SC).
VALIDA_SC [NO]	Si	SI-NO	Valide le niveau de surcharge de la cabine (110 %).

2.8. PARAMETRES DE CONFIGURATION DES APPELS (SOUS-MENU : 5.8 CONF. LLAMADAS)

Paramètres liés à la configuration spéciale des appels.

2.8.1. Sous-menu : 5.8.1. PISO SUBIR

Permet configurer les 'Entrée/Sortie' JP3 de l'extension palière.

On peut configurer : le nombre de niveaux (de 0 à 31), l'entrée associée (entrée 1. A1, ou entrée 2. A2), le type d'appel (palier pour monter ou pour descendre. étage, appel Vip, VIP) et le sens de l'appel palier (S : appel palier montée, B : appel palier descente).

L'indice 'PISO' est lié à la configuration du pont SW2 et du switch SW1. Dans certains cas, l'indice 'PISO' ne coïncide donc pas avec le nombre d'étages et peut entraîner des erreurs :

Etage 0 (SW1 en 0, SW2 sans pont) Extension 1.0

Etage 1 (SW1 en 1, SW2 sans pont) Extension 1.1

Etage 15 (SW1 en F, SW2 sans pont) Extension 1.15

Etage 16 (SW1 en 0, SW2 avec pont) Extension 6.0

Etage 17 (SW1 en 1, SW2 avec pont) Extension 6.1

Etage 31 (SW1 en F, SW2 avec pont) Extension 6.15.

Ne pas configurer deux entrées différentes de façon identique.

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
PISO 0->.....[0]	N° étages	0 à 31	Réprogramme le n° d'étage de l'entrée JP3 correspondant l'extension 1.0 suivant l'étage introduit comme paramètre.
TIPO [PISO]	No	Liste	Sélectionne la fonction de l'entrée JP3 de l'extension 1.0. • PISO : Bouton appel palier • VIP : Bouton appel VIP
SENS(S) EMB [A1]			SENS : Sélectionne le sens de l'appel palier de l'entrée JP3 extension 1.0 : (S : monter - B : Descendre) EMB : Sélectionne l'entrée associée à l'entrée JP3 de l'extension 1.0I (A1 entrée 1; A2 entrée 2)
IDEM POUR CHAQUE ETAGE			

Exemple 1 : Affectation de l'entrée JP3 d'une extension étage configurée avec SW1 en 1 et shunt en SW2 (Etage 18 Extension 6.1), comme appel VIP au niveau 2 de l'entrée 1.

PISO 18.....[2]
TIPO [VIP]
SENS(S) EMB [1]

Exemple 2 : Affectation de l'entrée JP3 d'une extension étage configurée avec SW1 en 1 et SW2 sans pont (Etage 1 Extension 1.1) comme appel palier montée au niveau 1 de l'entrée 1.

PISO 1.....[1]
TIPO [PISO]
SENS(B) EMB [1]

2.8.2. Sous-menu : 5.8.2 PISO BAJAR

Comme au paragraphe précédent mais pour JP2 (extension niveau).

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
PISO 0 [0]	N° étages	0 à 31	Redirige le n° d'étage de l'entrée JP2 correspondant à l'extension 1.0 suivant l'étage introduit comme paramètre.
TIPO [PISO]	No	Liste	Sélectionne la fonction de l'entrée JP2 de l'extension 1.0. • PISO : Bouton appel palier • VIP : Bouton appel VIP
SENS[S] EMB [A1]			SENS : Sélectionne le sens de l'appel palier de l'entrée JP2 extension 1.0 : (S : monter – B : Descendre) EMB : Sélectionne l'entrée associé à l'entrée JP3 de l'extension 1.0 (A1 entrée 1; A2 entrée 2)
DEM POUR CHAQUE ETAGE			

2.8.3. Sous-menu : 5.8.3 CABINA EMB.1

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
PISO 0->..... [0]	N° étages	0 à 31	Redirige le bouton d'appel cabine de l'étage 0 entrée 1, à l'étage introduit comme paramètre.
EMBARQUE [??]			Indique l'accès associé au bouton redirigé.
IDEM POUR CHAQUE ETAGE			

Exemple 1 : Affectation de l'appel cabine de l'entrée 1 de l'étage 18 (liaison N° xx) comme bouton cabine pour l'entrée 2 du niveau 1 (l'installation dispose de 17 arrêts).

PISO 18. [1]
EMBARQUE [2]

2.8.4. Sous-menu : 5.8.4 CABINA EMB.2

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
PISO 0->..... [0]	N° étages	0 à 31	Redirige le bouton d'appel cabine de l'étage 0 entrée 1, à l'étage introduit comme paramètre.
EMBARQUE [??]			Indique l'accès associé au bouton redirigé.
IDEM POUR CHAQUE ETAGE			

2.8.5. Sous-menu : 5.8.5 DE PISO

Configuration des boutons d'appel palier dans le cas des manoeuvres à blocage (un seul bouton).

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
PISO 0 [0]	N° étages	0 à 31	Redirige le bouton descente de l'étage 0 à l'étage introduit comme paramètre.
EMBARQUE [A1]			Indique l'accès associé au bouton redirigé.
IDEM POUR CHAQUE ETAGE			

2.9. PARAMETRES DE MODALITES (SOUS-MENU : 5.9 MODOS)

Paramètres liés aux modalités de fonctionnement de la manoeuvre.

2.9.1. Sous-menu : 5.9.1 NORMAL

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
SITU.PLA.PRIN [0]	Nombre de niveaux	0 à 31	Indique la position de l'étage principal par rapport au niveau extrême bas (0 = niveau inférieur?).
ESTAC.PUERTA [CER]	No	Liste	Indique le type de stationnement des portes dans cette modalité : - ABI : Porte ouverte - CER : Porte fermée - NUL : Pas d'état concret forcé
PARADA OBL.PP [NO]	No	SI - NO	Cette fonction fait que la cabine s'arrête chaque fois qu'elle passe au niveau principal, indépendamment du fait qu'il existe ou non des appels cabine ou paliers à cet étage.
ANULACION LLCAB [NO]	No	SI - NO	SI : Les appels cabine dans le modo normal seulement peuvent s'enregistrer si l'interrupteur de la boîte à bouton cabine IM1 ou IM2 est activé
LLAM COLEC UNIV [NO]	No	SI - NO	SI : Sur les manoeuvres à blocage (5.2.1. Universai) se permet l'enregistrement de plus d'un appel cabine. NO : Seulement un appel est permis.

2.9.2. Sous-menu : 5.9.2 BOMBEROS

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
VALIDA BOMBEROS [NO]	No	Liste	Valide la modalité pompiers.
TIPO BOMB [FRANCES]	No	Liste	Indique l'algorithme de modalité pompier utilisé : (FRANCES - INGLES - AMERICA -ANUL_CAB)
PLANTA BOMBEROS [0]	Nombre de niveaux	0 à 31	C'est le niveau auquel le renvoi pompiers est réalisé.
VALIDA IRM [NO]	No	SI - NO	SI: Les interrupteurs de coincement de la porte (IRM1 et IRM2) sont actives pendant le service pompier.
VALIDA IAB [NO]	No	SI - NO	Valide l'interrupteur d'annulation des appels cabine en mode pompiers pour passer au service exclusif.
EST.ANUL.CAB [CER]	No	Liste	Indique le type de stationnement des portes dans cette modalité : - ABI : Porte ouverte - CER : Porte fermée - NUL : Pas d'état concret forcé
EMB2_EXCLUSIVO [NO]	No	SI - NO	Indique que l'entrée cabine N° 2 est utilisée exclusivement en modalité pompiers.
Valida_AP_Reenv [NO]	no	SI - NO	SI: Le bouton d'ouverture de portes est en vigueur pendant l'appel de la cabine au niveau prioritaire des pompiers. NO: Le bouton d'ouverture de portes n'est pas en vigueur pendant l'appel de la cabine au niveau prioritaire des pompiers.
Sal Bombero FP [NO]	no	SI - NO	SI: La remise au service normal du type de pompier Anglais peut être effectuée en dehors de la plante prioritaire, quand on désactive l'interrupteur de commande plus de 5 secondes et on reactive à nouveau. NO: La remise au service normal n'est pas possible qu'au niveau prioritaire.
Retardo AP [3]d	dseg.	0 at 255	Pendant le service prioritaire des types Anglais et Americain, se produit un retard de l'effet de desconnection du bouton d'ouverture des portes

2.9.3. Sous-menu : 5.9.3 EVACUACION

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
VALIDA FUNCION [NO]	No	SI - NO	Valide la fonction d'évacuation, activée par l'entrée IEV.
PLANTA EVACUAR [0]	Nombre de niveaux	0 à 31	Indique le niveau d'évacuation du bâtiment. Voir menu posición logica 3.2.1

2.9.4. Sous-menu : 5.9.4 INSP. / SOC.

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
FINAL.C.INSP [NO]	No	SI - NO	Valide l'option fin de course au niveau extrême haut en modalité inspection (évite les mouvements au dessus du point limite) : - Positionnement type 1 : position de l'aimant CU - Positionnement type 2 : paramètre FCSI
DISTANCIA FCSI[1500]	mm	0 à xxxx	C'est la position limite de déplacement par rapport au point de nivelage du niveau extrême haut (type 2 uniquement).
VMAX INSP [VMAX]	No	Liste	Sélectionne la vitesse maximum en inspection et secours : - VMAX : Vitesse maximum (rapide) - V0 : Vitesse de nivelage (lente) Actionnements sans régulation uniquement (deux vitesses et Hydraulique standard).
VALIDA BMCM [NO]	No	SI - NO	Valide la boîte à boutons de secours en salle de machinerie.

2.9.5. Sous-menu : 5.9.5 PRIOR. CABINA

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
ANUL.LLAM, IAC/E[NO]	No	SI - NO	Valide l'interrupteur d'annulation des appels cabine dans cette modalité.
ESTAC.PUERTA [ABI]	No	Liste	Indique le type de stationnement des portes dans cette modalité : - ABI : Porte ouverte - CER : Porte fermée - NUL : Pas d'état concret force
T.SALIDA [10]D	Dixièmes de secondes	0 à 60	C'est l'intervalle de temps pendant lequel il est possible de changer l'interrupteur cabine de la position IAC à la IAE ou vice versa sans sortir de cette modalité.
BORR LLCAB [SI]	No	SI - NO	SI : En activant IAE1/2 les appels cabine s'effacent.

2.9.6. Sous-menu : 5.9.6 AGUA EN FOSO

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
VALIDA FUNCION [NO]	No	SI - NO	Valide la fonction détection d'eau en cuvette entraînant un renvoi et une mise hors service de la cabine.
ESTAC.PUER [CER]	No	Liste	Indique le type de stationnement des portes dans cette modalité : - ABI : Porte ouverte - CER : Porte fermée - NUL : Pas d'état concret force
PLANTA APARCAM [1]	N° d'étages	0 à 31	Indique le niveau de renvoi et de stationnement de la cabine lorsque cette modalité est activée.

2.9.7. Sous-menu : 5.9.7 ANUL. URGENTE

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
VALIDA FUNCION [NO]	No	SI - NO	Valide la fonction annulation cabine urgente, provoque un renvoi au niveau d'évacuation et met la cabine hors service.
ESTAC.PUER [CER]	No	Liste	Indique le type de stationnement des portes dans cette modalité : • ABI : Porte ouverte • CER : Porte fermée • NUL : Pas d'état concret forcé
PLANTA APARCAM [0]	N° d'étages	0 à 31	Indique le niveau de renvoi et de stationnement de la cabine lorsque cette modalité est activée.

2.9.8. Sous-menu : 5.9.8 ANUL. NO URG.

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
VALIDA FUNCION [NO]	No	SI - NO	Valide la fonction annulation cabine non urgente, provoque un renvoi au niveau d'évacuation et met la cabine hors service après avoir desservi les appels enregistrés.
ESTAC.PUER [CER]	No	Liste	Indique le type de stationnement des portes dans cette modalité : • ABI : Porte ouverte • CER : Porte fermée • NUL : Pas d'état concret forcé
PLANTA NO URG. [0]	N° d'étages	0 à 31	Indique le niveau de renvoi et de stationnement de la cabine lorsque cette modalité est activée.
TIPO ANUL.N.U. [SIN_REENVIO]	No	Liste	Sélectionne le type annulation non urgente : SIN_REENVIO : pas de renvoi au niveau sélectionné. CON_REENVIO : renvoi au niveau sélectionné.

2.9.9. Sous-menu : 5.9.9 VIP

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
VALIDA FUNC. [NO]	No	SI - NO	Valide la fonction appel VIP, générant un renvoi au niveau VIP de façon prioritaire.
VIP_MANOS_LIBRE [SI]	No	SI - NO	Si cette fonction est validée, l'utilisateur n'a pas besoin d'appuyer sur l'interrupteur IAE en cabine pour avoir la priorité sur les appels paliers.
PUERTA MANUAL [NO]	No	SI - NO	Détermine l'existence d'une porte manuelle au niveau VIP.
T.SALIDA VIP [20]S	Dixièmes de secondes	0 à 200	C'est le temps pendant lequel la cabine desservant l'appel palier VIP reste stationnée en attendant une commande de l'utilisateur VIP.
TMAX_SIN_ADJ [30]S	Secondes	0 à 60	Temps pendant lequel la manœuvre cherche une cabine libre pour desservir un appel VIP. Après ce temps, le hors service de toutes les cabines susceptibles de desservir cet appel s'active.
ESTAC.PUERTA [ABI]	No	Liste	Indique le type de stationnement des portes dans cette modalité : • ABI : Porte ouverte • CER : Porte fermée • NUL : Pas d'état concret forcé
VAL.EN PRI_CAB [NO]	No	SI - NO	Valide la disponibilité de la modalité VIP pour les cabines ne se trouvant pas en modalité priorité cabine.

2.10. PARAMETRES FONCTIONS DES MODALITES (SOUS-MENU : 5.A-FUNC. MODOS)

Paramètres liés aux fonctions spéciales en modalité de fonctionnement

2.10.1. Sous-menu : 5.A.1 INCENDIO

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
ANUL.PIS.INCENDIO [NO]	No	SI - NO	Valide l'utilisation des capteurs de détection d'incendie. Fonction pas d'arrêt aux étages sinistres.

 ORONA	CONSIGNES DE MONTAGE MANOEUVRE ARCA		N° NORME : 0456013
	GESTION DES VARIABLES ET DES PARAMETRES		N° REVISION : 2
	TERMINAL DE MAINTENANCE		PAGE : 33/36

Anul_Ince_Bombe	no	SI - NO	Ce paramètre n'est pas actif dans le type Américain. SI: La fonction de non arrêt au étages sinistrés est active pendant le service prioritaire de pompiers des types Français et Anglais. NO: La fonction de non arrêt au étages sinistrés n'est pas active pendant le service prioritaire de pompiers des types Français et Anglais
-----------------	----	---------	--

2.10.2. Sous-menu : 5.A.2 ANUL. ZONAS

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
VALIDA ANUL Z. [NO]	No	SI - NO	Valide la fonction annulation de zones.
VAL.ANZO PRI_CAB[NO]	No	SI - NO	Valide la disponibilité de la modalité annulation de zone pour les cabines ne se trouvant pas en modalité priorité cabine.
VAL BORRA LL [NO]	No	SI - NO	SI: En activant une fonction d'annulation de zones, tous les appels qui correspondent à cette zone s'effacent.
DESACT AZ IN [NO]	No	SI - NO	SI: Les fonctions de « anulación de zonas » se désactivent quand la signal IN1/2 s'activent

2.10.3. Sous-menu : 5.A.3 ANUL. ZONA 1

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
VALIDA ZONA 1 [NO]	No	SI - NO	Valide la fonction annulation de la zone 1.
PASS_ZONAL [0]	No	0 à 999	C'est le N° de password à introduire en cabine pour valider l'accès à la zone 1.
LLAM_VIP_ZONAL []	No	SI - NO	Valide l'activation de l'appel VIP pour la zone 1.
LLAM_CAB_ZONAL []	No	Liste	Sélectionne le fonctionnement des appels cabine dans la zone 1 : • SI : Les appels cabine sont opérationnels pour la zone 1 • NO : Les appels cabine ne sont pas opérationnels pour la zone 1 • PASS : Introduire obligatoire du password pour valider les appels cabine en zone 1
LLAM_EXT_ZONAL []	No	Liste	Sélectionne le fonctionnement des appels paliers dans la zone 1 : • SI : Les appels paliers sont opérationnels pour la zone 1 • NO : Les appels paliers ne sont pas opérationnels pour la zone 1
TISOS ACCES.2 ACC.1 ISO 0 [DES] [DES] IDEM POUR CHAQUE ETAGE	No	ON - OFF	Définition des accès correspondant à la zone 1 (ON : accès zone 1).

2.10.4. Sous-menu : 5.A.4 ANUL. ZONA 2

Comme pour le menu précédent pour la zone 2

2.10.5. Sous-menu : 5.A.5 ANUL. ZONA 3

Comme pour le menu précédent pour la zone 3

2.10.6. Sous-menu : 5.A.6 ANUL. ZONA 4

Comme pour le menu précédent pour la zone 4

2.10.7. Sous-menu : 5.A.7 BORR.CABINA

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
BORRAR LL POR Q [NO]	No	SI - NO	Valide la fonction que produit un effacement de tous les appels de cabine lorsque avec un niveau de charge en cabine nul (NON Q1, NON Q2, NON Q3, NON Q4, NON CCC), le nombre d'appels de cabine supère le paramètre NO.LL. SIN But: effacer faux appels de cabine.
NO.LL. SIN Q [NO]	No	0 à 21	Voir: BORRAR LL POR Q
NO.LLAM.CAB_MAX [12]	No	0 à 21	Nombre maximum d'appels cabine pouvant être enregistrés simultanément (tous les appels sont effacés si ce nombre est dépassé).
BOR.CAB.PRES. [NO]	No	SI - NO	Valide la fonction que produit un effacement de tous les appels de cabine lorsque le nombre de voyages consécutifs s: activations de la photocellule (IR) supere le paramètre N. MAX.BORR_F. But: effacer faux appels de cabine
N. MAX.BORR_F [3]	No	0 à 20	Voir: BOR.CAB.PRES

2.10.8. Sous-menu : 5.A.8 RE. NO URG.

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
VALIDA FUNCION [NO]	No	SI - NO	Valide la fonction renvoi non urgent générant un renvoi des cabines libres au niveau de destination après le temps de renvoi défini (en modalité NORMALE).
PLANTA DESTINO [0]	Nombre de niveaux	0 à 31	Indique le niveau de renvoi et de stationnement de la cabine.
T.DE REENVIO [0]	secondes	0 à 200	C'est le temps pendant lequel une cabine libre peut rester au repos avant l'apparition d'un renvoi.
PLANTA REENVO [NO] IDEM POUR CHAQUE ETAGE	No	SI - NO	Indique le niveau duquel la cabine est renvoyée.

2.10.9. Sous-menu : 5.A.9 APARCAMIENTO

Nouveau menu et fonction non développée liées à l'algorithme de trafic.

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
VALIDA FUNCION [NO]	No	SI - NO	Valide la fonction stationnement générant un renvoi des cabines libres au niveau de destination après le temps de renvoi défini (en modalité NORMALE).
N° DE ZONAS [0]	Nombre de niveaux	0 à 31	Indique le n° de zones de stationnement.
T.DE REENVIO [0]S	secondes	0 à 200	C'est le temps pendant lequel une cabine libre peut rester au repos avant l'apparition d'un renvoi.

2.11. PARAMETRES MODE GENERATEUR (SOUS-MENU : 5.B-GENERADOR)

Paramètres liés au mode de fonctionnement avec un groupe générateur.

2.11.1. Sous-menu : 5.B.1 PARAM. GEN.

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
VALIDA FUNCION [NO]	No	SI - NO	Valide la fonction de contrôle des démarrages et le fonctionnement lorsque l'appareil est alimenté par un générateur.
IDENT_GRUPO_G [0]	No	0 à xx	Indique le numéro du générateur auquel cet ascenseur est connecté.
IDENT_CAB_G [0]	No	0 à 5	Identification de la cabine dans le groupe de cabine connectées au même générateur.
NUM_GENER [0]	No	0 à 4	Indique le nombre de générateurs connectés au groupe d'ascenseurs.
TIPO [ESP_PLANTA]	No		Indique le type d'annulation cabine laissée au repos : • CUAL_PLANTA : Annule la cabine au niveau où elle se trouve actuellement. • ESP_PLANTA : Annule la cabine au niveau indiqué. (renvoi).
PLANTA ANULACION[0]	N° d'étages	0 à 31	Indique le niveau de renvoi et de stationnement de la cabine lorsque cette la modalité est activée.
ESTAC. PUERT[ABIERTO]	No	Liste	Indique le type de stationnement des portes dans cette modalité : • ABI : Porte ouverte • CER : Porte fermée • NUL : Pas d'état concret forcé
N_CAB EVAC.NOR. [0]	N° cabine	0 à 6	Nombre maximum de cabines opérationnelles dans le groupe en modalité générateur.

2.11.2. Sous-menu : 5.B.2 KVA GEN.

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
KVA GENERADOR [0]	Kw	0 à 300	C'est la puissance nominale pouvant être fournie par le groupe générateur chargé de l'alimentation des ascenseurs.
KVA MARCHA [0]	Kw	0 à 80	C'est la consommation nominale de l'ascenseur (fonctionnement normal).
KVA ARRANQUE [0]	Kw	0 à 80	C'est la consommation de l'ascenseur au démarrage (accélération).
KVA PARADA [0]	Kw	0 à 80	C'est la consommation de l'ascenseur à l'arrêt (décélération).

2.11.3. Sous-menu : 5.B.3 PRI. GEN.

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
ANUL_BLOQ_PUER [NO]	No	SI - NO	
ANUL_NO_URGEN. [NO]	No	SI - NO	
ANUL_PRI_CAB. [NO]	No	SI - NO	

2.11.4. Sous-menu : 5.B.4 T. ARRANQ.

CHAMP	UNITES	RANG	DESCRIPTION
T_ARR_GEN [0]D	Dixièmes de secondes	0 à 10	C'est le temps minimum autorisé entre deux démarrages consécutifs