

Schindler 5500 CO MX 07 Diagnostics Aide rapide K 40700050\_FR\_05 Edition 10-2014



Le présent document est une traduction de la version maître publiée en anglais K 40700050_05. Le service mentionné ci-contre en est responsable.	KG :	
	Nom :	euroscript Switzerland AG
	Date :	26.03.2015

Modification :	05		
Nº KA :	600057		
Date KA :	04.04.2015		

#### Copyright © 2015 INVENTIO AG

Tous droits réservés.

INVENTIO AG, Seestrasse 55, CH-6052 Hergiswil est propriétaire et détenteur de tous les droits d'auteurs et autres droits de propriété intellectuelle de ce manuel. Celui-ci doit être utilisé exclusivement par des membres du personnel de SCHINDLER ou des agents agréés par SCHINDLER à des fins servant les intérêts de SCHINDLER.

Toute reproduction, traduction, copie ou enregistrement dans des unités de traitement des données sous quelque forme ou de quelque façon que ce soit, sans autorisation préalable d'INVENTIO AG sera considéré comme une violation de ces droits et fera l'objet de poursuites.

# Table des matières

<ul> <li>1.1 Consignes de sécurité</li></ul>	Hes de securite.       4         Consignes de sécurité utilisés dans le       4         Avertissements de sécurité utilisés dans le       5         présent manuel.       5         Sécurité spécifique au produit       6         tions générales       8         Procédures de réinitialisation       8         Désignations et abréviations       10         hole du système       15         de l'alimentation électrique       17         de sécurité       19         e diagnostic du système global       20         ure de résolution des problèmes pour       20         tion des défauts du CO MX Rel. 07       20         tilisateur avec SMLCD       21         teurs et indicateurs MX-UI       21         rincipal SMLCD       23         secence des menus SMLCD       29         de défauts en fonction des symptômes       61         vre       61         isseur       64         VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1       64         VF33 VF 155PF1.       73         MX       74         CORF       79         COCF       79         CONFigurations supplémentaires pour       90	1	Con	seils de sécurité et informations d'ordre général .	4
<ul> <li>1.1.1 Consignes de securité utilisés dans le présent manuel.</li> <li>1.1.3 Sécurité spécifique au produit</li> <li>1.2 Informations générales</li> <li>1.2.1 Procédures de réinitialisation</li> <li>1.2.2 Désignations et abréviations</li> <li>2 Vue d'ensemble du système</li> <li>2.1 Commande CO MX.</li> <li>2.2 Aperçu de l'alimentation électrique</li> <li>2.3 Circuit de sécurité</li> <li>3 Procédure de diagnostic du système global.</li> <li>3.1 Procédure de résolution des problèmes pour l'élimination des défauts du CO MX Rel. 07</li> <li>4 * Interface utilisateur avec SMLCD.</li> <li>4.1 Interrupteurs et indicateurs MX-UI</li> <li>4.2 Menu principal SMLCD</li> <li>4.3 * Arborescence des menus SMLCD</li> <li>5 Elimination des défauts en fonction des symptômes</li> <li>5.1 Manœuvre</li> <li>5.2 Convertisseur</li> <li>5.2.1 VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1</li> <li>5.2.2 VF33 VF 155PF1.</li> <li>6 * Manoeuvre MX</li> <li>6.1 PCBA CANIC(K)</li> <li>6.2 PCBA GCIOCF</li> <li>6.3 BCM</li> <li>6.3.1 PCBA BCM 2001.Q</li> <li>6.3.2 PCBA BCM 2002.Q</li> <li>6.3.3 PCBA BCM 2002.Q</li> <li>6.4 PCBA CANIC(K) 1.Q</li> <li>6.5 PCBA CANIC(K) 1.Q</li> <li>6.5 PCBA CANIC(K) 1.Q</li> <li>6.5 PCBA CANIC(K) 1.Q</li> </ul>	Avertissements de sécurité utilisés dans le       Avertissements de sécurité utilisés dans le         présent manuel.       5         Sécurité spécifique au produit       6         tions générales       8         Procédures de réinitialisation       8         Désignations et abréviations       10         able du système       15         inde CO MX       15         de l'alimentation électrique       17         de sécurité       19         e diagnostic du système global       20         ure de résolution des problèmes pour       20         tion des défauts du CO MX Rel. 07       20         tilisateur avec SMLCD       21         teurs et indicateurs MX-UI       21         rincipal SMLCD       23         esecnece des menus SMLCD       29         des défauts en fonction des symptômes       61         vre       61         isseur       64         VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1       64         VF33 VF 155PF1       73         MX       74         COCF       79         COCF       79         Configurations supplémentaires pour       90         Configurations supplémentaires pour		1.1		4
<ul> <li>1.1.2 Avertises manuel.</li> <li>1.1.3 Sécurité spécifique au produit</li> <li>1.2 Informations générales</li> <li>1.2.1 Procédures de réinitialisation</li> <li>1.2.2 Désignations et abréviations</li> <li>2 Vue d'ensemble du système</li> <li>2.1 Commande CO MX.</li> <li>2.2 Aperçu de l'alimentation électrique</li> <li>2.3 Circuit de sécurité</li> <li>3 Procédure de diagnostic du système global.</li> <li>3.1 Procédure de résolution des problèmes pour l'élimination des défauts du CO MX Rel. 07</li> <li>4 * Interface utilisateur avec SMLCD.</li> <li>4.3 * Arborescence des menus SMLCD</li> <li>4.3 * Arborescence des menus SMLCD</li> <li>5.2 Convertisseur</li> <li>5.2.1 VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1</li> <li>5.2.2 VF33 VF 155PF1.</li> <li>6 * Manoeuvre MX</li> <li>6.1 PCBA CANIC(K)</li> <li>6.2 PCBA GCIOCF</li> <li>6.3 BCM</li> <li>6.3.1 PCBA BCM 2001.Q</li> <li>6.3.2 PCBA BCM 2002.Q</li> <li>6.3.3 PCBA BCRM 2002.Q</li> <li>6.4 PCBA CANIC(K) 1.Q</li> <li>6.5 PCBA CANIC(K) 1.Q</li> <li>6.5 PCBA CANIC(K) 1.Q</li> <li>6.5 PCBA CANIC(K) 1.Q</li> <li>6.5 PCBA CANIC(K) 1.Q</li> </ul>	présent manuel       5         Sécurité spécifique au produit       6         tions générales       8         Procédures de réinitialisation       8         Désignations et abréviations       10         ible du système       15         inde CO MX       15         de l'alimentation électrique       17         de sécurité       19         e diagnostic du système global       20         ure de résolution des problèmes pour       21         teurs et indicateurs MX-UI       21         rincipal SMLCD       23         escence des menus SMLCD       29         de défauts en fonction des symptômes       61         vre       61         isseur       64         VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1       64         VF33 VF 155PF1       73         MX       74         COCF       79         COCF       79         COCF       79         Configurations supplémentaires pour       90         Configurations supplémentaires pour       90         Configurations supplémentaires pour       90         Configurations supplémentaires pour       90         Configurations supplément			1.1.1 Consignes de securité utilisés dans le	4
<ul> <li>1.1.3 Sécurité spécifique au produit</li> <li>1.2 Informations générales</li> <li>1.2.1 Procédures de réinitialisation</li> <li>1.2.2 Désignations et abréviations</li> <li>2 Vue d'ensemble du système</li> <li>2.1 Commande CO MX</li> <li>2.2 Aperçu de l'alimentation électrique</li> <li>2.3 Circuit de sécurité</li> <li>3 Procédure de diagnostic du système global</li> <li>3.1 Procédure de résolution des problèmes pour l'élimination des défauts du CO MX Rel. 07</li> <li>4 * Interface utilisateur avec SMLCD</li> <li>4.1 Interrupteurs et indicateurs MX-UI</li> <li>4.2 Menu principal SMLCD</li> <li>5 Elimination des défauts en fonction des symptômes</li> <li>5.1 Manœuvre</li> <li>5.2 Convertisseur</li> <li>5.2.2 VF33 VF 155PF1.</li> <li>6 * Manoeuvre MX</li> <li>6.1 PCBA CANIC(K)</li> <li>6.2 PCBA GCIOCF</li> <li>6.3 BCM</li> <li>6.3.1 PCBA BCM 2001.Q</li> <li>6.3.2 PCBA BCM 2002.Q</li> <li>6.3.3 PCBA BCRM 2002.Q</li> <li>6.4 PCBA CANIC(K) 1.Q</li> <li>6.5 PCBA CANIC(K) 1.Q</li> </ul>	Securité spécifique au produit       6         tions générales       8         Procédures de réinitialisation       8         Désignations et abréviations       10         able du système       15         inde CO MX       15         de l'alimentation électrique       17         de sécurité       19         e diagnostic du système global       20         ure de résolution des problèmes pour       21         teurs et indicateurs MX-UI       21         rincipal SMLCD       23         escence des menus SMLCD       29         des défauts en fonction des symptômes       61         vre       61         vres       61         vres       64         VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1       64         VF23 VF 155PF1       73         MX       74         CANIC(K)       74         SCIOCF       79         PCBA BCM 2001.Q       81         PCBA BCM 2002.Q       83         PCBA BCM 2002.Q       84         CANIC(K) 1.Q       87         CANIC(K) 1.Q       90         Configurations supplémentaires pour       91         Vinterface E/S B			nrécont manual	Б
<ul> <li>1.2 Informations générales .</li> <li>1.2.1 Procédures de réinitialisation .</li> <li>1.2.2 Désignations et abréviations .</li> <li>2.4 Commande CO MX .</li> <li>2.2 Aperçu de l'alimentation électrique .</li> <li>2.3 Circuit de sécurité .</li> <li>3 Procédure de diagnostic du système global .</li> <li>3.1 Procédure de résolution des problèmes pour l'élimination des défauts du CO MX Rel. 07 .</li> <li>4 * Interface utilisateur avec SMLCD .</li> <li>4.3 * Arborescence des menus SMLCD .</li> <li>4.3 * Arborescence des menus SMLCD .</li> <li>5.2 Convertisseur .</li> <li>5.2.1 VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1 5.2.2 VF33 VF 155PF1 .</li> <li>6 * Manoeuvre MX .</li> <li>6.1 PCBA CANIC(K) .</li> <li>6.2 PCBA GCIOCF .</li> <li>6.3 BCM .</li> <li>6.3.1 PCBA BCM 2001.Q .</li> <li>6.3.2 PCBA BCM 2002.Q .</li> <li>6.3.3 PCBA BCRM 2002.Q .</li> <li>6.3.4 PCBA CANIC(K) 1.Q .</li> <li>6.5 PCBA CANIC(K) 202.Q .</li> <li>6.5 PCBA CANIC(K) 1.Q .</li> <li>6.5 PCBA CANIC(K) 202.Q .</li> <li>6.5 PCBA CANIC(K) 1.Q .</li> </ul>	Became specingue au produit       8         Procédures de réinitialisation       8         Désignations et abréviations       10         ble du système       15         inde CO MX       15         de l'alimentation électrique       17         e sécurité       19         e diagnostic du système global       20         ure de résolution des problèmes pour       21         tinncipal SMLCD       21         teurs et indicateurs MX-UI       21         rincipal SMLCD       23         escence des menus SMLCD       29         des défauts en fonction des symptômes       61         vre.       61         isseur       VF 2/2/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1         VF33 VF 155PF1       73         MX       74         ANIC(K)       74         SCIOCF       79         PCBA BCM 2001.Q       81         PCBA BCM 2002.Q       83         PCBA BCM 2002.Q       84         ANIC(K) 1.Q       87         ANIC(K) 1.Q       87         ANIC(K) 1.Q       87         Configurations supplémentaires pour       90         Configurations supplémentaires pour       90 <td></td> <td></td> <td>1.1.2 Sécurité spécifique au produit</td> <td>6</td>			1.1.2 Sécurité spécifique au produit	6
<ul> <li>1.2 Informations generates</li></ul>	Procédures de réinitialisation       8         Procédures de réinitialisation       8         Désignations et abréviations       10         nble du système       15         inde CO MX       15         de l'alimentation électrique       17         le sécurité       19         e diagnostic du système global       20         ure de résolution des problèmes pour       20         titon des défauts du CO MX Rel. 07       20         titilisateur avec SMLCD       21         teurs et indicateurs MX-UI       21         rincipal SMLCD       23         secence des menus SMLCD       29         des défauts en fonction des symptômes       61         Vre       61         visseur       64         VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1       64         VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1       64         VF33 VF 155PF1.       73         MX       74         ANIC(K)       74         PCBA BCM 2001.Q       81         PCBA BCM 2002.Q       83         PCBA BCRM 2002.Q       84         ANIC(K) 1.Q.       87         ANIC(K) 1.Q.       87         ANIC(K) 1.Q.       90 </td <td></td> <td>1 2</td> <td>Informationa généralea</td> <td>0</td>		1 2	Informationa généralea	0
<ul> <li>1.2.1 Procedures de l'enimalisation</li> <li>2 Vue d'ensemble du système</li> <li>2.1 Commande CO MX</li> <li>2.2 Aperçu de l'alimentation électrique</li> <li>2.3 Circuit de sécurité</li> <li>3 Procédure de diagnostic du système global</li> <li>3.1 Procédure de résolution des problèmes pour l'élimination des défauts du CO MX Rel. 07</li> <li>4 * Interface utilisateur avec SMLCD</li> <li>4.1 Interrupteurs et indicateurs MX-UI</li> <li>4.2 Menu principal SMLCD</li> <li>4.3 * Arborescence des menus SMLCD</li> <li>5 Elimination des défauts en fonction des symptômes</li> <li>5.1 Manœuvre</li> <li>5.2 Convertisseur</li> <li>5.2.1 VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1</li> <li>5.2.2 VF33 VF 155PF1</li> <li>6 * Manœuvre MX</li> <li>6.1 PCBA CANIC(K)</li> <li>6.2 PCBA GCIOCF</li> <li>6.3 BCM</li> <li>6.3.1 PCBA BCM 2001.Q</li> <li>6.3.2 PCBA BCM 2002.Q</li> <li>6.3.3 PCBA BCM 2002.Q</li> <li>6.4 PCBA CANIC(K) 1.Q</li> <li>6.5 PCBA CANIGI 1.Q</li> <li>6.5 PCBA CANIGI 1.Q</li> <li>6.5 PCBA CANIC(K) 1.Q</li> <li>6.5 PCBA CANIC(K) 202.Q</li> </ul>	Désignations et abréviations       10         bible du système       15         inde CO MX.       15         de l'alimentation électrique       17         le sécurité       19         e diagnostic du système global.       20         ure de résolution des problèmes pour       10         tition des défauts du CO MX Rel. 07       20         titilisateur avec SMLCD.       21         teurs et indicateurs MX-UI       21         rincipal SMLCD       23         escence des menus SMLCD       29         des défauts en fonction des symptômes       61         VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1       64         VF33 VF 155PF1.       73         MX       74         COCF       79         COCF       81         PCBA BCM 2002.Q       83         PCBA BCM 2002.Q       84         CANIC(K) 1.Q       90         Configurations supplémentaires pour       91         Vinterface E/S BIO       9		1.2	1.2.1 Procóduros do róinitialisation	00
<ul> <li>2 Vue d'ensemble du système</li></ul>	ble du système       15         node CO MX.       15         de l'alimentation électrique       17         de sécurité       19         e diagnostic du système global       20         ure de résolution des problèmes pour       20         tition des défauts du CO MX Rel. 07       20         titilisateur avec SMLCD       21         teurs et indicateurs MX-UI       21         trincipal SMLCD       23         secence des menus SMLCD       29         des défauts en fonction des symptômes       61         vre       61         isseur       64         VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1       64         VF33 VF 155PF1       73         MX       74         CANIC(K)       74         SCIOCF       79         DEBA BCM 2001.Q       81         PCBA BCM 2002.Q       83         PCBA BCM 2002.Q       84         CANIC(K) 1.Q       87         CANIC(K) 1.Q       90         Configurations supplémentaires pour       98         Configurations supplémentaires pour       98         Configurations supplémentaires pour       98         Onfigurations supplémentaires pour			1.2.1 Procedures de terminalisation	0
<ul> <li>2. Vue d'ensemble du systeme</li></ul>	Inde CO MX.       15         de l'alimentation électrique       17         de sécurité       19         e diagnostic du système global.       20         ure de résolution des problèmes pour       11         teurs et résolution des problèmes pour       12         tilisateur avec SMLCD.       21         teurs et indicateurs MX-UI       21         rincipal SMLCD       23         escence des menus SMLCD       29         de défauts en fonction des symptômes       61         vre.       61         isseur       64         VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1       64         VF33 VF 155PF1.       73         MX       74         COCF       79         PCBA BCM 2001.Q       81         PCBA BCM 2002.Q       83         PCBA BCM 2002.Q       84         CANIC(K) 1.Q       87         CANGIO 1.Q       90         Configurations supplémentaires pour       98	2	Vuo	d'encomble du evetôme	E
<ul> <li>2.1 Commande Co MX</li></ul>	Inde Col MX	2	2 1		5
<ul> <li>2.2 Aperçu de raimentation electrique</li></ul>	We raining intentiation electrique       17         de sécurité       19         de sécurité       19         de diagnostic du système global       20         ure de résolution des problèmes pour       20         titin des défauts du CO MX Rel. 07       20         titilisateur avec SMLCD       21         teurs et indicateurs MX-UI       21         rincipal SMLCD       23         escence des menus SMLCD       29         des défauts en fonction des symptômes       61         vre.       61         visseur       64         VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1       64         VF33 VF 155PF1.       73         MX       74         ANIC(K)       74         SCIOCF       79         PCBA BCM 2001.Q       81         PCBA BCM 2002.Q       83         PCBA BCR 2002.Q       84         ANIC(K) 1.Q.       87         Configurations supplémentaires pour       90         Configurations supplémentaires pour       91         BloGIO       98         Configurations supplémentaires pour       91		2.1		7
<ul> <li>2.3 Circlif de securite</li> <li>3 Procédure de diagnostic du système global</li></ul>	Performance       19         e diagnostic du système global.       20         ure de résolution des problèmes pour       20         tation des défauts du CO MX Rel. 07       20         tilisateur avec SMLCD.       21         teurs et indicateurs MX-UI       21         trincipal SMLCD       23         escence des menus SMLCD       29         des défauts en fonction des symptômes       61         vre.       61         vre.       64         VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1       64         VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1       64         VF33 VF 155PF1.       73         MX       74         COCF       79         PCBA BCM 2001.Q       81         PCBA BCM 2002.Q       83         PCBA BCM 2002.Q       84         CANIC(K) 1.Q       87         CANIC(K) 1.Q       87         CANIC(K) 1.Q       90         Configurations supplémentaires pour       98         Configurations supplémentaires pour       98         Configurations supplémentaires pour       98         Configurations supplémentaires pour       98         Configurations supplémentaires pour       98 <td></td> <td>2.2</td> <td>Aperçu de raimentation electrique</td> <td>6</td>		2.2	Aperçu de raimentation electrique	6
<ul> <li>3.1 Procedure de diagnostic du systeme global</li></ul>	20         20           ure de résolution des problèmes pour         20           ure de résolution des problèmes pour         20           tilisateur avec SMLCD	•	2.3		9
<ul> <li>S.1 Procedure de resolution des problemes pour l'élimination des défauts du CO MX Rel. 07</li></ul>	Ine de resolution des problemes pour         tetion des défauts du CO MX Rel. 07       20         tition des défauts du CO MX Rel. 07       21         teurs et indicateurs MX-UI       21         rincipal SMLCD       23         secence des menus SMLCD       29         des défauts en fonction des symptômes       61         vre       61         isseur       64         VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1       64         VF33 VF 155PF1       73         MX       74         CANIC(K)       74         SCIOCF       79         SCIOCF       79         CANIC(K) 1.Q       81         PCBA BCM 2001.Q       81         PCBA BCM 2002.Q       83         PCBA BCM 2002.Q       84         CANIC(K) 1.Q       90         Configurations supplémentaires pour       91         l'interface E/S BIO       92         SIOGIO       98         Configurations supplémentaires pour       94         Vistore F//exerce       90	3	2 1	Dresédure de résolution des problèmes pour	U
<ul> <li><b>4</b> * Interface utilisateur avec SMLCD.</li> <li>4.1 Interrupteurs et indicateurs MX-UI</li> <li>4.2 Menu principal SMLCD.</li> <li>4.3 * Arborescence des menus SMLCD.</li> <li><b>5</b> Elimination des défauts en fonction des symptômes</li> <li>5.1 Manœuvre</li> <li>5.2 Convertisseur</li> <li>5.2.1 VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1</li> <li>5.2.2 VF33 VF 155PF1.</li> <li><b>6</b> * Manœuvre MX</li> <li>6.1 PCBA CANIC(K)</li> <li>6.2 PCBA GCIOCF</li> <li>6.3.1 PCBA BCM 2001.Q</li> <li>6.3.2 PCBA BCM 2002.Q</li> <li>6.3.3 PCBA BCM 2002.Q</li> <li>6.3.3 PCBA BCRM 2002.Q</li> <li>6.4 PCBA CANIC(K) 1.Q</li> <li>6.5 PCBA CANIC(K) 1.Q</li> <li>6.5 PCBA CANIC(K) 1.Q</li> <li>6.5.1 Configurations supplémentaires pour l'interface E/S BIO</li> </ul>	Attion des defauts du CO MX Rel. 07       20         tilisateur avec SMLCD.       21         teurs et indicateurs MX-UI       21         rincipal SMLCD.       23         bescence des menus SMLCD.       29         des défauts en fonction des symptômes.       61         vre.       61         vres.       64         VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1       64         VF33 VF 155PF1.       73         MX       74         CANIC(K)       74         SCIOCF       79         PCBA BCM 2001.Q       81         PCBA BCM 2002.Q       83         PCBA BCM 2002.Q       84         CANIC(K) 1.Q.       87         CANGIO 1.Q.       90         Configurations supplémentaires pour       98         Configurations supplémentaires pour       94		3.1	Procedure de resolution des problemes pour	~
<ul> <li>4 Interrace utilisateur avec SMLCD.</li> <li>4.1 Interrupteurs et indicateurs MX-UI</li> <li>4.2 Menu principal SMLCD.</li> <li>4.3 * Arborescence des menus SMLCD.</li> <li>5 Elimination des défauts en fonction des symptômes</li> <li>5.1 Manœuvre.</li> <li>5.2 Convertisseur</li> <li>5.2.1 VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1</li> <li>5.2.2 VF33 VF 155PF1.</li> <li>6 * Manœuvre MX</li> <li>6.1 PCBA CANIC(K)</li> <li>6.2 PCBA GCIOCF</li> <li>6.3 BCM</li> <li>6.3.1 PCBA BCM 2001.Q</li> <li>6.3.2 PCBA BCM 2002.Q</li> <li>6.3.3 PCBA BCM 2002.Q</li> <li>6.3.3 PCBA BCM 2002.Q</li> <li>6.4 PCBA CANIC(K) 1.Q</li> <li>6.5 PCBA CANIC(K) 1.Q</li> <li>6.5.1 Configurations supplémentaires pour l'interface E/S BIO</li> </ul>	Inisateur avec SMLCD       21         teurs et indicateurs MX-UI       21         teurs et indicateurs MX-UI       21         incipal SMLCD       23         escence des menus SMLCD       29         des défauts en fonction des symptômes       61         vre.       61         visseur       64         VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1       64         VF33 VF 155PF1       73         MX       74         CANIC(K)       74         GCIOCF       79         PCBA BCM 2001.Q       81         PCBA BCM 2002.Q       83         PCBA BCM 2002.Q       84         CANIC(K) 1.Q.       87         Configurations supplémentaires pour       90         Configurations supplémentaires pour       91         Vinterface E/S BIO       92         SIOGIO       98         Configurations supplémentaires pour       90		* 1		0
<ul> <li>4.1 Interrupteurs et indicateurs MX-OI</li> <li>4.2 Menu principal SMLCD</li> <li>4.3 * Arborescence des menus SMLCD</li> <li>5 Elimination des défauts en fonction des symptômes</li> <li>5.1 Manœuvre</li> <li>5.2 Convertisseur</li> <li>5.2.1 VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1</li> <li>5.2.2 VF33 VF 155PF1</li> <li>6 * Manoeuvre MX</li> <li>6.1 PCBA CANIC(K)</li> <li>6.2 PCBA GCIOCF</li> <li>6.3 BCM</li> <li>6.3.1 PCBA BCM 2001.Q</li> <li>6.3.2 PCBA BCM 2002.Q</li> <li>6.3.3 PCBA BCM 2002.Q</li> <li>6.3.3 PCBA BCM 2002.Q</li> <li>6.4 PCBA CANIC(K) 1.Q</li> <li>6.5 PCBA CANGIO 1.Q</li> <li>6.5.1 Configurations supplémentaires pour l'interface E/S BIO</li> </ul>	teurs et indicateurs MX-UI       21         rincipal SMLCD       23         escence des menus SMLCD       29         des défauts en fonction des symptômes       61         vre       61         visseur       64         VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1       64         VF33 VF 155PF1       73         MX       74         CANIC(K)       74         GCIOCF       79         PCBA BCM 2001.Q       81         PCBA BCM 2002.Q       83         PCBA BCM 2002.Q       84         CANIC(K) 1.Q       87         CANIGO 1.Q       90         Configurations supplémentaires pour       92         Vinterface E/S BIO       92         SIOGIO       98         Configurations supplémentaires pour       90	4	inte	erface utilisateur avec SMLCD	1
<ul> <li>4.2 Menu principal SMLCD.</li> <li>4.3 * Arborescence des menus SMLCD.</li> <li>5 Elimination des défauts en fonction des symptômes.</li> <li>5.1 Manœuvre.</li> <li>5.2 Convertisseur.</li> <li>5.2.1 VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1</li> <li>5.2.2 VF33 VF 155PF1.</li> <li>6 * Manoeuvre MX.</li> <li>6.1 PCBA CANIC(K).</li> <li>6.2 PCBA GCIOCF.</li> <li>6.3 BCM.</li> <li>6.3.1 PCBA BCM 2001.Q.</li> <li>6.3.2 PCBA BCM 2002.Q.</li> <li>6.3.3 PCBA BCM 2002.Q.</li> <li>6.4 PCBA CANIC(K) 1.Q.</li> <li>6.5 PCBA CANIG( 1.Q.</li> <li>6.5 PCBA CANIG 1.Q.</li> <li>6.5.1 Configurations supplémentaires pour l'interface E/S BIO</li> </ul>	Incipal SMLCD       23         escence des menus SMLCD       29         des défauts en fonction des symptômes       61         vre.       61         tisseur       64         VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1       64         VF23 VF 155PF1.       73         MX       74         CANIC(K)       74         GCIOCF       79         MX       81         PCBA BCM 2001.Q       81         PCBA BCM 2002.Q       83         PCBA BCM 2002.Q       84         CANIC(K) 1.Q       87         CANIGO 1.Q       90         Configurations supplémentaires pour       92         Vinterface E/S BIO       92         SIOGIO       98         Configurations supplémentaires pour       90		4.1		1
<ul> <li>4.3 ^ Arborescence des menus SMLCD</li></ul>	29         des défauts en fonction des symptômes       61         vre.       61         visseur       64         VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1       64         VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1       64         VF33 VF 155PF1.       73         MX       74         CANIC(K)       74         GCIOCF       79         PCBA BCM 2001.Q       81         PCBA BCM 2002.Q       83         PCBA BCM 2002.Q       84         CANIC(K) 1.Q       90         Configurations supplémentaires pour       92         I'interface E/S BIO       92         SIOGIO       98         Configurations supplémentaires pour       90		4.2	Menu principal SMLCD	3
5       Elimination des defauts en fonction des symptomes .         5.1       Manœuvre	des defauts en fonction des symptomes       61         vre.       61         isseur       64         VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1       64         VF33 VF 155PF1.       73         MX       74         CANIC(K)       74         SCIOCF       79         PCBA BCM 2001.Q       81         PCBA BCM 2002.Q       83         PCBA BCM 2002.Q       84         CANIC(K) 1.Q       87         Configurations supplémentaires pour       90         Configurations supplémentaires pour       91         Vincter E/S BIO       92         SIOGIO       98         Configurations supplémentaires pour       90	_	4.3	Arborescence des menus SMLCD	9
5.1       Manœuvre         5.2       Convertisseur         5.2.1       VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1         5.2.2       VF33 VF 155PF1         6       * Manœuvre MX         6.1       PCBA CANIC(K)         6.2       PCBA GCIOCF         6.3       BCM         6.3.1       PCBA BCM 2001.Q         6.3.2       PCBA BCM 2002.Q         6.3.3       PCBA BCRM 2002.Q         6.3.4       PCBA CANIC(K) 1.Q         6.5       PCBA CANGIO 1.Q         6.5.1       Configurations supplémentaires pour         l'interface E/S BIO       I'interface E/S BIO	vre.       61         tisseur.       64         VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1       64         VF33 VF 155PF1.       73         MX       74         CANIC(K)       74         SCIOCF       79         PCBA BCM 2001.Q       81         PCBA BCM 2002.Q       83         PCBA BCR 2002.Q       83         PCBA BCRM 2002.Q       84         CANIC(K) 1.Q.       87         Configurations supplémentaires pour       90         Configurations supplémentaires pour       92         SIOGIO.       98         Configurations supplémentaires pour       91	5	Elim	ination des defauts en fonction des symptomes . 6	1
5.2       Convertisseur         5.2.1       VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1         5.2.2       VF33 VF 155PF1         6       * Manoeuvre MX         6.1       PCBA CANIC(K)         6.2       PCBA GCIOCF         6.3       BCM         6.3.1       PCBA BCM 2001.Q         6.3.2       PCBA BCM 2002.Q         6.3.3       PCBA BCRM 2002.Q         6.4       PCBA CANIC(K) 1.Q         6.5       PCBA CANGIO 1.Q         6.5.1       Configurations supplémentaires pour         l'interface E/S BIO       I'interface E/S BIO	Itsseur       64         VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1       64         VF33 VF 155PF1.       73         MX       74         CANIC(K)       74         SCIOCF       79		5.1	Manœuvre	1
5.2.1       VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1         5.2.2       VF33 VF 155PF1.         6       * Manoeuvre MX         6.1       PCBA CANIC(K)         6.2       PCBA GCIOCF         6.3       BCM         6.3.1       PCBA BCM 2001.Q         6.3.2       PCBA BCM 2002.Q         6.3.3       PCBA BCRM 2002.Q         6.4       PCBA CANIC(K) 1.Q         6.5       PCBA CANGIO 1.Q         6.5.1       Configurations supplémentaires pour         l'interface E/S BIO       I'interface E/S BIO	VF22/3/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1       64         VF33 VF 155PF1		5.2	Convertisseur	4
5.2.2       VF33 VF 155PF1.         6       * Manoeuvre MX         6.1       PCBA CANIC(K)         6.2       PCBA GCIOCF         6.3       BCM         6.3.1       PCBA BCM 2001.Q         6.3.2       PCBA BCM 2002.Q         6.3.3       PCBA BCRM 2002.Q         6.3.4       PCBA CANIC(K) 1.Q         6.5       PCBA CANGIO 1.Q         6.5.1       Configurations supplémentaires pour         l'interface E/S BIO	VF33 VF 155PF1.       73         MX			5.2.1 VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF7/PF1 6	4
6         * Manoeuvre MX           6.1         PCBA CANIC(K)           6.2         PCBA GCIOCF           6.3         BCM           6.3.1         PCBA BCM 2001.Q           6.3.2         PCBA BCM 2002.Q           6.3.3         PCBA BCRM 2002.Q           6.4         PCBA CANIC(K) 1.Q           6.5         PCBA CANGIO 1.Q           6.5.1         Configurations supplémentaires pour           l'interface E/S BIO	MX         74           CANIC(K)         74           SCIOCF         79           PCBA BCM 2001.Q         81           PCBA BCM 2002.Q         83           PCBA BCRM 2002.Q         83           PCBA BCRM 2002.Q         84           CANIC(K) 1.Q         90           Configurations supplémentaires pour         91           l'interface E/S BIO         92           SIOGIO         98           Configurations supplémentaires pour         90			5.2.2 VF33 VF 155PF1	3
6.1       PCBA CANIC(K)         6.2       PCBA GCIOCF         6.3       BCM         6.3.1       PCBA BCM 2001.Q         6.3.2       PCBA BCM 2002.Q         6.3.3       PCBA BCRM 2002.Q         6.4       PCBA CANIC(K) 1.Q         6.5       PCBA CANGIO 1.Q         6.5.1       Configurations supplémentaires pour l'interface E/S BIO	ANIC(K)       74         SCIOCF       79         BCIOCF       81         PCBA BCM 2001.Q       81         PCBA BCM 2002.Q       83         PCBA BCRM 2002.Q       83         CANIC(K) 1.Q       84         CANIC(K) 1.Q       90         Configurations supplémentaires pour       91         l'interface E/S BIO       92         SIOGIO       98         Configurations supplémentaires pour       90	6	^ Ma		4
6.2       PCBA GCIOCF         6.3       BCM         6.3.1       PCBA BCM 2001.Q         6.3.2       PCBA BCM 2002.Q         6.3.3       PCBA BCRM 2002.Q         6.4       PCBA CANIC(K) 1.Q         6.5       PCBA CANGIO 1.Q         6.5.1       Configurations supplémentaires pour l'interface E/S BIO	GCIOCF       79         PCBA BCM 2001.Q       81         PCBA BCM 2002.Q       83         PCBA BCRM 2002.Q       84         CANIC(K) 1.Q       87         Configurations supplémentaires pour       90         Configurations supplémentaires pour       92         BIOGIO       98         Configurations supplémentaires pour       90		6.1	PCBA CANIC(K)	4
6.3       BCM	PCBA BCM 2001.Q       81         PCBA BCM 2002.Q       83         PCBA BCRM 2002.Q       84         CANIC(K) 1.Q       87         Configurations supplémentaires pour       90         Configurations supplémentaires pour       92         BIOGIO       98         Configurations supplémentaires pour       90		6.2	PCBA GCIUCF	9
6.3.1       PCBA BCM 2001.Q         6.3.2       PCBA BCM 2002.Q         6.3.3       PCBA BCRM 2002.Q         6.4       PCBA CANIC(K) 1.Q         6.5       PCBA CANGIO 1.Q         6.5.1       Configurations supplémentaires pour l'interface E/S BIO	PCBA BCM 2001.Q       81         PCBA BCM 2002.Q       83         PCBA BCRM 2002.Q       84         CANIC(K) 1.Q       87         Canigurations supplémentaires pour       90         Configurations supplémentaires pour       92         BIOGIO       98         Configurations supplémentaires pour       92         BIOGIO       98         Configurations supplémentaires pour       92		6.3	BCM	1
<ul> <li>6.3.2 PCBA BCM 2002.Q</li> <li>6.3.3 PCBA BCRM 2002.Q</li> <li>6.4 PCBA CANIC(K) 1.Q</li> <li>6.5 PCBA CANGIO 1.Q</li> <li>6.5.1 Configurations supplémentaires pour l'interface E/S BIO</li> </ul>	PCBA BCM 2002.Q       83         PCBA BCRM 2002.Q       84         CANIC(K) 1.Q       87         Configurations supplémentaires pour       90         Configurations supplémentaires pour       92         BIOGIO       98         Configurations supplémentaires pour       91			6.3.1 PCBA BCM 2001.Q	1
<ul> <li>6.3.3 PCBA BCRM 2002.Q.</li> <li>6.4 PCBA CANIC(K) 1.Q.</li> <li>6.5 PCBA CANGIO 1.Q.</li> <li>6.5.1 Configurations supplémentaires pour l'interface E/S BIO</li> </ul>	PCBA BCRM 2002.Q       84         CANIC(K) 1.Q       87         CANGIO 1.Q.       90         Configurations supplémentaires pour       91         l'interface E/S BIO       92         BIOGIO       98         Configurations supplémentaires pour       91			6.3.2 PCBA BCM 2002.Q 8	3
6.4 PCBA CANIC(K) 1.Q.     6.5 PCBA CANGIO 1.Q.     6.5.1 Configurations supplémentaires pour l'interface E/S BIO	ANIC(K) 1.Q.       87         CANGIO 1.Q.       90         Configurations supplémentaires pour       91         l'interface E/S BIO       92         SIOGIO.       98         Configurations supplémentaires pour       91		~ .	6.3.3 PCBA BCRM 2002.Q	4
6.5 PCBA CANGIO 1.Q 6.5.1 Configurations supplémentaires pour l'interface E/S BIO	Configurations supplémentaires pour       90         l'interface E/S BIO       92         SIOGIO       98         Configurations supplémentaires pour       91         Vister for E/O BIO       100		6.4	PCBA CANIC(K) 1.Q	1
6.5.1 Configurations supplémentaires pour l'interface E/S BIO	Configurations supplémentaires pour         l'interface E/S BIO       92         SIOGIO       98         Configurations supplémentaires pour       92		6.5	PCBA CANGIO 1.Q	0
l'interface E/S BIO	l'intertace E/S BIO       92         BIOGIO       98         Configurations supplémentaires pour       98			6.5.1 Configurations supplémentaires pour	
	BIOGIO. 98 Configurations supplémentaires pour			l'interface E/S BIO 9	2
6.6 PCBA BIOGIO	Configurations supplémentaires pour		6.6	PCBA BIOGIO	8
6.6.1 Configurations supplémentaires pour	1000 to 1000 to 1000			6.6.1 Configurations supplémentaires pour	
l'interface E/S BIO	TINTERTACE E/S BIO 100			l'interface E/S BIO 10	0

	6.7	* PCBA PEBO Ouverture du frein par impulsion	
		électrique	104
		6.7.1 Mise en service	104
		6.7.2 * Vue d'ensemble	107
	6.8	Téléchargement de mise à jour de logiciel et	
		extension de carte à puce	109
		6.8.1 Carte MMC/SD	109
	60	6.8.2 CADI GC	111
	0.9	Forcer une extension de carte à puce	112
	6 11		113
	6 12	* Táláchargement de service unique	117
	0.12	6 12 1 * Téléchargement de service unique avec	117
		CADI GC	117
		6 12 2 Conseils relatifs au téléchargement de	117
		service unique	120
7	Conv	vertisseur.	121
	7.1	VARIOdvn VF11 88BR / VF77/88/155PF1	121
		7.1.1 Tension d'alimentation	121
		7.1.2 PCBA VARIOcon	123
		7.1.3 Diagnostics supplémentaires	131
	7.2	VARIOdyn VF55 88PF1 AC	136
		7.2.1 Diagnostics supplémentaires	136
		7.2.2 Contrôle de la résistance de chargement	
		WGR	140
		7.2.3 Téléchargement du logiciel VARIOsys	143
_	7.3	Diagnostic via le journal d'erreurs SMLCD (Error Log)	146
8	* Ent	raînement de porte de cabine Varidor 35	153
	8.1	Tension d'alimentation.	153
	8.2		154
	8.3		104
		8.3.2 Elimination des défauts solon les arrours	107
		SMI CD VD35	169
٩	SAL		170
5	91	Diagnostics	170
	92	Mise en service	174
	9.3	Reset	177
10	* Tab	pleaux de commande	178
	10.1	Vue d'ensemble	178
	10.2	* Tableau de commande en cabine	185
	10.3	Apprentissage	186
		10.3.1 E/S cabine	186
,			0.05
<u> </u>		K 40700050_FR	<u>_</u> 05

	10.3.2	E/S ascenseur	188
11	STMM - Surv	eillance des moyens de traction et	
	suspension.		190
	11.1 Descript	ion	190
	11.1.1	Abréviations	190
	11.1.2	Paramètre	191
	11.1.3	Diagnostics	192
	11.1.4	Interprétation d'un avertissement	193
	11.1.5	Traitement des erreurs	193
	11.1.6	Réglages	194
	11.2 Apprent	issage	197
	11.2.1	E/S cabine	197
	11.2.2	E/S ascenseur	199
12	* BESC Com	pteur de freinage en arrêt d'urgence	201
	12.1 Descript	ion	201
	12.1.1	Parametre	201
	12.1.2	Numero de série de la bobine de frein	202
	12.1.3	Diagnostics	203
	12.1.4	Interpretation d'un avertissement	204
	12.1.5		204
	12.1.6	Réglages	205
	12.2 <sup>°</sup> Tablea		207
	12.3 Apprent		208
	12.3.1		208
40	12.3.2		210
13	LIVIS - Systen	ne de mesure de charge	212
14	14 1 Droke T	····	215
			210
	14.2 KINE 10	51	217
	14.3 Test ET	DL	219
			221
	14.4.1		221
	14.4.2	3A WUL 33 / 3A WUL 33E	224

# 1 Conseils de sécurité et informations d'ordre général

# 1.1 Consignes de sécurité

## 1.1.1 Consignes de sécurité

- Exclusivement pour des professionnels compétents.
- La version actuelle du manuel de sécurité et toute exigence de sécurité locale doivent être consultés et respectés avant de démarrer les travaux.
- · Porter des équipements de protection individuelle appropriés.



## 1.1.2 Avertissements de sécurité utilisés dans le présent manuel

Les types d'avertissements de sécurité ci-après sont utilisés dans le présent manuel.

DANGER

Les avertissements de sécurité précédés du mot « Danger » indiquent une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, **provoquera** des blessures graves ou mortelles.

Λ

Λ

### AVERTISSEMENT

Les avertissements de sécurité précédés du mot « Avertissement » indiquent une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, **peut provoquer** des blessures graves ou mortelles.

ATTENTION

Les avertissements de sécurité précédés du mot « Attention », associés au symbole d'alerte de sécurité, indiquent une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, **peut provoquer** des blessures légères ou modérées.

## AVIS

Les avertissements de sécurité précédés du mot « Avis » indiquent des pratiques qui peuvent provoquer des dommages matériels mais pas de blessures.

K 40700050\_FR\_05

Copyright © 2015 INVENTIO AG

## 1.1.3 Sécurité spécifique au produit

## DANGER

# Tension dangereuse (pendant les travaux de maintenance ou de diagnostic)

Tout contact avec des pièces sous tension aura pour conséquence un choc électrique, susceptible de provoquer des blessures graves ou mortelles.

Prendre les précautions suivantes durant les travaux :

- Ne pas toucher les pièces sous tension.
- Désactiver l'interrupteur principal et mettre en œuvre la procédure de « Verrouillage / apposition d'étiquettes ».
- Utiliser un voltmètre pour s'assurer de l'absence de toute tension au niveau du JH côté sortie (2, 4, 6) et de la dissipation de tous les circuits capacitifs \* avant :
  - de retirer des couvercles de protection
  - De commencer à travailler sur des composants électriques participant à une tension > 50 V ou des courants élevés.
- Lorsque les travaux de maintenance sont terminés, vérifier que tous les couvercles de protection sont remis en place avant de rétablir l'alimentation et l'interrupteur principal.

\* Attendre 10 minutes après la désactivation de façon à permettre la dissipation capacitive dans le système.

### AVERTISSEMENT

### Dérivation es dispositifs de sécurité

Toutes dérivation de dispositifs pertinents en termes de sécurité est susceptible d'avoir pour conséquence des blessures graves ou mortelles.

- Veuillez toujours mettre en œuvre des mesures de sécurité appropriées, si une dérivation préméditée est nécessaire dans le cadre de travaux spécifiques sur l'installation.
- Veiller à ce que l'installation reste en mode normal lorsque la dérivation est désactivée.
- Ne pas procéder à une dérivation des dispositifs de sécurité si celle-ci est prohibée par les règlements locaux.
- Il est interdit de ponter le circuit de sécurité sans en avoir reçu l'instruction explicite.

#### **AVERTISSEMENT**

#### Personnel non formé

⚠

Le personnel non formé est susceptible de ne pas connaître les séquences des procédures de diagnostic, et se trouve de ce fait exposé à un risque de blessure grave ou mortelle.

- Seul le personnel familiarisé avec le produit et disposant des qualifications adéquates, acquises lors d'une formation, est autorisé à exécuter des procédures de diagnostic.
- Ces procédures doivent être exécutées dans le bon ordre. Ne pas passer à l'étape suivante avant que l'étape en cours ne soit complètement achevée.

### AVIS

#### Composant sensible aux décharges électrostatiques (ESD)

Les composants sensibles aux décharges électrostatiques sont totalement détruits en cas d'exposition à des décharges électrostatiques.

Adhérer strictement aux procédures/pratiques de sécurité ESD en cas de manipulation de composants électrostatiques.

### AVIS

#### Brancher/débrancher les connecteurs des dispositifs sous tension

Toute connexion à chaud - sauf autorisée de façon explicite - est susceptible de provoquer la destruction des dispositifs.

Désactiver les dispositifs concernés avant de brancher ou de débrancher les connecteurs

# 1.2 Informations générales

# 1.2.1 Procédures de réinitialisation

## Réinitialiser l'ACVF

- Désactiver JH.
- · Patienter 3 secondes.
- Activer JH.

## Réinitialiser le CO MX

- Appuyer sur le bouton Réinitialiser du PCBA GCIOCF à une reprise.
- Attendre que la manœuvre de l'ascenseur ait démarré.

## Effectuer une double réinitialisation du CO MX

- Appuyer sur le bouton Réinitialiser du PCBA GCIOCF à une reprise.
- Attendre jusqu'à ce que le LED s'éteigne et un bip soit émis par la manœuvre, puis appuyer à nouveau sur le bouton de réinitialisation.
- · Le SMLCD affiche « Double réinitialisation NVRAM effacé ».
- Attendre que la manœuvre de l'ascenseur ait redémarré et qu'elle soit réinitialisée.

## Remise à zéro de la manœuvre de course

Avec le tableau de la manœuvre de rappel :



Tableau de manœuvre de rappel [40558; 23.08.2011]

- Positionner le JRH sur « RECALL ».
- Appuyer simultanément sur les boutons DRH-D et DRH-U. Avec boîtier d'inspection :
- Régler le commutateur JREC sur « INSPECTION ».
- Appuyer simultanément sur les boutons DREC-D et DREC-U.

### Remise à zéro de la commande du moteur

- 1<sup>ère</sup> méthode :
  - Appuyer et maintenir le bouton de réinitialisation du PCBA ACVF
     VARIOcon jusqu'à ce que les trois LED « PARAMETRE », « OK » et « ERREUR » s'allument.
  - Relâcher le bouton de réinitialisation et s'assurer que le LED vert « OK » reste allumé.
- 2<sup>e</sup> méthode :
  - Désactiver JH.
  - Patienter 30 secondes.
  - Activer JH.

#### Réinitialiser le Varidor 35

- Appuyer sur le JHCT/JHT, au-dessus de l'entraînement de porte (mise hors tension).
- Attendre jusqu'à ce que les pinces soient ouvertes (~ 15 s).
- Activer le JHCT/JHT.

### Arrêt d'urgence

S'il devait être nécessaire de réaliser un « arrêt d'urgence », il conviendrait d'ouvrir le circuit de sécurité en utilisant le JHM, JHC ou tout autre contact du circuit de sécurité. Ne pas utiliser le JH pour arrêter l'ascenseur.

## 1.2.2 Désignations et abréviations

Abréviation	Explication
ACS	Interrupteur de boîtier liftier (dans le tableau de commande en cabine)
ACVF	Entraînement par courant alternatif à fréquence variable
AES	Système d'évacuation automatique
ARD	Relais de contrôle de phase
AS	Armoire de commande
ASIXB	Carte mère
AZRC	Indicateur de destination d'ordre cabine
BATT	Batterie (alimentation de secours)
BAT-WARN	Surveillance de la batterie
BCM	Brake Control Module (module de commande du frein)
BIOGIO	Interface E/S de bus BIO
BMB	Barre de maintenance des freins
BMS	Système de gestion du bâtiment
CAN_ERR	Erreur de bus CAN
CAN_RUN	Bus CAN actif
CANCPI	Interface de tableau de commande en cabine
CANGIO	PCBA E/S global de CAN
CANIC	PCBA d'interface de CAN cabine
CANIC(K)	PCBA d'interface de CAN cabine (Corée)
CCS	Etat de la carte à puce de l'ascenseur
CLC1 / CLC2	Capteur de mesure de la charge
CLSD	Dispositif de partage de ligne de communication
COP	Tableau de commande en cabine
DA	Bouton-poussoir d'alarme
DE-U / DE-D	Bouton poussoir de palier haut/bas
DEM	Bouton d'évacuation manuelle
DOOR / 2DOOR	Connecteur de communication bus et alimentation CC pour entraînement de porte dans l'OKR

K 40700050\_FR\_05

Abréviation	Explication
DREC-D	Bouton-poussoir inspection cabine vers le bas
DREC-U	Bouton-poussoir inspection cabine vers le haut
DUEISK-A	Bouton-poussoir de surveillance circuit de sécurité du courant
ESE	Tableau de rappel pour manœuvre
ETM	Module de télésurveillance embarqué
ETSL	Limite de décélération terminale électronique
FC	Force de friction du câble (au niveau du limiteur de vitesse)
FML	Moteur de levage asynchrone
GCIOCF	Carte CPU
GNT	Téléalarme ou interphone (dans le tableau de commande en cabine)
GW	Ordinateur passerelle - pour Lobby Vision et autres interfaces
HCU	Unité de manœuvre de gaine
нк	Câble pendentif
HUB	Point de communication de groupe pour cabines multiples
IGBT	Transistor bipolaire à grille isolée
IUSK	Entrée circuit de sécurité tension présente (T1)
ISK	Information de circuit de sécurité
JEM	Appuyer pour activer l'évacuation manuelle
JH	Interrupteur principal d'alimentation
JHC	Bouton d'arrêt d'urgence sur le tableau de commande en cabine
JHM (1)	Bouton d'arrêt d'urgence dans le tableau de rappel / local des machines / (1) moteur
JHSG	Bouton d'arrêt d'urgence de cuvette
JLBS	Interrupteur d'éclairage de gaine
JMOF	Commutateur course de montage

Abréviation	Explication
JNFF	Interrupteur pompiers (dans le tableau de commande en cabine)
JREC	Commutateur d'inspection cabine
JRH	Commutateur de manœuvre de rappel
JUEKTS	Interrupteur pontage contact porte de gaine
KB - KB3	Retour d'information contact de frein KB - KB3
KBV	Contact limiteur de vitesse
KBVG	Contact de limiteur de vitesse de contrepoids
KF	Contact de parachute
KFG	Contact de parachute de contrepoids
KFL	Contact de lisse de sécurité manuelle
KHA	Contact d'entraînement manuel
KLSG	Contact échelle en cuvette
KNA	Contact de sécurité de sortie de secours
KNE	Contact de fin de course de gaine
KP	Contact amortisseur
KPG	Contact d'amortisseur de contrepoids
KSS/KSS1	Contact STM mou
KSSBV	Contact câble mou de limiteur de vitesse de cabine
KSSBVG	Contact câble mou de limiteur de vitesse de contrepoids
KSSSI	Contact ruban d'information de gaine mou/rompu
ктс	Contact de sécurité de porte de cabine
KTS	Contact porte palière
KV	Contacts de verrouillage de porte
LBS	Eclairage de gaine
LC	Eclairage de cabine
LCUX	PCBA d'extension d'unité d'appel d'étage
LDBCS	Commande de dérivation de porte palière
LDU	Unité de porte palière

K 40700050\_FR\_05

Abréviation	Explication
LIP	Tableau d'indication de palier (indication d'étage)
LMS	Système de mesure de la charge
LNC	Eclairage de secours en cabine
LOP	Boîte à boutons palière
LUET	Indication LED de zone de porte / pontage de porte / étage
LUEISK	LED de protection contre les surintensités du circuit de sécurité
MGB	Connecteur de bobine de frein
МН	Moteur de levage
MVE	Ventilateur moteur
MVEC	Moteur du ventilateur de la cabine
MMC	Connecteur de carte multimédia
NGL	Alimentation CC d'ascenseur
NGO	Option d'alimentation électrique
NGSK	Unité d'alimentation électrique Circuit de sécurité
OKR	Bornier de câblage de toit de cabine
OUT-ERR	Erreur sur la sortie
PAS	Prise de l'armoire de commande
PC	Prise sur le toit de la cabine
РСВА	Circuit imprimé
PEBO	Ouverture frein électrique à impulsions
PML	Moteur synchrone à aimant permanent
POWC	Alimentation CA de cabine
POWIN	Connecteur d'alimentation CA
POWT	Alimentation électrique CA pour l'entraînement de la porte
PSG	Prise Cuvette de gaine
REC	Boîtier d'inspection en cabine
RTS	Relais de porte de gaine

Abréviation	Explication	
SALSIS / AC GSI	Système d'informations de gaine linéaire absolu de sécurité	
SB	Contacteur de frein	
SH	Contacteur principal	
SI	Informations de gaine	
SIBS	Coupe-circuit d'éclairage de gaine	
SIS	Fusible de la manœuvre	
SISK	Circuit de sécurité d'information de gaine	
SIL	Interrupteur principal d'éclairage	
SKC	Circuit de sécurité cabine	
SKS	Circuit de sécurité de gaine	
SLCUX	Interface E/S supplémentaire de bus BIO	
SMLCD	Unité de maintenance à LCD	
SOA	Sirène d'alarme de gaine (sur la cabine)	
SWDLD	Téléchargement de logiciel	
TA, TAS	Transformateur	
ТАМ	Module de téléalarme	
тт	Lignes téléphoniques ou d'interphone	
UCC	Dispositifs de fond de cabine (bouton d'alarme, contact de parachute, 1 <sup>er</sup> détecteur de charge)	
UET	Pontage de porte	
VBAT	Tension du pack de batteries	
VF	Système de convertisseur d'entraînement	
WDOG	Surveillance de la communication	
XCOP	Connecteur de tableau de commande en cabine (dans le tableau de commande en cabine)	
ZRTL	Terminal LON d'appel de destination	
ZSB	Elément de synchronisation du freinage	

# 2 Vue d'ensemble du système

# 2.1 Commande CO MX



Vue d'ensemble du système de première génération [45051; 19.11.2012]

K 40700050\_FR\_05



Vue d'ensemble du système de seconde génération [45052; 01.10.2012]

## 2.2 Aperçu de l'alimentation électrique



Vue d'ensemble de l'alimentation électrique CO MX 07 du système de première génération [32302; 13.11.2012]

- 1 Alimentation CC
- 2 Alimentation CA
- 3 Connexion en l'absence d'alimentation d'éclairage indépendante dans l'immeuble
- 4 Interrupteur de transfert
- 5 Alimentation électrique de l'immeuble
- 6 Alimentation d'éclairage de l'immeuble



Vue d'ensemble de l'alimentation électrique CO MX 07 du système de seconde génération [40882; 13.11.2012]

- **1** Alimentation CC
- 2 Alimentation CA
- 3 Connexion en l'absence d'alimentation d'éclairage indépendante dans l'immeuble
- 4 Connexion réalisée lorsque l'AES est présent
- 5 Connexion non réalisée lorsque l'AES est présent
- 6 Interrupteur de transfert
- 7 Alimentation électrique de l'immeuble
- 8 Alimentation d'éclairage de l'immeuble

# 2.3 Circuit de sécurité



[40525; 01.10.2012]

# 3 Procédure de diagnostic du système global

## 3.1 Procédure de résolution des problèmes pour l'élimination des défauts du CO MX Rel. 07



# 4 \* Interface utilisateur avec SMLCD

Le SMLCD est l'interface utilisateur de la commande CO MX, servant à la mise en service, au réglage des paramètres, à l'exécution des textes et à la réalisation des diagnostics. Le SMLCD est intégré au PCBA ASIXB(K).

## 4.1 Interrupteurs et indicateurs MX-UI





K 40700050\_FR\_05

LED	Etat	Description
ccs	Clignotant	Carte à puce en cours de lecture par la commande
	Allumé	Carte à puce valide dans la fente destinée aux cartes à puce
	Éteint	Carte à puce absente ou invalide dans la fente destinée aux cartes à puce
T1-T6	Allumé	Tension de circuit de sécurité présente en ce point
	Éteint	Tension de circuit de sécurité absente en ce point
IMOF	Allumé	Course de montage active
CANL	Clignotant	Bus CAN d'ascenseur actif
CANS	Clignotant	Bus CAN de palier actif
BIO	Clignotant	Bus BIO de palier actif
LR-U	Allumé	La cabine monte
LUET	Allumé	La cabine se trouve en zone de porte
LR-D	Allumé	La cabine descend
BATT	Éteint	Batterie d'alimentation de secours OK
	Allumé	Batterie d'alimentation de secours pas OK
NGL	Allumé	Alimentation CC d'ascenseur présente
	Éteint	Alimentation CC d'ascenseur absente
LTRT	Allumé	La vitesse de la cabine est inférieure à la vitesse limite de pontage de la porte
LUEISK	Allumé	Protection du circuit de sécurité active
	Éteint	Protection du circuit de sécurité inactive

### Boutons

Bouton	Description
DUEISK-A	Bouton de réinitialisation de protection du circuit de sécurité
JMOF	Commutateur de mode Course de montage

# 4.2 Menu principal SMLCD



Affichage sur le SMLCD indiquant l'état de l'ascenseur [32329; 15.11.2012]

Pos.	Description
1	Désignation de l'ascenseur dans le groupe
2	<ul> <li>Etat du LMS :</li> <li>CAL = le LMS doit être calibré</li> <li>UNV = LMS indisponible</li> <li>DIS = LMS désactivé</li> <li>xx % = Charge de la cabine en % de la charge nominale</li> <li>CALF = calibrage de charge nulle dép. étage manquant</li> </ul>
3	Etat visite de maintenance (« * » clignotante lorsque la visite de maintenance est active, vierge lorsque la visite de maintenance est inactive)
4	Etat Maître (« M » = cet ascenseur est maître du groupe, vide si cet ascenseur n'est pas maître du groupe)

Pos.			Description						
5	Etat d'arbo	rescen	ce de nœuds :						
	Clignotant	« % »	Téléchargement de logiciel de nœud en cours						
		«?»	Figeage d'arborescence de nœuds requis						
	Clignotant	«?»	Figeage d'arborescence de nœuds en cours						
	Clignotant	«!»	Echec du figeage d'arborescence de nœuds						
	<ul> <li>« ! » Nœuds manquants ou nouveaux nœuds découverts après le figeage</li> </ul>								
	Vierge		Figeage conclu et aucun changement sur l'arborescence de nœuds						
6	Etat de l'entraînement :								
		0	Entraînement arrêté						
		+	Entraînement en train d'accélérer						
		=	Entraînement à vitesse constante						
		-	Entraînement en train de décélérer						
		F	Entraînement non disponible						
		?	Etat de l'entraînement inconnu						
7	Etat de la c	abine	:						
		=	Cabine à l'arrêt dans la zone de porte						
		#	Cabine à l'arrêt hors de la zone de porte						
		↑	La cabine se déplace vers le haut						
		$\downarrow$	La cabine se déplace vers le bas						
		?	Etat de cabine inconnu						
8	Valeur actu	ielle du	i sélecteur du groupe (1 à n).						

Pos.	Description						
9	Etat de la porte :						
	<sup>1</sup> / <sub>2</sub> <b>C DK KD <b>BB C I I</b> ?? 1 2 3 4 5 6 7 8</b>						
	[36247; 20.07.2010]						
	1 Côté de porte 2 Porte ouverte 3 Porte en cours de fermeture 4 Porte en cours d'ouverture 5 Porte fermée 6 Porte verrouillée 7 Porte arrêtée 8 Etat inconnu	4					
10	Etat de la commande						
11	État de la manœuvre de course En cas d'erreur, le code d'erreur et l'état sont affichés de façon alternative.						

Sé	lection de messages SMLCD possibles
Indication d'état	Explication
IniPara	La commande initialise les paramètres de la manœuvre de course
Precomm	La commande nécessite une course d'apprentissage
Installation	La commande se trouve en mode de course de montage (course IMOF)
Apprentis- sage	La commande effectue une course d'apprentissage
Synch	La commande effectue une course de synchronisation
Insp	Commande en mode course d'inspection
Recall	Commande en mode course de rappel
Isonivelage	La commande effectue une course d'isonivelage

Sé	lection de messages SMLCD possibles
Indication d'état	Explication
FATL	Occurrence d'une erreur fatale, provoquant le blocage de l'ascenseur
BlkTemp	Commande bloquée de façon temporaire, suite à une erreur
BIKPerm	Commande bloqué de façon permanente, suite à une erreur fatale
Manœuvre	La commande réalise une course déclenchée par le DFM-D/U
T1Open	Circuit de sécurité ouvert T1
T2Open	Le circuit de sécurité est ouvert en T2
T3AOpen	Le circuit de sécurité est ouvert en T3A
T3BOpen	Le circuit de sécurité est ouvert dans la cabine de l'ascenseur
T4Open	Le circuit de sécurité est ouvert en T4
T5Open	Le circuit de sécurité est ouvert en T5
T6Open	Le circuit de sécurité est ouvert en T6
JHM On	Commande arrêtée par le JHM
JHC On	Commande arrêtée par le JHC
JHC1 On	Commande arrêtée par le JHC1
FC_NRdy	Commande de fréquence non prête pour la course
DoorByp	Dérivation de porte palière active
ктнмн	Surchauffe du moteur de levage
VFOvTmp	Surchauffe du convertisseur de fréquence
Lift24V	Absence d'alimentation 24 VCC
SB Fault	Commande arrêtée par une défaillance du contacteur de frein
LMSnRdy	Système de mesure de charge pas prêt
Correct	L'ascenseur effectue une course de correction
PEBOFIt	Occurrence d'une erreur sur le dispositif PEBO

Sé	lection de messages SMLCD possibles
Indication d'état	Explication
Creep	Commande concluant une course avec l'encodeur de vitesse
BatFlt	Occurrence d'une erreur sur la batterie d'alimentation de secours
Ovrload	Ascenseur en état de surcharge
AccTBlk	Ascenseur bloqué après l'essai de réception
BMIni	Le moniteur d'arrêt d'urgence du frein attend l'initialisation
BMErr	Le moniteur d'arrêt d'urgence du frein est déclenché
PeboBat	Batterie d'évacuation manuelle épuisée

Etats de la commande de course

Pos.	Description
12	Vitesse de déplacement : En cas d'erreur, le code d'erreur et l'état de la commande du moteur sont affichés de façon alternative.
13	<ul> <li>En cours de fonctionnement normal : Valeur du compteur de courses du moyen de traction. La valeur est enregistrée quotidiennement sur la carte à puce.</li> <li>Après une longue panne : le compteur de courses redémarre par la dernière valeur enregistrée sur la carte à puce.</li> <li>Après remplacement d'un PCBA (autre que le CPUCF) : La mémoire du compteur de courses est enregistrée sur le CPUCF. Le remplacement de tout autre PCBA est donc dépourvu de pertinence pour le bon fonctionnement du compteur de courses.</li> <li>Après remplacement du CPUCF : le compteur du nouveau CPUCF compare la valeur de compteur de courses enregistrée sur la carte à puce.</li> <li>Si le numéro de mise en service du nouveau CPUCF et de la carte à puce existante sont identiques : le compteur de courses redémarre avec la valeur la plus élevée.</li> <li>Si le numéro de mise en service du nouveau CPUCF et de la carte à puce existante ne sont pas identiques : le compteur de courses redémarre avec la valeur la plus élevée.</li> <li>Si le numéro de mise en service du nouveau CPUCF et de la carte à puce existante ne sont pas identiques : le compteur de courses redémarre avec la valeur la plus élevée.</li> <li>En cas de téléchargement d'une nouvelle carte à puce disposant d'un numéro de mise en service identique : la zone de sauvegarde des données de la carte à puce est enregistrée, le nouveau contenu est téléchargé et les données de sauvegarde sont alors restaurées.</li> </ul>
14	Lecture de compteur de courses de cabine.

# 4.3 \* Arborescence des menus SMLCD

### Fonctions du menu

Les fonctions suivantes sont mises en œuvre dans le système de menu :

Caractéris- tique		Description						
Commande d'accès au menu	Pour des raisons de sécurité, l'accès à certains articles de menus spécifiques du SMLCD a été restreint. L'accès dépend du système de commande, de la politique OEM, de la zone (EU, AP, NA) et de la configuration actuelle.							
	EU/AP : sans OEM • CO MX avec OEM désacti • CO MX avec OEM opérati mais pas encore activé							
	EU : avec OEM	CO MX avec OEM opérationnel et activé						
OEM	<ul> <li>L'OEM propose différents niveaux d'accès selon l'outil utilisé.</li> <li>La fonction de l'OEM est la suivante : <ul> <li>Réglage de la carte SIM en usine.</li> <li>Spécifique au pays selon la configuration de la carte SIM.</li> <li>Activée automatiquement après 10 000 courses.</li> </ul> </li> </ul>							
Protection du menu	Les options de m connexion ou l'ou	ienu sont visibles, selon l'état de util connecté :						
	Α	Toujours visible						
	Р	Visible avec un mot de passe						
	Visible uniquement si l'outil technique Schindler Elevator (SETT) est connecté							
	O Visible uniquement si le CADI SPECI est connecté							
	P+C	Visible avec mot de passe et configuration de carte à puce						

Caractéris- tique		Description
Visibilité de l'arborescen-	Les abréviations de visibilité des c	suivantes indiquent les conditions options de menu.
ce de menu	NoM10	Uniquement pour les commandes non M10
	M10	Uniquement pour les commandes de type M10
	DOOR2	Uniquement si un second entraînement de porte a été configuré
	VF	Uniquement si émis par un entraînement VF selon l'état de mise en service
	ΝοΗΧ	Uniquement pour les commandes/ entraînements non hydrauliques
	НХВ1	Uniquement pour des manoeuvres de type HX Rel. 02
	SY	Uniquement avec une machine CA synchrone
	NoMoSIS	Uniquement si aucun MoSIS n'a été configuré
	MoSIS	Uniquement si un MoSIS a été configuré
	NTSD	Uniquement en cas de configuration d'un arrêt de fin de course normal
	Bus CAN	Uniquement si un bus CAN est actif (EBCAN)
	MAG	Uniquement pour un entraînement Magnetek CC
	TMBELT	Uniquement pour les installations utilisant un STM en tant que moyen de traction
	lecture uniquement	La valeur peut seulement être lue (pas éditée)

### Arborescence des menus

L'arborescence de menu dispose de trois niveaux. Le niveau supérieur (niveau 1) contient les options suivantes :

- Status\_Lift
- Logout (affiché en cas de connexion)
- Login (affiché en l'absence d'une connexion)
- Commandes
- Tests
- Etat
- · Paramètres
- ErrorLog
- Statistiques

Les trois premières options de menu, Status\_Lift, Logout et Login ne disposent pas d'options de menu.

## Menu Commandes

Commandes niveau 2	Commandes niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO MX Rel. 07
Service Visit		Ρ	Ρ	Р	-	Υ
Car Call		А	А	Р	-	Υ
Terminal Call		А	0	N/A	M10	Υ
Floor Car		А	А	Р	NoM10	Υ
Porte		А	А	Р	-	Υ
Special Trips	KFM	Ρ	Ρ	Р	-	Υ
	DFM-U	Ρ	S	P+C	-	Υ
	DFM-D	Ρ	S	P+C	-	Υ
	JLF	Ρ	Ρ	Р	NoHX	Υ
	HighTorque Trip	Ρ	Ρ	P+C	NoHX	Y

K 40700050\_FR\_05

Commandes niveau 2	Commandes niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO MX Rel. 07
Services	Services JAB	Ρ	0	P+C	-	Υ
	Services JRV	Ρ	0	P+C	-	Υ
	Services SAB	Ρ	0	P+C	-	Υ
	Services JBF	Ρ	0	P+C	-	Υ
LMSCommission	Nominal Load	Ρ	S	Р	NoHX	Υ
LMCommissCLC	ZeroLoadCalib	Ρ	S	N/A	-	Υ
	RefLoadCalib	Ρ	S	N/A	-	Υ
	Rope Compensation	Ρ	S	N/A	-	Y
	SetCalibFreq	Ρ	S	N/A	-	Υ
LM Disable		Ρ	S	N/A	-	Υ
Adj. Floor Levellin	g	Ρ	0	N/A	NoHX	Υ
Drv End Commis		Ρ	0	Р	NoHX	Υ
Freeze Node Tree	!	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ
Unlock Terminal		Ρ	0	N/A	M10	Υ
Clear BIO Nodes		Ρ	0	N/A	-	Υ
Apprentissage COP	COP1	Ρ	0	N/A	-	Y
	COP2	Ρ	0	N/A	-	Υ
	COP3	Ρ	0	N/A	-	Υ
	COP4	Ρ	0	N/A	-	Υ
Apprentissage LO	P	Ρ	0	N/A	-	Υ
SMLCDLanguage	US English	Ρ	Ρ	P+C	-	Υ
	Français	Ρ	Ρ	N/A	-	Υ
	Allemand	Ρ	Ρ	N/A	-	Y

Commandes niveau 2	Commandes niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO MX Rel. 07	
	Espagnol	Ρ	Ρ	N/A	-	Υ	
	Numeric	Ρ	Ρ	N/A	-	Υ	
Program_IOFunct		Ρ	0	N/A	BIO2	Υ	
MC CommissStat			0	P+C	VF	Υ	
OEMactivation		Α	Α	N/A	OEM enabled	Υ	4
ETMTestCall		Ρ	0	N/A	ERM	Υ	
ETMDetectModen	n	Ρ	0	N/A	ERM	Υ	
Option RM		Ρ	0	N/A	ERM	Υ	
TractMediaMod	ConfigChange Enable	Ρ	Ρ	Р	TMBELT	Y	
BrakeMon EmgStp	ConfigChange Enable	Ρ	Ρ	Р	MBESC	Y	
Learn Car Unbalance		Ρ	0	P+C	-	Υ	
SD Card	Safe Config	Р	0	P+C	-	Υ	
	Save Logs	Р	0	P+C	-	Υ	
	Remove SD Card	Ρ	0	P+C	-	Y	

## Menu Tests

Tests niveau 2	Tests niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07	
Servitel_Call	tReg_Center	Ρ	0	P+C	-	Y	Y	-	
	tAux Center	Ρ	0	P+C	-	Y	Y	-	
VF Test	DC Link Test	Ρ	0	P+C	VF	Υ	Υ	Υ	
	CurrentLoopTst	Ρ	0	P+C	VF	Υ	Υ	Υ	
	EstimMotorPara	Ρ	0	P+C	VF	Υ	Υ	Υ	
	Direction Test	Ρ	0	P+C	VF	Υ	Υ	Υ	
	ZeroPositionTest	Ρ	S	Р	VF / SY	Y	Y	Y	
	EstimatInertia	Ρ	0	P+C	VF / MOD	Y	Y	Y	
	Memory Test	Ρ	0	P+C	VF	Υ	Υ	Υ	
	Fan Test	Ρ	Ρ	P+C	VF	Υ	Υ	Υ	
	LED Test	Ρ	0	P+C	VF	Υ	Υ	Υ	
	ChargeDCLTest	Ρ	0	P+C	VF	Υ	Υ	Υ	
	DischargeDCLTest	Ρ	0	P+C	VF	Υ	Υ	Υ	
	CapFormingTest	Ρ	0	P+C	VF	Υ	Υ	Υ	
	FCR Test	Ρ	0	P+C	VF	Υ	Υ	Υ	
	FCR IGBT Test	Ρ	0	P+C	VF	Υ	Υ	Υ	
	FCR Offset	Ρ	0	N/A	VF	Υ	Υ	Υ	
Magnetek Tests	Self_Tune_Fct. (997)	Ρ	0	N/A	MAG	Y	Y	Y	
	Diagnostics_Fct. (998)	Ρ	0	N/A	MAG	Y	Y	Y	
Tests niveau 2	Tests niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07	
-----------------------	---------------------------	------------------	------------------	---------------	---	---------	------------------	---------------	---
Ck Empty Ca	r	Ρ	S	P+C	-	Y	Y	-	
Essai de réception	Brake Test	Р	s	P+C	NoHX	Y	Y	Y	
	EN81 Test	Ρ	S	N/A	NoHX, EUAP	Y	Y	Y	4
	Traction Test	Ρ	S	N/A	NoHX	Υ	Υ	Y	
	TRT Speed Test	Ρ	Ρ	N/A	NoHX, NoMo SIS	Y	Y	Y	
	Essai des amortisseurs	Ρ	S	Р	NoHX	Y	Y	Y	
	BufferCar Test	Ρ	S	Р	-	-	-	Y	
	BufferCW Test	Ρ	S	Р	-	-	-	Y	
	Overspeed 1 Test	Ρ	S	Р	NoHX	Υ	Y	Y	
	Overspeed 2 Test	Ρ	S	Р	NoHX	Y	Y	Y	
	TripTimeTest	Ρ	S	P+C	NoHX	Y	Y	Y	
	UpTermSlowDown	Ρ	S	Р	NTSD	Υ	-	-	
	DownTermSlowDo	Ρ	S	Р	NTSD	Υ	-	-	
	KNE Test	Ρ	Ρ	P+C	NoHX	Υ	Υ	Y	
	DoorZoneTest	Ρ	S	N/A	MoSIS	Υ	-	-	
	LevelSpeedTst	Ρ	S	N/A	MoSIS	Υ	-	-	
	RelevelSpeedTst	Ρ	S	P+C	MoSIS	Υ	-	-	
	MonRelevelSpTest	Р	S	P+C	NoMo SIS	Y	Y	Y	
	UnintendMovemnt	Ρ	Ρ	N/A	-	Υ	Υ	Y	

Tests niveau 2	Tests niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07
	SafetyGearCar Test	Ρ	S	P+C	-	-	-	Υ
	SafetyGearCW Test	Ρ	S	P+C	-	-	-	Υ
	UpTermETSL Test	Ρ	S	P+C	ETSL	Υ	-	Υ
	DownTermETSL Test	Ρ	Ρ	P+C	ETSL	Y	-	Y
	TMStressLimit	Ρ	S	Р	TM BELT	-	-	Y
	TMAgingTimeLimit	Ρ	S	Р	TM BELT	-	-	Y
	Traction Loss	-	-	Р	-	Υ	-	-
	CW Balance Mid Point	Ρ	S	Р	-	-	-	-
VD35 Test		Ρ	0	N/A	VD35	-	Υ	Υ
2.VD35 Test		Ρ	0	N/A	2nd VD35	-	Y	Y

#### Menu Etat

Etat niveau 2	Etat niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07
Status_Group		А	0	Р	-	Y	Y	Y
Status Drive		А	0	Р	-	Y	Y	Y
Board I/Os	r	А	А	P+C	NoHX	Y	Y	Y
Versions	GC Software	А	А	P+C	-	Y	Y	Y
	Drive Software	А	А	P+C	NoHX	Y	Y	Y
	COP 1 Software	А	А	P+C	-	-	-	Y
	COP 2 Software	А	Α	P+C	-	-	-	Y
	COP 3 Software	А	А	P+C	-	-	-	Y
	COP 4 Software	Α	А	P+C	-	-	-	Y
	CANIC Appl Software	A	A	P+C	MX	-	-	Y
	CANIC Boot Software	A	A	P+C	MX	-	-	Y
	Door Side 1 Software	A	A	P+C	-	-	-	Y
	Door Side 2 Software	A	A	P+C	-	-	-	Y
	Modem Software	А	А	P+C	-	-	-	Υ
	Modem Hardware Version	A	A	P+C	-	-	-	Y
	Shaft Info Software	Α	Α	P+C	-	Υ	-	Y
	SID Software	-	-	P+C	Obso- lète	-	-	-

K 40700050\_FR\_05

Etat niveau 2	Etat niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07
Date & Time		Α	Α	Р	-	Υ	Υ	Υ
Charge		Α	А	Р	NoHX	Y	Y	-
LM Load & Fre	q	А	А	N/A	-	-	-	Υ
LM CalibData	ZeroLoadFreq	Ρ	S	N/A	-	-	-	Υ
	RefLoadFreq	Ρ	S	N/A	-	-	-	Υ
	AutoCalOffset	Ρ	S	N/A	-	I	I	Υ
Position_Abs.		A	0	Ρ	TXGX, MX, HYB1	Y	Y	Y
Position_Rel.		A	0	Р	TXGX, MX	Y	Y	Y
Régulation		Α	0	N/A	-	Υ	-	Υ
LON_nodes_C	H1	A	0	P+C	p&p LON boards	Y	Y	-
LON_nodes_C	H2	A	0	P+C	p&p LON boards	Y	Y	-
BIO_nodes		Α	0	N/A	BIO2	-	Υ	Υ
Floor_Enables	Normal Floors	Α	0	P+C	-	Υ	Υ	Υ
	Secured Floors	Α	0	P+C	NoM10	Υ	Υ	Υ
Calls	Floor Calls	А	0	Р	NoM10	Y	Y	Υ
	Car Calls	А	0	Р	NoM10	Y	Y	Υ
LON_SW-Dow	nload	А	0	P+C	-	Y	Y	Υ
Available Srv		А	0	Р	-	Y	Y	Y

Etat niveau 2	Etat niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07	
Brake Test	Decel UP	А	А	Р	NoHX	Υ	Υ	Y	
	Decel DOWN	А	А	Р	NoHX	Υ	Υ	Y	
Drive AMPS		Ρ	0	Р	VF	Y	Y	Y	
MC_Commiss.		Ρ	0	Р	VF	Υ	Υ	Υ	4
CAN_nodes		Р	0	N/A	Bus CAN	Y	-	Y	
Embedded TM	MonitLift1	Ρ	0	N/A	ETM	-	-	Υ	
	MonitLift2	Ρ	0	N/A	ETM	-	-	Y	
	MonitLift3	Ρ	0	N/A	ETM	-	-	Υ	
	MonitLift4	Ρ	0	N/A	ETM	-	-	Υ	
	MonitLift5	Ρ	0	N/A	ETM	-	-	Υ	
	MonitLift6	Ρ	0	N/A	ETM	-	-	Υ	
	MonitLift7	Ρ	0	N/A	ETM	-	-	Υ	
	MonitLift8	Ρ	0	N/A	ETM	-	-	Υ	
	Configuration	Ρ	0	N/A	ETM	-	-	Υ	
	Communication	Ρ	0	N/A	ETM	-	-	Υ	
	PhoneLineStatus	Ρ	0	N/A	ETM	-	-	Υ	
	PhoneLineVolt	Ρ	0	N/A	ETM	-	-	Υ	
	Modem Software Vers	A	A	N/A	ETM	-	-	Y	
	Modem Hardware Vers	A	A	N/A	ETM	-	-	Y	
Config_ UniqueID	РСТ	Ρ	0	P+C	-	Y	-	Y	

Etat niveau 2	Etat niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07
	SCT	Ρ	0	P+C	-	Υ	-	Υ
Nbr_Configured_IOs		Ρ	0	P+C	-	Y	-	Y
IP Setting		Ρ	0	N/A	-	-	-	Y

### Menu Paramètres

Paramètre niveau 2	Paramètre niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07
Groupe	Floor Markings	Ρ	0	P+C	-	Υ	Υ	Υ
	Call Space	Ρ	0	N/A	M10	Υ	Υ	Υ
	Walk Time Mult	Ρ	0	N/A	M10	Υ	Υ	Υ
	Riser Car Dist	Ρ	0	N/A	M10	Υ	Υ	Υ
	Walking Speed	Ρ	0	N/A	M10	Υ	Υ	Υ
	Allocation Dir	Ρ	0	N/A	M10	Υ	Υ	Υ
Ascenseur	Over The Hill	Ρ	0	N/A	M10	Υ	Υ	Υ
	Min Board Time	Ρ	0	N/A	M10	Υ	Υ	Υ
	Min Exit Time	Ρ	0	N/A	M10	Y	Υ	Υ
	Parking Mode	Ρ	S	Р	-	Y	Y	Y

Paramètre niveau 2	Paramètre niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07	
	HCDoorDopen ExitSide1	Ρ	S	P+C	NoM10	Y	Y	Y	
	HCDoorDopen ExitSide2	Ρ	S	P+C	NoM10	Y	Y	Y	
	HCDoorDopen BoardSide1	Ρ	S	P+C	NoM10	Y	Y	Y	4
	HCDoorDopen BoardSide2	Ρ	S	P+C	NoM10	Y	Y	Y	
	ManCarCall Cancel	Ρ	0	P+C	NoM10	Y	Y	Y	
	MaxTimeCancel CarCall	Ρ	0	P+C	NoM10	Y	Y	Y	
	BlockCCNext Floor	Ρ	0	P+C	NoM10	Y	Y	Y	
	Early Door Open	Ρ	0	P+C	-	Y	-	-	
	De-RatingMode Enable	Ρ	0	A	-	Y	-	-	
	StandbyModIdle Time	Ρ	0	N/A	-		-	Y	
	CommissionNo	Ρ	0	N/A	lecture unique- ment	Y	-	Y	
Porte	HoldOpen Exit	Α	Α	Р	-	Y	Υ	Υ	
	HoldOpen Board	Α	Α	Р	-	Y	Υ	Υ	
	Final Timer	Ρ	S	Р	-	Y	Y	Y	
	Min Door Open	Ρ	0	Р	-	Υ	Υ	Υ	

Paramètre niveau 2	Paramètre niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07
	Landing Door Weight	Ρ	0	Ρ	-	-	-	Y
2ndDoor	HoldOpen Exit	А	А	Р	DOOR2	Υ	Υ	Υ
	HoldOpen Board	А	А	Р	DOOR2	Y	Υ	Y
	Final Timer	Ρ	S	Р	DOOR2	Y	Υ	Y
	Min Door Open	Ρ	0	Р	DOOR2	Y	Υ	Y
	Landing Door Weight	Ρ	0	Р	-	-	-	Y
VD35 Param		Ρ	0	N/A	VD35	-	-	Υ
2.VD35 Param	1	Ρ	0	N/A	2nd VD35	-	-	Y
Cabine	Lift PI markings	Ρ	0	P+C	-	Υ	Υ	Υ
	Delay Cab Light	Ρ	А	P+C	-	Υ	Υ	Y
	Minimal Load	Ρ	0	P+C	NoHX	Y	Y	Y
	Main Floor	Ρ	0	Р	-	Y	Y	Y
	Gong Floor Pass	Ρ	0	P+C	-	Y	Y	Y
	Fan Mode	Ρ	0	P+C	-	Y	Y	Y
	Car Fan Delay	Ρ	0	N/A	-	Y	Y	Υ
	Alarm Filter	Ρ	0	N/A	-	-	-	Υ
LOP	LOP Sens	Ρ	0	N/A	Capaciti- ve LOP only	-	-	Y
	Gong Floor Volume	Ρ	0	N/A	-	-	-	Y
	Lift Def Volume	Ρ	0	N/A	M10	-	-	Y
	Lift Floor Volume	Ρ	0	N/A	M10	-	-	Y

42 Copyright © 2015 INVENTIO AG

Paramètre niveau 2	Paramètre niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07	
COP	COP Sens	Ρ	0	N/A	Capaciti- ve COP only	-	-	Y	
	Interkey Time	Ρ	0	N/A	« 10- keypad » COP	-	-	Y	4
	CallDispOrder	Ρ	0	N/A	-	-	-	Υ	
	CabDirArrow	Ρ	0	N/A	-	-	-	Υ	
Services	JAB Floor	Р	0	Р	-	Y	Y	Y	
	JBF Alternative Floor	Ρ	0	P+C	lecture unique- ment	Y	Y	Y	
	JBF Floor	Ρ	0	P+C	lecture unique- ment	Y	Y	Y	
	JNO Release	Ρ	0	P+C	-	Υ	Υ	Υ	1
	KW Sel Lift	Ρ	0	P+C	-	Υ	Υ	Υ	1
	Access Codes	Ρ	0	P+C	-	Υ	Υ	Υ	
	NF Sel Lift	Ρ	0	P+C	-	Υ	Υ	Υ	
	RNO Rec Floor	Р	0	P+C	lecture unique- ment	Y	Y	Y	
	Sabbath Floor	Ρ	0	P+C	-	Υ	Υ	Υ	1
	LowSwayCar Speed	Ρ	0	N/A	-	Y	-	-	
	MedSwayCar Speed	Ρ	0	N/A	-	Y	-	-	

Paramètre niveau 2	Paramètre niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07
	LowMedPark Floor	Ρ	0	N/A	-	Y	I	-
	HighSwyRecl Floor	Ρ	0	N/A	-	Y	-	-
	HighSwyPark Floor	Ρ	0	N/A	-	Y	-	-
	SwayModeTime Off	Ρ	0	N/A	-	Y	-	-
	WaterDetPark Floor	Ρ	0	N/A	-	Y	Y	Y
	TMXParking Mode	Р	0	N/A	lecture unique- ment	Y	Y	Y
	TimeOutVisitor	Ρ	0	N/A	-	Υ	Υ	Υ
SpeedAccel	V-Insp	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Υ
	V-Recall	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Υ
	V-Relevel	Ρ	0	P+C	NoHX	Y	Υ	Υ
	V4	Ρ	0	P+C	NoHX	Y	Υ	Y
	V-Learn	Ρ	0	P+C	NoHX	Y	-	-
	A2	Ρ	S	P+C	NoHX	Y	Y	Υ
	A6	Ρ	S	P+C	NoHX	Y	Y	Υ
	A-Relevel	Ρ	0	P+C	NoHX	Y	Y	Υ
	J1	Ρ	S	P+C	NoHX	Y	Y	Υ
	J3	Ρ	S	P+C	NoHX	Y	Y	Y
	J5	Р	S	P+C	NoHX	Y	Y	Y
	J7	Ρ	S	P+C	NoHX	Y	Y	Y

Paramètre niveau 2	Paramètre niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07	
	J-Relevel	Ρ	0	P+C	NoHX	Y	Y	Y	
	A-NTSD	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	-	-	
Gaine	KSE-Distance	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Υ	
	KSERE-Dist	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Υ	
	Relevel Dist	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Υ	4
	Max Door Zone	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Y	
	Min Distance	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Y	
	On Level Dist	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Y	
	Mass Counterwgt.	Ρ	0	P+C	NoHX	Y	-	-	
	CabinHeight	Ρ	0	P+C	-	Υ	-	-	
	Load Balancing	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	-	-	
	AccSwitch Loc	Ρ	0	N/A	-	Υ	-	-	
	Load Type	Р	0	N/A	NoHX / VF / MAG	Y	-	-	
	OverTravDist	Р	0	N/A	NoHX / VF / MAG	Y	-	-	
Déséquilibre	Unbalance Bot	Ρ	0	P+C	NoHX	Y	Υ	Υ	
	Unbalance Top	Ρ	0	P+C	NoHX	Y	Y	Y	
Frein	Break Start De	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Y	
	Hyd Switch Tim	Ρ	0	P+C	NoHX	Y	Υ	Υ	
	Hyd Pause Tim	Ρ	0	P+C	NoHX	Y	Υ	Υ	
	Early Brake	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Υ	

Paramètre niveau 2	Paramètre niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07
	BrkContactorT	Ρ	0	N/A	NoHX	-	Υ	Y
	KB Feedback	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Y
	BrakeOpTime Out	Ρ	0	P+C	NoHX	Y	Y	Y
Régulation	Win Auto Tacho	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Y
	Res Auto Tacho	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Y
	Pre Indice	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Y
	SpeedRegul Mode	Ρ	0	N/A	NoHX	Y	Y	Y
	Max Trip Time	Ρ	0	N/A	NoHX	Υ	Υ	Υ
	SH PrepTimeOut	Ρ	0	N/A	NoHX	Υ	Υ	Υ
	SH RunTimeout	Ρ	0	N/A	NoHX	Υ	Υ	Υ
Inverseur	P Gain Speed	Ρ	0	P+C	NoHX / VF	Y	Y	Y
	Ti Speed	Ρ	0	P+C	NoHX / VF	Y	Y	Y
	P-Ampli Accel	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Υ
	P-Ampli Decel	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Υ
	Dist-Stop Prec	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Υ
	I Ampli Decel	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Y
AC Syn Motor	FS_Nom	Ρ	0	P+C	NoHX / VF / ACMot	Y	Y	Y
	US_Nom	Ρ	0	P+C	NoHX / VF / ACMot	Y	Y	Y

I

Paramètre niveau 2	Paramètre niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	COTX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07	
	IS_Nom	Ρ	0	P+C	NoHX / VF / ACMot	Y	Y	Y	
	Paires de pôles	Р	0	P+C	NoHX / VF / ACMot	Y	Y	Y	4
	ZeroPos	Р	0	Р	NoHX / VF / ACMot	Y	Y	Y	
	XR	Р	0	N/A	NoHX / VF / ACMot	Y	Y	Y	
	I Mot Peak	Ρ	0	N/A	NoHX / VF / ACMot	Y	Y	Y	
	MotTempLimit	Ρ	0	P+C	NoHX / VF / ACMot	-	Y	Y	
AC Ind.Motor	FS_Nom	Ρ	0	P+C	NoHX / VF / ACMot	Y	Y	Y	
	US_Nom	Ρ	0	P+C	NoHX / VF / ACMot	Y	Y	Y	
	IS_Nom	Ρ	0	P+C	NoHX / VF / ACMot	Y	Y	Y	

Paramètre niveau 2	Paramètre niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07
	Paires de pôles	Р	0	P+C	NoHX / VF / ACMot	Y	Y	Y
	TR (ZeroPos)	Р	0	P+C	NoHX / VF / ACMot	Y	Y	Y
	XR	Р	0	N/A	NoHX / VF / ACMot	Y	Y	Y
	ХН	Ρ	0	N/A	NoHX / VF / ACMot	Y	Y	Y
	MotTempLimit	Р	0	P+C	NoHX / VF / ACMot	-	Y	Y
DC Motor	RatedMotPower	Р	0	N/A	NoHX / VF / DCMot	Y	Y	-
	RatedArmVolts	Ρ	0	N/A	NoHX / VF / DCMot	Y	Y	-
	RatedArmCurr	Ρ	0	N/A	NoHX / VF / DCMot	Y	Y	-
	RatedMotSpeed	Ρ	0	N/A	NoHX / VF / DCMot	Y	Y	-

Paramètre niveau 2	Paramètre niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07	
	ArmatureResist	Ρ	0	N/A	NoHX / VF / DCMot	Y	Y	-	
	ArmatureInduct	Р	0	N/A	NoHX / VF / DCMot	Y	Y	-	4
	PeakArmCurr	Р	0	Р	NoHX / VF / DCMot	Y	Y	-	
	MotTempLimit	Р	0	P+C	NoHX / VF / DCMot	-	Y	-	
Magnetek Motor	ArmatureResist	Ρ	0	N/A	MAG	-	Y	-	
	ArmatureInduct	Ρ	0	N/A	MAG	-	Υ	-	
	RatedArmCurr	Ρ	0	N/A	MAG	-	Υ	-	
	RatedArmVolts	Ρ	0	N/A	MAG	-	Υ	-	
	MeasArmResist	Ρ	0	N/A	MAG	-	Y	-	
	MeasArmInduct	Ρ	0	N/A	MAG	-	Y	-	
Magnetek Elevator	Encdr/MTR Ratio	Ρ	0	N/A	MAG	-	Y	-	
	Accel Limit	Ρ	0	N/A	MAG	-	Y	-	
	MotorRPM	Ρ	0	N/A	MAG	-	Υ	-	
Magnetek Regulation	LowSpeed Bandwth	Р	0	N/A	MAG	-	Y	-	
	SystemInertia	Ρ	0	N/A	MAG	-	Y	-	
	Stability	Ρ	0	N/A	MAG	-	Y	-	

Paramètre niveau 2	Paramètre niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07
	I RegCrossover	Р	0	N/A	MAG	-	Υ	-
	UseSelfTuneVal	Р	0	N/A	MAG	-	Υ	-
Magnetek Supervisor	Volt Sense	Р	0	N/A	MAG	-	Y	-
	CurrentLimit	Ρ	0	N/A	MAG	-	Υ	-
	MotOverlTout	Ρ	0	N/A	MAG	-	Υ	-
	MotOverlLevel	Ρ	0	N/A	MAG	-	Υ	-
	I Decay Ramp	Ρ	0	N/A	MAG	-	Υ	-
	AnalogSpdRef Zero	Ρ	0	N/A	MAG	-	Y	-
	TachSense	Ρ	0	N/A	MAG	-	Υ	-
Magnetek Motor Field	WeakFieldCurr	Р	0	N/A	MAG	-	Y	-
	RatedFieldCurr	Ρ	0	N/A	MAG	-	Υ	-
	Field L/R	Ρ	0	N/A	MAG	-	Υ	-
	RatedFieldVolt	Ρ	0	N/A	MAG	-	Υ	-
	StandFieldCurr	Ρ	0	N/A	MAG	-	Υ	-
	FieldResponse	Ρ	0	N/A	MAG	-	Υ	-
	MeasField L/R	Ρ	0	N/A	MAG	-	Υ	-
	OvernightField Current	Р	0	N/A	MAG	-	Y	-
	FieldSourceAC Volts	Ρ	0	N/A	MAG	-	Y	-
	FieldResistance	Ρ	0	N/A	MAG	-	Υ	-

Paramètre niveau 2	Paramètre niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	COTX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07	
Drive Settings	Tacho Factor	Ρ	0	P+C	NoHX / VF / MAG	Y	Y	Y	
	Nominal Load	Р	0	P+C	NoHX / VF / MAG	Y	Y	Y	4
	Reeving Factor	Р	0	P+C	NoHX / VF / MAG	Y	Y	Y	
	TachFactrMotor	Ρ	0	P+C	NoHX / VF / MAG	Y	Y	Y	
	Gear Ratio	Ρ	0	P+C	NoHX / VF / MAG	Y	Y	Y	
	TractnDiameter	Ρ	0	P+C	NoHX / VF / MAG	Y	Y	Y	
	Inertias	Ρ	0	P+C	NoHX / VF / MAG	Y	Y	Y	
	Code Type	Ρ	0	P+C	NoHX / VF / MAG	Y	Y	Y	
	ETSL Type	Ρ	0	P+C	NoHX / VF / MAG	Y	Y	Y	

Paramètre niveau 2	Paramètre niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07
	Encoder Type	Ρ	0	P+C	NoHX / VF / MAG	Y	Y	Y
	Gear Type	Ρ	0	P+C	NoHX / VF / MAG	Y	Y	Y
	InvInputVoltage	Ρ	0	P+C	NoHX / VF / MAG	Y	Y	Y
	Vitesse nominale	Ρ	0	P+C	NoHX / VF / MAG	Y	Y	Y
	ID inverseur	Ρ	0	P+C	NoHX / VF / MAG	Y	Y	Y
	ld Motor	Ρ	0	P+C	NoHX / VF / MAG	Y	Y	Y
	ShaftInfoType	Ρ	0	P+C	NoHX / VF / MAG	Y	Y	Y
	Type de frein	Ρ	0	P+C	NoHX / VF / MAG	Y	Y	Y
	Réglage de charge	Ρ	0	P+C	NoHX / VF / MAG	Y	Y	Y
	PhaseDir.	Ρ	0	P+C	NoHX / VF	Y	Y	Y

Paramètre niveau 2	Paramètre niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07	
	ISA_Nom	Ρ	0	P+C	VF	Υ	-	-	
	Motor Flux	Ρ	0	Ρ	NOMAG/ Induct. Mot	Y	Y	Y	
	Field Current	Р	0	Ρ	NOMAG/ Induct. Mot	Y	Y	Y	4
Servitel	Install No	Ρ	0	P+C	-	Υ	Υ	Y	
	Dir Call JAB	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Υ	
	Dir Call BR	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Υ	
	Dir Call JRV	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Υ	
	Dir Call SRE	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Υ	
	Dir Call NT	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Υ	
	Dir Call NS	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Y	
	Dir Call EOS	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Υ	
	Test Trip	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Υ	Y	
	Test Call	Ρ	0	P+C	-	Υ	Υ	Y	
	Periodic Call	Ρ	0	P+C	-	Υ	Υ	Y	
	Reg Center	Ρ	0	P+C	-	Υ	Υ	Y	
	Al Center	Ρ	0	P+C	-	Υ	Υ	Υ	
	Pic Center	Ρ	0	P+C	-	Υ	Υ	Υ	
	Aux Center	Ρ	0	P+C	-	Υ	Υ	Υ	
	Mini Center	Ρ	0	P+C	-	Y	Y	Y	
	Réserve	Ρ	0	P+C	-	Y	Y	Y	
	Own Dial Nbr	Ρ	0	P+C	-	Υ	Y	Y	

Paramètre niveau 2	Paramètre niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07
	Dial Prefix	Ρ	0	P+C	-	Υ	Y	Υ
	Dial Substr1	Ρ	0	P+C	-	Υ	Y	Υ
	Dial Substr2	Ρ	0	P+C	-	Υ	Υ	Υ
	Ans Time Win	Ρ	0	P+C	NoHX	Υ	Y	Υ
	Modem Baud	Ρ	0	P+C	-	Υ	Υ	Υ
	Modem Init	Ρ	0	P+C	-	Υ	Υ	Υ
	Modem Setup1	Ρ	0	N/A	-	Υ	Υ	Υ
	Modem Setup2	Ρ	0	N/A	-	Υ	Υ	Υ
	FaultPerPeriod	Ρ	0	N/A	-	Υ	Υ	Υ
	Trips Til NT	Ρ	0	N/A	-	Υ	Y	Υ
	Error Delay	Ρ	0	N/A	-	Υ	Y	Υ
Embedded TM	Option RM	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Υ
	ID Servitel	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Υ
	ModuleNumber	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Υ
	TeleNrRMCC	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Υ
	ModemType	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Υ
	ModemInitStr	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Υ
	ModemCntryStr	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Υ
	MaxRetries	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Υ
	TimoutRedial	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Υ
	MaxConRMCCto RM	Ρ	0	N/A	ERM	-	I	Y
	MaxIdIRMCCto RM	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Y

Paramètre niveau 2	Paramètre niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07	
	MaxConRMto RMCC	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Y	
	MaxIdIRMto RMCC	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Y	
	PeriodCallTime	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Y	2
	CountryValue	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Y	
	VolumeRing Tone	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Y	
	PhonePrefix	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Y	
	ShaftIDLift1	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Y	
	ShaftIDLift2	Р	0	N/A	ERM	-	-	Y	
	ShaftIDLift3	Р	0	N/A	ERM	-	-	Y	
	ShaftIDLift4	Р	0	N/A	ERM	-	-	Y	
	ShaftIDLift5	Р	0	N/A	ERM	-	-	Y	
	ShaftIDLift6	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Y	
	ShaftIDLift7	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Y	
	ShaftIDLift8	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Y	
	SrvVisitTimout	Р	0	N/A	ERM	-	-	Y	
	TripsUntilNT	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Y	
	ChapName	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Y	
	ChapPassword	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Y	
	DaylightSavTim	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Y	
	Timezone	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Y	
	MaxPeriodCall	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Y	

Paramètre niveau 2	Paramètre niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07
	MaxBreakdown Cal	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Y
	MaxNormTraf Cal	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Y
	MaxUserInitCal	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Y
	MaxAutoConfig Cal	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Y
	MaxBufFullCall	Ρ	0	N/A	ERM	-	-	Υ
	PhoneNoAlarm1	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Υ
	PhoneNoAlarm2	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Υ
	PhoneNoAlarm3	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Υ
	PhoneNoAlarm4	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Y
	PhoneNoMonitor	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Y
	PhoneNoLineTst	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Y
	ParamVersion	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Υ
	Caractéristique	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Υ
	TimeoutDTMF	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Y
	TimeoutCallIn	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Y
	TimeoutCallOut	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Y
	TimeoutOpnVoic	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Y
	TimeoutTstAlrm	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Υ
	TimeoutLineInt	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Y
	TimeoutHost Com	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Y
	TimeoutTstLine	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Υ

Paramètre niveau 2	Paramètre niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07	
	AlarmDelay	Р	0	N/A	ETA	-	-	Υ	
	Volume Car	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Υ	
	Volume MR	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Υ	
	Volume Lnd FF	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Y	
	MicSensCar	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Y	4
	MicSensMR	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Y	
	MicSensLndFF	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Y	
	BreakInThresho	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Y	
	MicInThreshold	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Υ	
	MicInTimeout	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Υ	
	MicOutThreshol	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Υ	
	MinQuietTime	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Υ	
	SpeakerInThres	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Υ	
	SpeakerOutThre	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Υ	
	TmoIntrusDetec	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Υ	
	TmoMaxLine Occu	Ρ	0	N/A	ETA	-	-	Y	
Système	Date	Α	Α	Р	-	Υ	Υ	Υ	
	Durée	Α	Α	Р	-	Υ	Υ	Υ	
	LCD Password	Ρ	Ρ	P+C	-	Υ	Y	Y	
TractMedia Mon	StressMonType	Ρ	0	Ρ	TMBELT	-	-	Y	
	StressWarnLim	Ρ	0	Р	TMBELT	-	-	Υ	
	StressMaxLim	Ρ	0	Р	TMBELT	-	-	Υ	

Paramètre niveau 2	Paramètre niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07
	STMInstallData	Ρ	0	Р	TMBELT	I	I	Υ
	AgingWarnLim	Ρ	0	Р	TMBELT	I	I	Υ
	AgingMaxLim	Ρ	0	Р	TMBELT	I	I	Υ
	NumbPulleys	Ρ	0	Р	TMBELT	-	-	Υ
	PulleyPosition	Ρ	0	Р	TMBELT	-	-	Υ
	PulleySpeedFac	Ρ	0	Р	TMBELT	-	-	Υ
	PulleyBendDir	Ρ	0	Р	TMBELT	-	-	Υ
	RopeStress Equival	Ρ	0	Ρ	TMBELT	-	-	Y
	STMRefKey	Ρ	0	Р	TMBELT	I	I	Υ
	StressCount	Ρ	0	Р	TMBELT	I	I	Υ
	NumberOfBelts	Ρ	0	Р	TMBELT	I	I	Υ
BrakeMon EmgStp	Brake1 Id	Ρ	0	Ρ	MBESC	I	I	Y
	Brake2 Id	Ρ	0	Р	MBESC	I	I	Υ
	WarningLimit	Ρ	0	Р	MBESC	I	I	Υ
	BlockingOffSet	Ρ	0	Р	MBESC	I	I	Υ
	MaxAirGap	Ρ	0	Р	MBESC	I	I	Υ
	Brake1AirGap	Ρ	0	Р	MBESC	I	I	Υ
	Brake2AirGap	Ρ	0	Р	MBESC	-	-	Υ
	VerifBrake1Key	Ρ	0	Р	MBESC	-	-	Y
	VerifBrake2Key	Ρ	0	Р	MBESC	-	-	Υ
	SetBrake1Count	Ρ	0	Р	MBESC	-	-	Υ
	SetBrake2Count	Ρ	0	Р	MBESC	-	-	Υ

Paramètre niveau 2	Paramètre niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07
IP Settings	Adresse IP	Ρ	0	Ρ	-	-	-	Y
	Masque de sous-réseau	Ρ	0	Ρ	-	-	-	Y
	Default GW	Ρ	0	Ρ	-	-	-	Υ

### Menu Journal des erreurs

Journal d'erreurs niveau 2	Journal d'erreurs niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel.07
Affichez		А	А	N/A	-	Υ	Υ	Υ
Show All		Ρ	0	N/A	-	Υ	Υ	Υ
Clear Errors		Ρ	0	N/A	-	Υ	Υ	Υ
SaveChronoloE	rrLog	Ρ	0	N/A	-	Y	-	-

## Menu Statistiques

Statistiques niveau 2	Statistiques niveau 3	EU/AP : sans OEM	EU/AP : avec OEM	NA : avec OEM	Arborescence de menu Règle de visibilité	CO TX 2	CO MX Rel. 04 06	CO MX Rel. 07
Car_Trips		А	А	Р	-	Y	Y	Y
Door_Trips		Α	Ρ	Р	-	Y	Y	Y
2ndDoor_Trip	S	Α	Ρ	Р	DOOR2	Y	Y	Y
Run_Hours		А	А	Р	-	Υ	Υ	Y
Relevel_Trips		Ρ	0	P+C	-	Υ	-	Y
ClearData		Ρ	0	Р	-	Υ	Υ	Υ
TractMedia Mon	Act Bend Count	A	A	P+C	TMBELT	-	-	Y
	ExpectEndofLife	А	А	P+C	TMBELT	-	-	Υ
LiftAvailability	ClearAvailData	Ρ	0	P+C	-	Υ	-	Υ
	AvailPublicUse	Ρ	0	P+C	-	Υ	-	Υ
	AvailServOp	Ρ	0	P+C	-	Υ	-	Υ
	Unavail Breakdown	Ρ	0	P+C	-	Y	-	Y
BrakeMon EmgStp	Brake1Count	A	A	P+C	MBESC	-	-	Y
	Brake2Count	А	А	P+C	MBESC	-	-	Υ
	Brake1BlockLim	А	А	P+C	MBESC	-	-	Υ
	Brake2BlockLim	A	A	P+C	MBESC	-	-	Y
	Brake1CpTrpCnt	А	Α	P+C	MBESC	-	-	Υ
	Brake2CpTrpCnt	Α	Α	P+C	MBESC	-	-	Y
BackupData		А	А	P+C	-	-	-	Υ

# 5 Elimination des défauts en fonction des symptômes

# 5.1 Manœuvre

Composant de commande d'ascenseur	Symptôme	Élimination des défauts/ Remarque
Mesure de charge La cabine est à l'étage, la porte étant ouverte. L'indication de surcharge du tableau de cabine en commande est ON. Le ronfleur retentit. Dans le commandes IP, la cabine s'arrête en ouvrant les portes pendant trois minutes à chaque étage.	La cabine est à l'étage, la porte étant ouverte. L'indication de surcharge du tableau de cabine en commande est ON. Le ronfleur retentit.	La mesure de charge n'est pas connectée, n'a pas été mise en service (indication CAL sur l'état SMLCD LMS) ou est défectueuse (indication UNV). Installer et mettre en service le système de mesure de charge.
	Le contrôle de charge minimale est actif. Effectuer une nouvelle mise en service du système de mesure de charge. Si elle est inefficace, augmenter le paramètre « Charge minimale ».	
Commande de course	Après la course de montage, l'ascenseur est bloqué.	La manœuvre de course est bloquée. Effectuer un reset. La manœuvre d'ascenseur n'a pas besoin d'une autre course de mesure. Après une réinitialisation, les paramètres précédents sont réactivés.

Composant de commande d'ascenseur	Symptôme	Élimination des défauts/ Remarque
Module de commande de frein	Aucune course ne peut être lancée. Le circuit de sécurité est fermé.	Les contacts KB ne sont pas dans la bonne position pour un arrêt. Contrôler le câblage conformément aux schémas de câblage et au LED de rétroaction KB du PCBA ASIXB.
Course de mesure	La course de mesure ne se conclut pas de façon correcte.	Le nombre d'étages apprisdans le SALSIS n'est pas identique au nombre enregistré dans la carte à puce. Déplacer l'ascenseur en mode de montage, et vérifier si le nombre d'impulsions du LED LUET est correct. Dans le cas contraire, relancer une procédure d'apprentissage du SALSIS.
Course de montage	Un arrêt d'urgence a lieu tous les 300 mm durant la course de montage.	Le temporisateur BCM ne fonctionne pas correctement : • Contrôler le signal ZSB entre le BCM et l'ASIXB. • Remplacer le BCM.
		Le paramètre « Facteur de surintensité » est erroné. Le rectifier.

Composant de commande d'ascenseur	Symptôme	Élimination des défauts/ Remarque
Bus BIO de palier	Communication erratique ou erronée avec les LIP ou les LOP.	Vérifier si le condensateur de terminaison 22 nF est installé à l'extrémité du bis BIO.
		S'assurer de l'absence de nœudsdéfectueux, en retirant les nœudsdu bus de façon sélective et en débranchant les LIP ou les LOP à l'étage. Vérifier s'il est possible de constater une amélioration du comportement.
		Alternativement, se connecter au SMLCD $\rightarrow$ STATUS $\rightarrow$ Board IOs et s'assurer que les cartes LOP et LIP sont disponibles dans la liste des E/S. Déconnecter toute carte ne se trouvant pas dans la liste, et vérifier s'il est possible de constater une amélioration du comportement.
Circuit de sécurité	Le SMLCD affiche un message T3BOpen, le LED T4 du PCBA ASIXB étant éteint	Un contact de sécurité est ouvert sur la cabine de l'ascenseur. Consulter le schéma « Circuit de sécurité » et rechercher les raisons de l'ouverture du contact. Une fois celle-ci déterminée, résoudre le problème, réinitialiser le contact et remettre l'ascenseur en service.

# 5.2 Convertisseur

#### 5.2.1 VF22/33/44/VF88BR, VF55PF1, VF77PF1

Symptômes	Causes possibles	Elimination du défaut
Téléchargement du logiciel VARIOsys impossible	« Boot Switch » est éteint sur le PCBA VARIOcon	Positionner le commutateur d'amorçage sur « ON ».
	Procédure incorrecte	Voir « Téléchargement du logiciel VARIOsys » dans K 41410695, Diagnostic.
Paramétrage impossible	Le commutateur d'amorçage (« Boot Switch ») sur VARIOcon est sur ON	Régler l'interrupteur d'amorçage sur « OFF ».
Impossible d'effectuer les tests DC-Link/ Current Loop/et Zero Pos.	Causes différentes	Procéder selon « Exécutions pour tests échoués ».
Lors de l'exécution du « Zero Position Test » (ascenseur), l'ascenseur ne se déplace pas bien que les tests « DC Link » et « Current Loop » aient réussi	Sonde de température du moteur mal connectée ou défectueuse	Vérifier/corriger. Exemples : PT100 = 100 $\Omega$ à 0 °C. (+ 0,39 $\Omega$ /1 °C). Par exemple, 139 $\Omega$ = 100 °C. KTY84-30 = 581 $\Omega$ à 20 °C, 882 $\Omega$ à 80 °C, 1560 $\Omega$ à 180 °C.

Symptômes	Causes possibles	Elimination du défaut	
Le frein mécanique ne s'ouvre pas	Type de frein configuré incorrect	Régler l'interrupteur rotatif du PCBA BCM2001 conformément au type de frein installé.	
		Vérifier que l'interrupteur STAT/DYN se trouve en position STAT.	
	KB, KB1, KB2, KB3 mal câblés	Corriger avec le schéma de câblage de l'installation correspondant.	
		Vérifier si la LED « RB » sur le PCBA ASIXB s'allume à l'activation de DRH-D/U et contrôler l'affichage LED sur le module de commande de frein (à l'arrêt)	5
		LED du PCBA AXIS	
		LED SB1 = ON, SB = ON KB = ON, KB = OFF KB2 = ON, KB3 = OFF	
Le frein mécanique n'est pas complètement ouvert	Tension de module BCM erronée	<ul> <li>Contrôler la tension du module BCM.</li> <li>Au besoin, remplacer le module BCM.</li> </ul>	
	Type de frein erroné	<ul> <li>S'assurer de la présence de la bonne résistance de bobine.</li> <li>Au besoin, remplacer la totalité du kit de freinage (deux bobines et le disque de frein).</li> </ul>	

Symptômes	Causes possibles	Elimination du défaut
Aucune préparation de la course possible	Panne de la manœuvre de l'ascenseur	Mettre JMOF en position « 1 » (mode course de montage). Déplacer l'ascenseur en mode de rappel depuis la manœuvre. Si l'ascenseur ne se déplace pas, contrôler le circuit de sécurité, l'ACVF, le moteur et les freins. Si l'ascenseur se déplace, l'arrêter. Ceci indiquerait un problème de communication avec une entrée de la manœuvre. Replacer le JMOF sur « 0 » et rechercher l'origine du problème. Commencer par contrôler le journal des erreurs. Login $\rightarrow$ Error Log $\rightarrow$ Show All. Puis continuer en utilisant la présente aide rapide.

Symptômes	Causes possibles	Elimination du défaut	
Transfert de données au VF (VARIOsys) impossible	VARIOsys contient déjà des paramètres ou échec de la mise en service finale de l'entraînement.	<ul> <li>VF (VARIOsys) avec CO MX :</li> <li>Régler l'état de mise en service sur « 0 ».</li> <li>Login → Drive → Commands → MC CommissStat = « 0 ».</li> <li>Déconnecter le RS422 de l'ASIXB.</li> <li>Reconnecter le RS422 (transfert de données déclenché).</li> <li>Effectuer les étapes de mise en service pertinentes.</li> </ul>	
		<ul> <li>ou</li> <li>Forcer une extension de carte à puce comme décrit dans la section « Forcer une extension de carte à puce ».</li> <li>Effectuer les étapes de mise en service pertinentes.</li> </ul>	

Symptômes	Causes possibles	Elimination du défaut
VF ou manœuvre bloqué pour une raison indéterminée lors de la première mise en service	<ul> <li>Instruction de mise en service n'ayant pas été suivie avec précision</li> <li>Les nouvelles valeurs sont erronées ou n'ont pas été mises à jour après un « Drv End Commissioning »</li> <li>Impossible de réaliser « Drv End Commissioning » (dure trop longtemps)</li> <li>La mise en service Drv End n'a pas mis TR à jour (ZeroPos) à l'issue de l'essai de position zéro</li> </ul>	<ul> <li>Vérifier le</li> <li>« MC_CommisStat » à l'aide de la fonction « Status/MC CommissStat » du SMLCD</li> <li>Attendre jusqu'à ce que les séquences aient été complétées.</li> <li>Remettre le « MC_CommisStat » à zéro Déconnecter immédiatement le RS422 de l'ASIXB. Réinitialiser le GCIOCF.54 et reconnecter le câble (une nouvelle transmission de paramètre est exécutée de la manœuvre au VARIOsys) au CO MX et SMLCD :</li> <li>« Commands / MC_CommisStat = 0 » avec un CO MX et un CADI : « Drive / Commands /</li> <li>S'assurer de la nature correcte des paramètres dans le système après avoir remis le</li> <li>« MC_CommisStat » à zéro et réinitialiser le GCIOCF (K 40700039 « Paramètres FC et MH »).</li> <li>Forcer un téléchargement de carte à puce (nouveau numéro d'ID d'ascenseur, démarrage, restaurer l'ID d'ascenseur) et redémarrer la mise en service</li> </ul>

Symptômes	Causes possibles	Elimination du défaut	
Blocage en présence de l'erreur « Speed Difference » (différence de vitesse) ou « Underspeed » (sous-vitesse)	L'ACVF ne fournit pas suffisamment de courant pour maintenir la vitesse de référence	Vérifier si le contrepoids est égal au poids de la cabine plus 50 % de la charge nominale.	
	Erreur de réglage de l'ACVF, du moteur ou des paramètres	Le réglage ou les paramètres du moteur ou de l'ACVF sont erronés. Voir le document K 40700039 Mise en service pour plus de détails concernant la rectification de ces derniers.	
	Type de frein réglé incorrect. Le frein n'est pas complètement ouvert (attraction ou force de maintien insuffisante).	Corriger le réglage (SB-Einschütz, contacteur unique SB). Pour éviter une extension carte à puce à nouveau incorrecte, commander une carte à puce modifiée (LOC).	5
	La valeur du paramètre « Inertias » est inexacte	Rectifier. Voir K 40700039 Mise en service.	
La cabine se déplace sur environ 200mm et s'arrête	Facteur de surintensité de courant trop bas	Comparer le courant du moteur de levage aux valeurs des paramètres de courant nominal.	
		Contrôler : • I Nominal • I Acceleration • Xh - I Motor Peak.	

Symptômes	Causes possibles	Elimination du défaut	
La cabine circule avec de fortes vibrations	Encodeur mal installé	Régler l'encodeur de façon correcte. Au besoin, se référer au document K 43401968 Carte de maintenance.	
	Câble d'encodeur	Brancher le câble de l'encodeur de façon correcte.	
	Encodeur défectueux	Remplacer l'encodeur et réaliser les essais et contrôles requis.	
Jerk au démarrage	<ul> <li>Pas de CLC1 / CLC2 (configuration)</li> <li>CLC1 / CLC2 non mis en service.</li> </ul>	Mise en service CLC1 / CLC2	
Vitesse de dérive lors du nivelage	Valeur du paramètre « TractnDiameter » ou « Tacho Factor » trop élevée	Ajuster la valeur de « TractnDiameter » par incréments décroissants de 0.xxxx m.	
Surcourse et retour en vitesse de dérive	Valeur du paramètre « TractnDiameter » ou « Tacho Factor » trop faible	Ajuster la valeur de « TractnDiameter » par incréments croissants de 0.xxxx m.	
Symptômes	Causes possibles		Elimination du défaut
---	---	---	--
Vitesse inconstante lors d'une course longue	La valeur du paramètre « Inertias » est trop basse	•	NI : Contacter LOC pour effectuer un nouveau calcul. Commander une carte à puce modifiée. Valeur indicative pour machines à traction directe : ~ 25 ~ 85 kg/m <sup>2</sup> .
	Le frein mécanique ne s'ouvre pas totalement	•	Contrôler la tension du module BCM. S'assurer de la présence de la bonne résistance de bobine. Remplacer le jeu de frein complet (2 bobines et le disque de frein).

Le ventilateur du moteur VEMH ne fonctionne pas, pour les moteurs FML et PML 200 uniquement Température basse Aucune erreur. Contrôler le VEMH en simulant une température élevée : Débrancher X10. Débrancher le câble de broche 4. Brancher le connecteur X10 THMH et VEMH). Vérifier que la circulation d'air MH est correcte.	Symptômes	Causes possibles	Elimination du défaut
VEMH défectueux	Le ventilateur du moteur VEMH ne fonctionne pas, pour les moteurs FML et PML 200 uniquement	Température basse	<ul> <li>Aucune erreur.</li> <li>Contrôler le VEMH en simulant une température élevée :</li> <li>Débrancher X10.</li> <li>Débrancher le câble de la broche 4.</li> <li>Brancher le connecteur X10 THMH et VEMH).</li> <li>Vérifier que la circulation d'air MH est correcte.</li> </ul>
PT100       24VDC         4 3 2 1         1         2         1         2         1         2         1         2         1         2         1         2 <th></th> <th>VEMH défectueux</th> <th>THMH VEMH PT100 24VDC 4 3 2 1 4 3 2 1 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9</th>		VEMH défectueux	THMH VEMH PT100 24VDC 4 3 2 1 4 3 2 1 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9

### 5.2.2 VF33... - VF 155PF1

Symptômes	Causes possibles	Elimination du défaut	
Téléchargement de VARIOsys / VarioLC impossible	« Boot Switch » VARIOcon22 / VARIOcon23 est « OFF »	Positionner le commutateur d'amorçage sur « ON ».	
	Procédure de téléchargement erronée	Voir « Téléchargement du logiciel VARIOsys/ VarioLC »	
Paramétrage impossible	« Boot Switch » VARIOcon22 / VARIOcon23 est « ON »	Régler l'interrupteur d'amorçage sur « OFF » et réinitialiser le PCBA comme suit :	
		<ul> <li>Appuyer sur le bouton de réinitialisation pendant quelques secondes, ou commuter JH sur OFF/ON.</li> </ul>	5
Essais de moteur et de convertisseur d'alimentation	Le circuit de sécurité s'ouvre pendant l'essai (porte)	<ul> <li>Mettre JRH en position « RECALL » (rappel)</li> <li>Commuter le JMOF sur « IMOF » / « ON » / « 1 ».</li> </ul>	

# 6 \* Manoeuvre MX

# 6.1 PCBA CANIC(K)

ASIXB est le PCBA d'arrière-plan, constituant une interface entre l'UC (PCBA GCIOCF 54.Q) et les périphériques de la manœuvre. Le cœur du PCBA ASIXB(K) est l'interface utilisateur (SMLCD), qui fournit la plupart des informations de diagnostic.

Il existe deux versions de ce PCBA :

- ASIXB 01.Q Première génération, sans dérivation du circuit de sécurité pour la Corée, et sans logements de bus d'extension
- ASIXBK 01.Q Première génération, avec dérivation du circuit de sécurité pour la Corée, et sans logements de bus d'extension
- ASIXB 02.Q Deuxième génération, sans dérivation du circuit de sécurité pour la Corée, et sans logements de bus d'extension
- ASIXBK 02.Q Deuxième génération, avec dérivation du circuit de sécurité pour la Corée, et sans logements de bus d'extension.

Les différences pertinentes entre les PCBA de première et de seconde génération consistent en la présence d'un circuit de télécommande de limiteur intégré et de deux prises destinées aux interrupteurs de câble mou dans les PCBA de seconde génération.

#### Aperçu et désignations



PCBA ASIXB(K) 01/21.Q [36665; 06.08.2010]

K 40700050\_FR\_05



PCBA ASIXB(K) 02/22.Q [40844; 28.09.2011]

#### N<sup>o</sup> Désignation Description 1 GCIOCE Logement de PCBA CPU (2 fiches) 2 GNT Alimentation d'interphone MR 3 NGL Alimentation CC d'ascenseur 4 **KTHS** Sonde de température de gaine 5 ESE Tableau de manœuvre de rappel 6 I DBCS Dérivation de porte palière, tableau de commande 7 SOA Sirène d'alarme de gaine HK Câble pendentif 8 9 ΚV Contacts de verrouillage de porte 10 KBV Contact limiteur de vitesse 11 ARD Point initial et final du circuit de sécurité 12 SKS Circuit de sécurité de la gaine 13 PFBO-SK Circuit de sécurité de l'ouverture du frein par impulsion électrique Contact câble mou 14 KSS 15 BCM-SK Connecteur de circuit de sécurité de module de freinage X15 16 Alimentation d'entraînement et interface logique 17 PFBO Interface d'ouverture du frein par impulsion électrique 18 HUB Alimentation de commutateur Ethernet 19 BATT Batterie d'alimentation de secours 20 DRIVE-RS422 Communication d'entraînement série 21 FS Interface F/S de local des machines 22 KB Rétroaction de contact de frein 23 BCM Interface au module de freinage

#### Désignation des connecteurs et des relais

K 40700050\_FR\_05

N٥	Désignation	Description
24	LOP	Connecteur d'interface de bus de palier
25	CLSD	Télésurveillance
35	DBV	Bouton de déclenchement du limiteur de vitesse
36	DBV-A	Bouton de réinitialisation du limiteur de vitesse
37	RBV	Relais de déclenchement du limiteur de vitesse
38	RBV-A	Relais de réinitialisation du limiteur de vitesse

# Désignations des LED

N٥	Désignation	Etat	Description
26	KB	éteint	Première bobine de frein ouverte
		Allumé	Première bobine de frein fermée
27	KB1	Éteint	Seconde bobine de frein fermée
		Allumé	Seconde bobine de frein ouverte
28	KB2	Éteint	Troisième bobine de frein ouverte
		Allumé	Troisième bobine de frein fermée
29	KB3	Éteint	Quatrième bobine de frein fermée
		Allumé	Quatrième bobine de frein ouverte
30	SB	Éteint	Premier contacteur de frein actif
		Allumé	Premier contacteur de frein inactif
31	SB1	Éteint	Second contacteur de frein actif
		Allumé	Second contacteur de frein inactif
32	ZSB	Éteint	Bobines de frein inactives ou à niveau de courant d'excitation
		Allumé	Bobines de frein en préservation du niveau actuel
33	LRSK	Éteint	Sortie GCIOCF VRSK inactive
		Allumé	Sortie GCIOCF VRSK active

N٥	Désignation	Etat	Description
34	LRB	Éteint	Sortie GCIOCF VRB inactive
		Allumé	Sortie GCIOCF VRB active

Pour une description détaillée de l'interface utilisateur avec SMLCD, voir le chapitre « Interface utilisateur avec SMLCD ».

# 6.2 PCBA GCIOCF

A partir de la version 07, le PCBA de commande central de la manœuvre CO MX consiste en un assemblage de deux PCBA :

- CPUCF 54.Q, sur lequel se trouvent le processeur de commande, et les mémoires RAM et FLASH
- GCIOCF 54.Q, disposant de circuits auxiliaires, d'un conditionnement E/S et d'une interface mécanique vers le PCBA ASIXB.

Cet assemblage de PCBA sera traité comme un PCBA unique dans le cadre des présentes instructions de diagnostic.



K 40700050\_FR\_05

### Désignation des éléments de connecteur principaux

Pos.	Désignation	Description
1	RS232	Port série pour connexion CADI
2	RESET	Bouton Reset
3	SD/MMC	Logement de programmation
8	CPUCF	PCBA CPU
9	ETHERNET	Fiche Ethernet pour communication de groupe
10	X2-1-1	Connecteur GCIOCF EB
11	X2-1-2	Connecteur GCIOCF E/S

# Désignations des LED

LED	Désignation	Etat	Description
4	ERROR (rouge)	Éteint	Affichage normal
		Allumé	PCT ou SCT invalide ou ID d'ascenseur erroné
		Clignotant	Logiciel absent ou invalide
5	WDOG (verte)	Clignotant	Affichage normal
		Éteint / allumé	L'UC ne fonctionne pas correctement (erreur logicielle ou matérielle)
6	CPU (verte)	Clignotant rapidement	Affichage normal
		Éteint / allumé	L'UC ne fonctionne pas correctement (erreur logicielle ou matérielle)
7	STATUS (verte)	Eclairage absent ou faible	État normal

# 6.3 BCM

## 6.3.1 PCBA BCM 2001.Q

Le BCM 2001.Q est le PCBA de commande du frein de la manœuvre CO MX de première génération. Il est conçu pour fonctionner avec des PML/FML 160 et 200 et des machines de levage.

#### Aperçu et désignations



Assemblage de PCBA BCM de première génération [33803; 27.11.2012]

#### Désignation des éléments de connecteur principaux

Pos.	Désignation	Description
1	POWIN	Connecteur d'alimentation CA
2	ASIX	Connecteur d'alimentation CC et de logique
3	ASIX_SK	Connecteur de signaux de circuit de sécurité
4	MGB	Connecteur de bobine de frein
5	MGB_TEST	Connecteur d'essai de frein pour la première paire de bobines

### Commutateur à coulisse

Pos.	Désignation	Description
6	TEST TYPE SETTING	Commutateur de réglage du type d'essai de frein • STAT = statique : le frein est ouvert et l'ascenseur à l'arrêt. • DYN = dynamique : le frein reste ouvert
		à la fin d'une course.

# Désignations des LED

Pos.	Désignation	Description	
7	ERREUR	Allumé	Erreur interne de PCBA ou état d'entrée invalide
		Éteint	Etat normal
8	OVLT	Allumé	Tension entrante CA > 264 V
		Éteint	Tension entrante CA $\leq$ 264 V

# 6.3.2 PCBA BCM 2002.Q

Le BCM 2002.Q fait partie du PCBA de commande du frein de la manœuvre CO MX de seconde génération. Le BCM 2002.Q le convertisseur CA/CC, et est conçu pour fonctionner avec des PCBA BCRM 2002.Q, et les machines de levage PML/FML 160 et 200.

#### Aperçu et désignations



Assemblage de PCBA BCM de seconde génération [41641; 10.11.2011]

#### Désignation des éléments de connecteur principaux

Pos.	Désignation	Description
1	POWIN	Connecteur d'alimentation CA
2	VBRAKE	Connecteur de sortie de tension d'alimentation du frein
3	FC	Connecteur inter-cartes

# 6.3.3 PCBA BCRM 2002.Q

Le BCRM 2002.Q fait partie du PCBA de commande du frein de la manœuvre CO MX de seconde génération. Le BCRM 2002.Q contient les relais de sécurité, la logique de commande et les circuits d'alimentation CC, et il est conçu pour fonctionner avec des PCBA BCM 2002.Q, et les freins de machines de levage PML/FML 160/200.

#### Aperçu et désignations



Assemblage de PCBA BCRM de seconde génération [41644; 10.11.2011]

#### Désignation des éléments de connecteur principaux

Pos.	Désignation	Description	
1	ASIX	Connecteur d'alimentation CC et de logique	
2	ASIX_SK	Connecteur de signaux de circuit de sécurité	
3	MGB	Connecteur de bobine de frein	
4	MGB_TEST	Connecteur test frein	

Pos.	Désignation	Description	
5	EM	Connecteur de module d'évacuation manuelle	
6	FC	Connecteur inter-cartes	
7	VBRAKE	Connecteur de sortie de tension d'alimentation du frein	

### Commutateur à coulisse

Pos.	Désignation	Description
8	TEST_TYPE	<ul> <li>Commutateur de réglage du type d'essai de frein</li> <li>STAT = statique : Le frein sélectionné est ouvert et l'ascenseur à l'arrêt.</li> <li>DYN = dynamique : Le frein sélectionné reste ouvert à la fin d'une course.</li> </ul>

# Désignations des LED

Pos.	Désignation	Etat	Description	
9	WDOG1	Clignotant	1 <sup>er</sup> PCBA , processeur en mode de fonctionnement normal	
		Non allumé ou allumé en permanence ou	1 <sup>er</sup> PCBA, processeur bloqué. Remplacer le PCBA.	
10	10 WDOG2 Clignotant		2 <sup>e</sup> PCBA , processeur en mode de fonctionnement normal	
		Non allumé ou allumé en permanence ou	2 <sup>e</sup> PCBA, processeur bloqué. Remplacer le PCBA.	

Pos.	Désignation	Etat	Description
11	OVLT	Éteint	La tension CA entrante est ≤ 264 V. Etat normal
		Allumé	La tension CA entrante est > 264 V. PCBA bloqué
12	ERREUR	Allumé	Erreur interne de PCBA ou état d'entrée invalide. Le fonctionnement du PCBA est bloqué.
		Éteint	État normal
13 EM	EM	Clignotant	Interrupteur JEM activé. L'évacuation manuelle est activée, l'ouverture du frein par la commande est bloquée.
		Éteint	Interrupteur JEM désactivé. L'évacuation manuelle est bloquée, l'ouverture du frein par la commande est activée.

# 6.4 PCBA CANIC(K) 1.Q

Le CANIC(K) 1.Q est le PCBA de nœud de cabine de la manœuvre CO MX. Deuxversions sont disponibles :

- CANIC 1.Q sans le circuit de pontage supplémentaire de service pompiers destiné à la Corée
- CANICK 1.Q avec le circuit de pontage supplémentaire de service pompiers destiné à la Corée.



#### Aperçu et désignations

PCBA CANIC(K) [33775; 09.02.2010]

#### Désignation des éléments de connecteur principaux

Pos.	Désignation	Description
1	SISK	Connecteur de circuit de sécurité d'information de gaine
2	KCBS	Connecteur de contact de barre de maintenance de frein
3	KNA	Connecteur de contact de sortie de secours
4	JHC2	Connecteur d'interrupteur d'arrêt supplémentaire
5	REC	Connecteur de tableau d'inspection
6	ктс	Connecteur de contact de porte avant

K 40700050\_FR\_05

Pos.	Désignation	Description		
7	DOOR	Connecteur d'alimentation CC et de bus pour porte avant		
8	2KTC	Connecteur de contact de porte arrière		
9	2DOOR	Connecteur d'alimentation CC et de bus pour porte arrière		
10	LC	Connecteur d'éclairage cabine		
11	MVEC	Connecteur de ventilateur de cabine		
12	PC	Prise de cabine		
13	POWT	Connecteur de courant CA de porte		
14	POWC	Connecteur d'alimentation CA de cabine		
15	нк	Connecteur de câble pendentif		
16	LNC	Connecteur d'éclairage de secours		
17	GNT	Connecteur de téléalarme/interphone		
18	JNFF	Connecteur d'interrupteur pompiers		
19	SOA	Connecteur de sirène d'alarme		
20	ACS	Connecteur de boîtier liftier		
21	SI	Connecteur d'alimentation CC d'information de gaine, de bus et de logique		
22	CLC2	Connecteur de deuxième détecteur de charge		
23	UCC	Connecteur de dispositifs de fond de cabine (bouton d'alarme, contact de parachute, premier détecteur de charge)		
24	JHC1	Connecteur de commutateur d'arrêt en cabine		
25	XCOP	Connecteur de tableau de commande en cabine		
30	MMC	Connecteur de carte multimédia		

### Désignations des LED

LED	Désignation	Etat	Signification
27	CAN_ERR	Allumé ou clignotant	Erreurs de communication CAN
		Éteint	Communication CAN sans erreurs
28	CAN_RUN	Clignotant	Communication CAN active
		Éteint	Communication CAN inactive
29	+ 24 V	Allumé	Alimentation CC présente
		Éteint	Alimentation CC absente

### Bouton

Pos.	Désignation	Description	
26	Reset	Microcontrôleur réinitialisé	

# 6.5 PCBA CANGIO 1.Q

Le CANGIO 1.Q est le PCBA d'interface de bus CAN de cabine, de local des machines ou de gaine utilisé dans la manœuvre CO MX.

#### Aperçu et désignations



#### Désignation des éléments de connecteur principaux

Pos.	Désignation	Description	
1	SORTIE2	Connecteur de cinquième à huitième sortie	
2	SORTIE1	Connecteur de première à quatrième sortie	
3	ENTREE	Connecteur d'entrée	
5	XGRAY	Connecteur d'indicateur de position de la cabine	
6	CAN	Connecteur d'alimentation CC et de bus	

Pos.	Désignation	Description
11	MMC/SD	Connecteur multimédia/carte mémoire flash

# Désignations des LED

LED	Désignation	Etat	Signification
4	11-18	Allumé	Contact à l'entrée fermé
		Éteint	Contact à l'entrée ouvert
8	P0	Allumé	Alimentation CC présente
		Éteint	Alimentation CC absente
9	CAN	Clignotant	Communication CAN active
		Eteint / allumé	Communication CAN inactive
13	01-08	Allumé	Relais de sortie actif
		Éteint	Relais de sortie inactif

# Commutateurs de configuration

Pos.	Désignation	Description	
7	TERME	Commutateur de terminaison du bus CAN	
10	BAUD	Commutateur de sélection de la vitesse de transmission	
12	ID de nœud	Commutateur de sélection de l'ID de nœud	

### 6.5.1 Configurations supplémentaires pour l'interface E/S BIO



Il est possible de saisir un appel de cabine par course durant l'apprentissage.

En cas de cabine à porte unique :

- Pénétrer dans la cabine.
- Saisir un appel de cabine vers l'étage auquel le tableau devant faire l'objet d'un apprentissage est installé.

Commencer par l'étage inférieur.

- · La cabine se déplace jusqu'à l'étage le plus bas.
- · La porte s'ouvre et reste ouverte.

En présence d'une cabine munie de 2 portes à fonctionnement sélectif :

- Lancer un appel de cabine vers l'étage.
- Pénétrer dans la cabine du côté duquel le tableau devant faire l'objet d'un apprentissage est installé.

En présence d'une cabine munie de 2 portes à fonctionnement parallèle :

- Lancer un appel de cabine vers l'étage. La porte avant s'ouvre.
- Procéder à l'apprentissage des tableaux de la porte avant.
- Lancer un autre appel de cabine vers le même étage. La porte avant se ferme et la porte arrière s'ouvre.
- Procéder à l'apprentissage des tableaux de la porte arrière.

Quitter la cabine dans un délai de 12 secondes suivant l'ouverture totale des portes.

Appuyer sur le bouton jusqu'à ce que les voyants d'acquittement de tous les boutons et les flèches du LIP (si présent) s'allument pendant environ 3 secondes.

- En cas de LOP à 2 boutons :
  - Appuyer sur le bouton d'appel d'étage montant.
    - Le COP émet trois bips.

En présence d'une interface SLCUX : Le COP émet deux bips supplémentaires.

- Pénétrer dans la cabine. Lancer un appel de cabine vers l'étage suivant.
- En présence d'une commande sélective : Pénétrer dans la cabine du côté duquel le tableau devant faire l'objet d'un apprentissage est installé.

Répéter la procédure jusqu'à ce que tous les tableaux aient fait l'objet d'un apprentissage.

Se déplacer jusqu'à l'étage le plus proche de l'armoire de commande.

Quitter le mode d'apprentissage. Login  $\rightarrow$  Commands  $\rightarrow$  Teach-in  $\rightarrow$  OFF  $\rightarrow$  OK.

Effectuer une réinitialisation simple.

Attendre jusqu'à ce que les messages du SMLCD concernant le scannage aient disparu.

Sur le SMLCD :

- Enregistrer la configuration sur le PCBA du tableau : Login  $\rightarrow$  Commands  $\rightarrow$  Freeze Node Tr.  $\rightarrow$  OK.
- · Contrôler l'état d'enregistrement dans le coin supérieur droit.

Symbole	Etat	Description	
?	ON	Figeage pas encore conclu	
?	CLIGNOTE	Exécution de l'instruction de figeage en cours	
!	ON	Figeage conclu avec modifications de la dernière fois	
!	CLIGNOTE	Échec de la commande de figeage	
Ecran vide	-	Figeage conclu sans modifications de la dernière fois	

Se déplacer à tous les étages.

- S'assurer que tous les étages fonctionnent correctement.
- S'assurer que tous les indicateurs de position et flèches de direction fonctionnent correctement.

### Dispositifs BIO2 avec E/S configurables

- LIP
- LOP
- SLCUX PCBA
- BIOGIO PCBA.

En cas de PCBA BIOGIO : s'assurer que tous les commutateurs de configuration sont réglés de façon correcte.

Les combinaisons possibles sont les suivantes :

PCBA	CFG1	CFG2	
BIOGIO1	ON	OFF	
BIOGIO2	OFF	ON	
BIOGIO3	ON	ON	

Sur le SMLCD :

- Activer l'option « Service Visit » pour désactiver la surveillance des E/S critiques : Login → Commands → Service Visit → ON → OK. Une « \* » clignotante, accompagnée d'un signal sonore, indique que l'ascenseur se trouve en mode « Service Visit ».
- Activer le processus de configuration E/S. Login  $\rightarrow$  Commands  $\rightarrow$  Program IO function.

Une liste des types de PCBA munis d'E/S configurables est affichée :



Le PCBA ASIXB est identifié à l'aide du terme « LOCAL ».

- Sélectionner le type de PCBA devant être programmé.
- Presser OK.

Une liste des occurrences liées au PCBA sélectionné est affichée :



- Sélectionner le type de PCBA devant être programmé.
- · Presser OK.

Une liste des E/S disponibles pour le PCBA sélectionné est affichée. Elle indique leur état actuel :



- Sélectionner le type d'E/S devant être programmé.
- Presser OK.
- Utiliser la flèche montante ou descendante pour modifier la fonction de l'E/S.
  - La valeur sélectionnée est affichée.
  - Les valeurs sont affichées par ordre alphabétique, triées en fonction de l'acronyme de la fonction E/S.



• Presser OK.

L'E/S sélectionnée est affichée, et associée au BMK choisi.

· Presser OK.



· Presser OK.



• Presser OK.

Le système enregistre la fonction sur le PCBA.



- Appuyer sur ESC pour retourner en arrière.
- Répéter la procédure pour configurer toutes les autres E/S requises.

#### Effectuer une réinitialisation simple.

Attendre jusqu'à ce que les messages du SMLCD concernant le scannage aient disparu.

Sur le SMLCD :

- Enregistrer la configuration sur le PCBA du tableau : Login  $\rightarrow$  Commands  $\rightarrow$  Freeze Node Tr.  $\rightarrow$  OK.
- Contrôler l'état d'enregistrement dans le coin supérieur droit.

Symbole	Etat	Description	
?	ON	Figeage pas encore conclu	
?	CLIGNOTE	Exécution de l'instruction de figeage en cours	
!	ON	Figeage conclu avec modifications de la dernière fois	
!	CLIGNOTE	Échec de la commande de figeage	
Ecran vide	-	Figeage conclu sans modifications de la dernière fois	

### Effectuer une double réinitialisation.

Attendre jusqu'à ce que les messages du SMLCD concernant le scannage disparaissent.

Sur le SMLCD :

- Désactiver l'option « Service Visit » : Login  $\rightarrow$  Command  $\rightarrow$  Service Visit  $\rightarrow$  OFF  $\rightarrow$  OK.
- S'assurer que toutes les E/S configurées fonctionnent correctement.

# 6.6 PCBA BIOGIO

Le BIOGIO 1.Q est le PCBA d'interface de bus BIO de local des machines ou de gaine utilisé dans la manœuvre CO MX.

### Aperçu et désignations



#### Désignation des éléments de connecteur principaux

Pos.	Désignation	Description	
1	SORTIE2	Connecteur de cinquième à huitième sortie	
2	SORTIE1	Connecteur de première à quatrième sortie	
3	ENTREE	Connecteur d'entrée	
4	XGRAY	Connecteur d'indicateur de position de la cabine	
5	BIO	Connecteur d'alimentation CC et de bus	
6	XCF	Connecteur de câble de configuration	

# Boutons et interrupteurs

Pos.	Désignation	Description
7	APPRENTIS- SAGE	Bouton d'apprentissage
8	CFG	Commutateur de sélection de l'adresse de nœud

### Désignations des LED

LED	Désignation	Etat	Signification	
9	P0	Allumé	Alimentation CC présente	
		Éteint	Alimentation CC absente	
10	WDOG	Clignotant	Communication BIO active	
		Éteint / allumé	Communication BIO inactive	

### 6.6.1 Configurations supplémentaires pour l'interface E/S BIO

#### **Dispositifs CAN avec E/S configurables**

- CANGIO dans la cabine
- CANGIO sur le bus de palier
- ZRTL + IODB ou IOX PCBA, dans les terminaux ZL3.

Le nombre maximal de PCBA CANGIO est égal à seize.

En cas de PCBA CANGIO : s'assurer que tous les commutateurs de configuration sont réglés de façon correcte.

- Le commutateur d'ID de nœud est réglé sur un chiffre unique dans l'ascenseur.
- Le commutateur BAUD est réglé en fonction du bus auquel le CI est connecté :
  - 125 kbits/s pour les nœuds de la cabine
  - 50 kbits/s pour les nœuds du bus de palier.
- Toutes les cartes : Le commutateur TERM est réglé sur OFF.
- En présence d'une carte à la fin du bus de palier : le commutateur TERM de cette carte est réglé sur ON.
- Une « \* » clignotante sur le SMLCD, accompagnée d'un signal sonore, indique que l'ascenseur se trouve en mode « Service Visit ».
- Sur le SMLCD : Activer l'option « Service Visit » pour désactiver la surveillance des E/S critiques : Login → Commands → Service Visit → ON → OK.
  - Activer l'option « Service Visit » pour désactiver la surveillance des E/S critiques : Login  $\rightarrow$  Commands  $\rightarrow$  Service Visit  $\rightarrow$  ON  $\rightarrow$  OK.
  - Activer le processus de configuration E/S : Login  $\rightarrow$  Commands  $\rightarrow$  Program IO function.

Une liste déroulante des types de PCBA munis d'E/S configurables apparaît :



100

Tous les ascenseurs d'un même groupe doivent employer la même version de logiciel.



- Sélectionner le type de PCBA devant être programmé.
- Presser OK.

Une liste des occurrences liées au PCBA sélectionné est affichée :



- Sélectionner le type d'E/S devant être programmé.
- · Presser OK.

Une liste des E/S disponibles pour le PCBA sélectionné est affichée. Elle indique leur état actuel :



- Sélectionner le PCBA devant être programmé.
- Presser OK.
- Utiliser la flèche montante ou descendante pour modifier la fonction de l'E/S.



- · Presser OK.
- Utiliser la flèche montante ou descendante pour modifier la fonction de l'E/S.
- Presser OK.



K 40700050\_FR\_05

Presser OK.



#### • Presser OK.

Le système enregistre la fonction sur le PCBA.



- Appuyer sur ESC pour retourner en arrière.
- Répéter la procédure pour configurer toutes les autres E/S requises.

Effectuer une réinitialisation simple.

Attendre jusqu'à ce que les messages du SMLCD concernant le scannage aient disparu.

Sur le SMLCD :

- Enregistrer la configuration sur le PCBA du tableau : Login  $\rightarrow$  Commands  $\rightarrow$  Freeze Node Tr.  $\rightarrow$  OK.
- Contrôler l'état d'enregistrement dans le coin supérieur droit.

Symbole	Etat	Description	
?	ON	Figeage pas encore conclu	
?	CLIGNOTE	Exécution de l'instruction de figeage en cours	
!	ON	Figeage conclu avec modifications de la dernière fois	
!	CLIGNOTE	Échec de la commande de figeage	
Ecran vide	-	Figeage conclu sans modifications de la dernière fois	

# 6.7 \* PCBA PEBO Ouverture du frein par impulsion électrique

### 6.7.1 Mise en service

### Récapitulatif

Le présent chapitre décrit la connexion et le contrôle du dispositif d'ouverture du frein par impulsion électrique (PEBO). Ce dispositif sert à assurer une évacuation manuelle des passagers enfermés en cas de panne de courant.

### **Conditions préalables**

Toutes les étapes précédentes de la procédure de mise en service générale doivent avoir été effectuées.



104

L'émission d'une impulsion PEBO est soumise aux conditions suivantes :

- Absence d'alimentation NGL
- · Signal LUET inactif.

Le dispositif est alimenté par deux packs de batterie. Leurs tailles dépendent des exigences du frein de la machine de levage.

### Généralités

N٥	Étape	Remarques
1	<ul> <li>Désactiver les commutateurs suivants :</li> <li>JH, interrupteur principal</li> <li>SIL, interrupteur d'éclairage principal</li> <li>SIS, interrupteur de commande principal</li> </ul>	-
2	AS, connecter les prises NGL_PEBO et PEBO_KBV.	-
3	MH, s'assurer que le câble PEBO est connecté au bornier de la machine.	-
4	<ul> <li>PEBO, connecter les prises suivantes :</li> <li>BATT1 et BATT2</li> <li>NGL</li> <li>AS1 et AS2.</li> </ul>	-
5	PEBO, connecter le câble MGBC et fermer le boîtier PEBO.	-
6	Activer les commutateurs suivants : • JH, interrupteur principal • SIL, interrupteur d'éclairage principal • SIS, interrupteur de commande principal	-
7	<ul> <li>PEBO, vérifier les LED suivants :</li> <li>BAT-WARN1, surveillance du pack de batteries 1, non allumé</li> <li>BAT-WARN2, surveillance du pack de batteries 2, non allumé</li> <li>OUT_ERR1, erreur au niveau de la sortie 1, non allumé</li> <li>OUT_ERR2, erreur au niveau de la sortie 2, non allumé</li> <li>VBAT1, tension du pack de batteries 1, allumé</li> <li>VBAT2, tension du pack de batteries 2, allumé</li> </ul>	Si l'un des LED BAT_WARN est allumé, attendre jusqu'à ce que les packs de batteries soient totalement chargés (LED OFF).

N٥	Étape	Remarques
8	Utiliser la commande de rappel pour placer la cabine vide environ 300 mm sous une zone de porte quelconque.	-
9	Désactiver JH.	-
10	Activer l'interrupteur JEM et appuyer sur le bouton DEM. Les freins de la machine de levage s'ouvrent brièvement et la cabine se déplace vers le haut, entraînée par le déséquilibre de charge.	-
11	Ne pas relâcher le bouton DEM jusqu'à ce que la cabine atteigne la zone de porte (LED LUET allumé sur le PCBA ASIX). L'ouverture du frein est inactive à partir de ce moment. La progression de l'évacuation peut être observée en se basant sur la distance par rapport à l'étage le plus proche indiquée dans la quatrième ligne du SMLCD.	-
12	Activer les commutateurs suivants : • JH, interrupteur principal • SIL, interrupteur d'éclairage principal • SIS, interrupteur de commande principal	Voir la section « Menu principal SMLCD »
# 6.7.2 \* Vue d'ensemble

# Récapitulatif

Le PEBO 22.Q constitue le PCBA d'évacuation manuelle de la commande CO MX dans le cas des machines PML/FML. Il fournit des impulsions à durée fixe aux bobines du frein, sous contrôle du personnel de sauvetage. Un tel dispositif permet à l'ascenseur de se déplacer sous l'effet du déséquilibre de la charge sans dépasser une vitesse sûre.



Aperçu et désignations

Assemblage PCBA PEBO [37762; 18.11.2010]

## Désignation des éléments de connecteur principaux

Pos.	Désignation	Description
1	BAT1	Connecteur pour 1 <sup>er</sup> banc de batterie
2	BAT2	Connecteur pour 2 <sup>e</sup> banc de batterie

K 40700050\_FR\_05

Pos.	Désignation	Description	
3	MGBC	Connecteur pour bobines de frein	
4	NGL	Connecteur pour chargeur de batterie, alimentation CC	
5	DIST	Connecteur pour capteur de distance (pas utilisé dans les CMG)	
6	AS1	Connecteur de communication/logique avec PCB ASIXB	
7	AS2	Connecteur de fonctionnement/sécurité avec armoire de commande	

# Boutons et interrupteurs

Pos.	Désignation	Description		
8	SETTING	Interrupteur de réglage de la capacité du banc de batterie		
		Réglage Capacité de la N° ID de la batterie [Ah]		
		1	3,2	419214
		3	6,5	434603
		5	12,0	432790
9	RESET	Bouton Reset		

# Désignations des LED

Pos.	Désignation	Etat	Signification	
10	BAT-WARN 1/2	ON	Batterie ok	
		OFF	Batterie faible	
11	OUT_ERR1/2	ON	Tension de sortie pas OK	
		OFF	Tension de sortie OK	

Pos.	Désignation	Etat	Signification
12	VBAT1/2	ON	Tension présente sur le 1 <sup>er</sup> /2 <sup>e</sup> banc de batterie
		OFF	Tension absente sur le 1 <sup>er</sup> /2 <sup>e</sup> banc de batterie
13	OUTPUT1/2	ON	Tension de sortie du convertisseur 1/2 présente
		OFF	Tension de sortie du convertisseur 1/2 absente

#### Fusibles

Pos.	Désignation	Description
14	SI1/2	1 <sup>er</sup> /2 <sup>e</sup> banc de batterie, fusible

# 6.8 Téléchargement de mise à jour de logiciel et extension de carte à puce

De temps à autres, il peut s'avérer nécessaire de mettre à jour le logiciel MX-GC CO 7. Cette opération peut être réalisée comme suit :

- Carte MMC-SD
- CADI GC (si disponible).

# 6.8.1 Carte MMC/SD

Avant de commencer la mise à jour, veiller à disposer d'un logiciel de type approprié pour la commande et de version plus récente que celle actuellement installée.

Veiller aussi à noter les paramètres de commande suivants : SMLCD  $\rightarrow$  Login  $\rightarrow$  Parameter  $\rightarrow$  Drive Setting :

- Encoder Type
- Tension InvInput
- ID inverseur
- Réglage de charge
- Phase Dir.

K 40700050\_FR\_05

Il est ensuite possible d'assurer la mise à jour du logiciel comme suit :

N٥	Étape
1	Commuter l'ascenseur en mode d' « Inspection » et veiller à l'absence de toute charge dans la cabine.
2	Déconnecter le câble Ethernet du bas du PCBA GCIOF.
3	Insérer la carte MMC/SD dans le logement du PCBA GCIOF.
4	Appuyer sur le bouton de réinitialisation du PCBA GCIOF.
5	Le téléchargement du logiciel démarre.
6	Une fois le processus de téléchargement conclu, un message annonçant la conclusion du téléchargement et demandant le retrait de la carte MMC/SD, apparaît sur le SMLCD.
7	Retirer la carte MMC/SD.
8	Après avoir retiré la carte, la manœuvre procède automatiquement à une double réinitialisation.
9	Dans le cas contraire, appuyer sur le bouton de réinitialisation du PCBA GCIOF, attendre jusqu'à ce que la manœuvre émette un signal sonore le LED rouge du PCBA GCIOF se soit éteint. Appuyer à nouveau sur le bouton de réinitialisation.
10	Selon la version de logiciel mise à jour, une extension de carte à puce peut être réalisée de façon automatique.
11	Une fois l'extension de carte à puce conclue, contrôler les paramètres obtenus et les modifier en fonction des valeurs correctes.
12	Une fois ces éléments vérifiés et rectifiés, effectuer une mise en service finale de l'entraînement. SMLCD : Login $\rightarrow$ Commands $\rightarrow$ Drive End Comm.
13	Reconnecter le câble Ethernet au PCBA GCIOF.
14	Ramener l'ascenseur en fonctionnement normal.

# 6.8.2 CADI GC

N٥	Étape	
1	Démarrer le CADI sur l'ordinateur portable.	
2	Brancher le câble de communication série de l'ordinateur portable dans le port RS232 du PCBA GCIOF.	
3	Commuter l'ascenseur en mode d' « Inspection » et veiller à l'absence de toute charge dans la cabine.	
4	Déconnecter le câble Ethernet du bas du PCBA GCIOF.	
5	Se connecter au CADI GC, sélectionner : Utility $\rightarrow$ Upload/Download $\rightarrow$ SW Download.	
6	Suivre les instructions à l'écran.	
7	Une fois le processus conclu, la manœuvre procède automatiquement à une double réinitialisation.	
8	Dans le cas contraire, appuyer sur le bouton de réinitialisation du PCBA GCIOF, attendre jusqu'à ce que la manœuvre émette un signal sonore le LED rouge du PCBA GCIOF se soit éteint. Appuyer à nouveau sur le bouton de réinitialisation.	6
9	Selon la version de logiciel mise à jour, une extension de carte à puce peut être réalisée de façon automatique.	
10	Une fois l'extension de carte à puce conclue, contrôler les paramètres obtenus et les modifier en fonction des valeurs correctes.	
11	Une fois ces éléments vérifiés et rectifiés, effectuer une mise en service finale de l'entraînement. SMLCD : Login $\rightarrow$ Commands $\rightarrow$ Drive End Comm.	
12	Reconnecter le câble Ethernet au PCBA GCIOF.	
13	Ramener l'ascenseur en fonctionnement normal.	

# 6.9 Forcer une extension de carte à puce

Il peut s'avérer nécessaire de force la manœuvre à réaliser une extension occasionnelle de la carte à puce après une mise à jour logicielle. Cette opération peut être réalisée comme suit :

N٥	Étape
1	Désactiver JH.
2	Débrancher le connecteur « BATT ».
З	Débrancher le connecteur RS422 du circuit imprimé ASIXB.
4	Modifier l'ID de l'ascenseur sur le PCBA ASIXB et le remplacer par une autre valeur n'étant pas encore utilisée par un autre ascenseur du même groupe.
5	Mettre JH sur ON ; attendre jusqu'à ce que l'amorçage et l'initialisation soient achevés.
6	Désactiver JH.
7	Restaurer la valeur initiale de l'ID de l'ascenseur.
8	Mettre JH sur ON ; attendre jusqu'à ce que l'amorçage et l'initialisation soient achevés.
9	Désactiver JH.
10	Brancher le câble RS422 sur l'ASIXB.
11	Mettre JH sur ON ; attendre jusqu'à ce que l'amorçage et l'initialisation soient achevés.
12	Exécuter un double reset et patienter jusqu'à ce que l'amorçage soit complet.
13	Procéder au « Parameterisation Motor Control » (paramétrage de la commande moteur) (K 40700039 Mise en service).
14	SMLCD, brancher le connecteur « BATT ».
15	Effectuer le « DC Link Test » et le « Current Loop Test ».
16	Enregistrer les paramètres de la commande du moteur (« Drv End Commis »).
17	Contrôler les fonctions de l'entraînement.
18	Si les paramètres ont encore changé, exécuter « Drv End Commis » à nouveau.

# 6.10 Informations relatives au logiciel

Chaque logiciel de commande publié est muni d'un document nommé Notes de publication, indiquant le logiciel de porte (et autre) compatible.

# 6.11 Réparation

Chaque logiciel de commande publié est muni d'un document nommé Notes de publication, indiquant le logiciel de porte (et autre) compatible.

Tableau	de	réparation	
---------	----	------------	--

Composant	Remarques
РСВА	Retourner tout circuit imprimé défectueux à votre fournisseur de pièces de rechange.
	Placer les cartes dans un emballage électrostatique, de façon à prévenir tout dommage et à garantir une analyse correcte des erreurs.
PCBA CAN	<ul> <li>En cas de remplacement des PCBA CAN :</li> <li>Transférer les configurations des interrupteurs rotatifs et à glissière de l'ancienne à la nouvelle carte.</li> <li>Après activation - avant le test de fonctionnement - attendre jusqu'à ce que le logiciel d'application maître du CAN ait été chargé sur la nouvelle carte.</li> <li>Cette procédure est automatique. Une fois le logiciel totalement chargé, le LED SERV rouge s'éteint et le LED APPL vert s'allume. Les LED clignotent brièvement durant une communication CAN.</li> <li>Vérifier le fonctionnement du circuit imprimé.</li> <li>Vérifier si le circuit imprimé est reconnu par le système à l'aide de la fonction test de l'interface utilisateur.</li> <li>Figer la configuration du nœud sur le SMLCD : Login → Command → Freeze Node Tr → OK.</li> </ul>

Composant	Remarques
PCBA BIO	<ul> <li>En cas de remplacement des PCBA BIO :</li> <li>Transférer l'ensemble des réglages des commutateurs DIP de l'ancienne à la nouvelle carte.</li> <li>Effectuer la procédure d'apprentissage du nouveau nœud.</li> <li>Vérifier le fonctionnement du circuit imprimé.</li> <li>Reconfigurer les E/S configurables (s'il en existe) à l'aide du SMLCD.</li> <li>Figer la configuration du nœud sur le SMCLD : Login → Command → Freeze Node Tr → OK.</li> </ul>

## Avant la remise en mode de fonctionnement normal

Il est obligatoire de refaire le processus d'apprentissage, avant d'autoriser le fonctionnement normal de l'ascenseur, si le PCBA de remplacement BIO a déjà été utilisé et a été soumis à un apprentissage soit pour un autre ascenseur soit pour le même ascenseur mais à un autre étage.

#### Service unique

Un service unique est un service spécial, probablement spécifique et non standard. Il est très important de vérifier que le service unique fonctionne bien après une mise à jour de logiciel ou une modification de la configuration.

#### Paramètres perdus

Les paramètres PCT et service unique ont été perdus suite au remplacement du PCBA, ou à un changement de logiciel. Il convient de les télécharger à nouveau dans les cas suivants :

- L'ID de l'ascenseur a changé (carte à puce étendue automatiquement).
- · Le logiciel a été mis à jour.
- La carte UC a été remplacée.
- La carte à puce a été étendue.

En cas de modification de la configuration, d'extension de la carte à puce, de remplacement de la carte UC ou de mise à jour du logiciel d'une installation disposant de services uniques, il convient de répéter les tests d'au moins les composants les plus importants (par exemple service incendie, alimentation de secours).

# Tableau des réparations (suite)

Composant	Remarques
PCBA ASIXB	<ul> <li>Lors du remplacement du circuit imprimé PCBA ASIXB s'assurer que :</li> <li>La carte à puce (1) est transférée sur la nouvelle carte.</li> <li>L'ID de l'ascenseur est réglée de façon correcteur sur le commutateur de sélection (2).</li> <li>L'interrupteur JMOF est réglé sur 0 (ascenseur en mode de fonctionnement normal).</li> </ul>
	Carte à puce et commutateur de sélection sur l'ASIXB [32842; 04.08.2010]

Composant	Remarques			
<ul> <li>PCBA GCIOCF54 (sur le PCBA ASIXB)</li> <li>Le PCBA processeur GCIOCF54 comprend égale les données de configuration de l'ascenseur. Proc donc comme suit :</li> <li>Transférer le module de mémoire (1) sur le nou circuit imprimé.</li> <li>Après avoir effectué le remplacement, effectuer double réinitialisation de la manœuvre et contrôle opérationnel de l'ascenseur sur l'interface utilisa</li> <li>Après le remplacement, réaliser une course de m et effectuer un réglage de précision selon les bes Pour plus de détails, voir le document <u>EJ 41320</u> Mise en service CO MX 07.</li> <li>Tester toutes les fonctions de l'ascenseur.</li> </ul>				
	[33452; 27.01.2010]			
PCBA CANIC(K)	<ul> <li>Avant d'effectuer des travaux sur le PCBA CANIC, mettre hors tension l'alimentation électrique de la manœuvre puisque le circuit imprimé sert aussi de distributeur de la tension du réseau.</li> <li>Pour le CANCIC, observer les règles générales concernant les cartes CAN.</li> <li>Avant de retirer le PCBA défectueux, enregistrer les données LMS du SMLCD et les restaurer avec le SMLCD une fois le PCBA remplacé.</li> <li>Reconfigurer les COP après avoir procédé au remplacement du PCBA.</li> </ul>			

Composant	Remarques
Information de gaine	La manipulation des informations de gaine SALSIS /KUET entraîne une perte des informations de position correctes de la cabine. Effectuer une course de mesure. Pour plus de détails, voir le document <u>EJ 41320502</u> Mise en service CO MX 07.

# 6.12 \* Téléchargement de service unique

Dans certains cas, des services personnalisés sont préparés pour une mise en service spécifique de façon à répondre aux exigences spéciales des clients. Ces services sont généralement téléchargés en usine, mais il peut s'avérer nécessaire de les télécharger sur le terrain à l'aide du CADI GC pour procéder à des modifications ultérieures. Le service devant être téléchargé est fourni par le service technique de KW correspondant sous la forme d'un fichier muni de l'extension .sbs.

# 6.12.1 \* Téléchargement de service unique avec CADI GC

Démarrer le CADI GC, ouvrir le menu « Utility », atteindre « Up-/ Download » et sélectionner « Single Service Download » dans le menu déroulant.



Téléchargement de service unique [41652; 10.11.2011]

Dans la fenêtre de navigation, sélectionner un fichier de service unique devant être téléchargé, et cliquer sur « Start ».

Single Ser	vice Downl	oad	X		
Suchen in:	隌 SBS		🚽 🤌 📁 🗔		
D Recent	BR 3A	J_B4.sbs _A4.sbs _A5.sbs _A4.sbs			
Desktop	Import         Import<				
My Documents	and serv_NA1.abs En serv_NAU_A2.sbs End serv_NF1.sbs				
My Computer					
kd s black sands	Datei <u>n</u> ame:	NF1A5.sbs	<u>S</u> tart		
Places	Dateityp:	Single Binary Service File (*.SBS)	Abbrechen		

Fichier service unique [41654; 10.11.2011]

Le service est téléchargé dans l'emplacement de mémoire spécifié par la valeur absolue pour ce service. Le GCIOCF effectue une réinitialisation pour le téléchargement. Le SCT est configuré après la seconde réinitialisation.

Waiting for acknowledge	

Téléchargement de service unique en cours [41657; 10.11.2011]

Download successfull	/ complete.	
File : D:\Annlication Fil	es\MX-SWASBS	NF1— – A5 shs

Téléchargement de service unique terminé [41658; 10.11.2011]

Une fois le téléchargement conclu, ouvrir le menu « Utility » et sélectionner « Services ». S'assurer que le service apparaît dans la liste des services.

Litt1 Lift	2 1	Supervisory Display			
	oup ( Con ive ors ad M DI-S actio ipca	Services Çal Simulator DatestTime Telegram Tracer/Generator Up-,Cownioad Eavorte Parameters ECT File Compare Configuration Qhipcard Converter	•	Commission No. Control Type Control Mode SW Version PCT Version Drive Type Motor Type Breke LMS Type Breke LMS Type Number of Lifts Number of Entry Sides Target Date Target Time	223 MX-GC KS V10.04.00 (3.8.2011) 0 NOT AVAILABLE UNKNOWNID (14) SB-Einschüt (100) CLC_2 1 5 2 03.08.2011 16.21.17

Vue des services [41656; 10.11.2011]

Services - Lift 1	
Available Services	
BR12EU_C3	~
BR2EU_D7	
DH01	
FATALBA	
FLC01	in the second
FOFMI03	
INSAS	
JAB05	
JHC101	
JNOAMC4	
JRVA2	
JTIDS	
KFMA4	
KTHMB6	1000
LX BD	~
Test Service X Close	? Help

Liste des services [41655; 10.11.2011]

# 6.12.2 Conseils relatifs au téléchargement de service unique

- Une deuxième tentative de téléchargement du même fichier provoquera la suppression du service téléchargé, et la restauration du service standard original ou la libération de l'espace en cas de service de mise en service.
- Le téléchargement de service unique d'un service standard muni d'un numéro de version inférieur (par exemple 01) à celui de la version définie dans le logiciel central du même service (par exemple 02) n'est pas possible. Une telle mesure permet de prévenir le remplacement de nouvelles versions de services par des versions plus anciennes.
- Les services de mise en service spéciaux doivent être validés sur la carte à puce en réglant le bit correspondant. Si un service de mise en service spécial est enregistré dans l'emplacement de mémoire nommé « Custom\_01 », et le bit de la carte à puce n'a pas été réglé, ce service n'est pas décompressé et ne peut alors pas être utilisé.

# 7 Convertisseur

# 7.1 VARIOdyn VF11 ... 88BR / VF77/88/155PF1

# 7.1.1 Tension d'alimentation

Situation au niveau du PCBA VARIOcon



## Indicateurs LED

LED	Couleur	Signification	
ERREUR	Rouge	Erreur système (erreur fatale)	
ок	Vert	ACVF disponible	
PARAMETER	Jaune	État de mise en service	
BOOT	Jaune	Allumé si prêt pour le téléchargement du logiciel	
CAN_OK	Vert	Communication bus CAN OK (pas utilisée actuellement)	
PWM_ON	Jaune	Modulation de la largeur d'impulsion activée	
FLASH_B	Jaune	ON = écriture de données dans Flash EPROM	
WATCHD	Jaune	Watchdog ; ON = affichage d'une erreur fatale	
		Indicateurs LED	

i

Tous les LED sont éteints, signifie que l'ACVF n'est PAS disponible. Causes possibles :

- Alimentation de JH absente.
- 24 VCC absent de l'alimentation de la commande NGL.
- Absence de connexion entre la commande et l'ACVF.

#### Procédure

N٥	Étape
1	Vérifier sur le schéma de câblage « Alimentation principale » que toutes les alimentations électriques pertinentes (par exemple JH, SIS) sont actives.
2	Vérifier l'entrée de l'alimentation réseau au niveau de JH.
3	Poursuivre suivant le chapitre « Contrôle visuel ».



122

Tous les composants VARIOdyn VF11 ... 88BR sont alimentés par l'interrupteur principal JH.

#### Informations complémentaires

Pour des informations détaillées, se référer au schéma de câblage de l'ascenseur spécifique.

# 7.1.2 PCBA VARIOcon

ň

Les LED du PCBA VARIOcon ne sont visibles qu'en cas de possibilité d'accès au convertisseur de fréquence, ou lorsque la cabine (plate-forme abaissée) est positionnée à l'étage supérieur.

#### Interrupteurs et réinitialisation

Commutateur	Position	Signification		
Boot Switch	OFF	Position normale		
(interrupteur d'amorçage)	ON	Permet le téléchargement du logiciel		
Reset	Impulsion	Remise à zéro du « logiciel de commande moteur ». Pour relancer, appuyer sur le bouton « Reset » jusqu'à ce que les trois LED « ERROR », « OK » et « PARAMETER » s'allument.		
Commutateur de terminaison	OFF	Terminaison de bus désactivée ; non activée	Actuellement pas utilisé	
du bus CAN	ON	Terminaison de bus activée (120 $\Omega$ )	Actuellement pas utilisé	

Interrupteurs et réinitialisation

# Diagnostic à l'aide des LED

ERREUR	ОК	PARAMETER	Description	Elimination du défaut
OFF	ON	OFF	Affichage normal	Aucun
OFF	ON	OFF	Pas OK seulement avant la première mise en service : VARIOsys contient déjà les paramètres de commande du moteur (ce qui est incorrect).	S'assurer que la connexion entre le RS422 et l'ACVF est OK. Effectuer une double réinitialisation sur le GCIOCF.54 (force un téléchargement de PCT) et attendre que l'amorçage et la réinitialisation soient terminés. Contrôler les paramètres et exécuter « End Co » (fin de mise en service) En cas d'échec, forcer une
				extension de carte à puce comme décrit dans la section « Forcer une extension de carte à puce ».
OFF	OFF	OFF	ACVF indisponible : • Absence de réseau • 24 V <sub>CC</sub> (NG) absent.	<ul> <li>Vérifier l'entrée de l'alimentation réseau au niveau de JH.</li> <li>Vérifier le câble réseau du SIA à l'ACVF.</li> <li>Contrôler la tension NG.</li> <li>Contrôler les fusibles F2 (VF88BR).</li> <li>Vérifier la bonne connexion de X16, X17, X18 sur le PCBA ASIXB.</li> </ul>

ERREUR	ОК	PARAMETER	Description	Elimination du défaut
ON	ON	ON	Le commutateur d'amorçage	Affichage normal pour téléchargement du logiciel.
			(Boot Switch) est sur « <b>ON</b> »	Fonctionnement normal : Régler l'interrupteur d'amorçage sur « OFF ».
			Afficher la fonction reset	Aucun
			Le commutateur d'amorçage (Boot Switch) est sur « OFF »	L'interrupteur d'amorçage est défectueux.
				Commutateur d'amorçage sur « ON » pour essai de téléchargement du logiciel VARIOsys.

ERREUR	УО	PARAMETER	Description	Elimination du défaut
ON	OFF	OFF	ACVF bloqué en permanence	<ul> <li>Sur le SMLCD / CADI, vérifier le journal d'erreurs (Error Log) et procéder en conséquence.</li> <li>Réinitialiser le PCBA VARIOcon.</li> <li>S'assurer que les contacts à ouverture du SH et du SGRW sont fermés au repos</li> <li>Vérifier le fonctionnement du SH et du SGRW</li> <li>Contrôler la résistance de chargement WGR conformément à la section « Contrôle de la résistance de chargement WGR »</li> <li>Effecteur un test de circuit intermédiaire, puis de la boucle de courant.</li> </ul>
			ACVF bloqué à cause d'une erreur de l'encodeur moteur	Vérifier le signal de l'encodeur. Voir le chapitre « Elimination des défauts en fonction des symptômes ».
				Vérifier le câblage de l'encodeur.

ERREUR	ОК	PARAMETER	Description	Elimination du défaut
ON	ON ON		ACVF bloqué temporairement ou de façon permanente	Même procédure que ci-dessus (ACVF bloqué de façon permanente).
			Surchauffe du moteur de levage	<ul> <li>Contrôler X10 sur le PCBA VARIOcon.</li> <li>Vérifier la circulation d'air de MH (ventilateurs).</li> <li>Vérifier la valeur de « Motor Temp Limit » (doit correspondre au type de moteur).</li> <li>Contrôler le système de ventilation en utilisant le schéma de câblage de l'ascenseur spécifique.</li> <li>PCBA VARIOcon, X16 : Contrôler le capteur PT100.</li> <li>VF11/22/33BR : Ventilateur, X48</li> <li>VF44BR : Ventilateur, X49 et X50.</li> <li>VF88BR : Ventilateur VFVE.</li> </ul>
			Réseau trop élevé/ trop bas	<ul> <li>VF88BR seulement : Contrôler la tension DCL X46.1 (+), X46.3 (-).</li> <li>Contrôler « Inverter input voltage » (tension entrée inverseur). SMLCD : Login → Parameters → Drive Settings → « InvInputVoltage ».</li> </ul>

K 40700050\_FR\_05

ERREUR	ОК	PARAMETER	Description	Elimination du défaut
OFF	OFF	ON	Paramètres manquants « Paramétrage » pas encore exécuté.	<ul> <li>S'assurer que tous les réglages / paramètres ont une valeur valide et plausible.</li> <li>Exécuter le « Parameterization Motor Control » (Paramétrage de la commande du moteur) K 40700039.</li> </ul>
ON	OFF	ON	Paramètres VARIOsys invalides (non plausibles). Si en outre le LED « WATCHDOG » est <b>ON</b> .	<ul> <li>Voir la version correspondante de « Description des paramètres » J 41400465.</li> <li>Appliquer la même procédure que ci-dessus.</li> </ul>

Diagnostic à l'aide des LED

# Indicateurs LED

LED	Etat	Description	Elimination du défaut
CAN_OK	OFF	Affichage de l'état du bus CAN	Aucun. Actuellement non utilisé.
	ON	Erreur d'écran	Aucun
		Raison : la connexion au bus CAN n'est pas utilisée actuellement	
PWM_ON OFF		Affichage normal lorsque l'ACVF est en attente	Aucun
	ON	Affichage normal si la sortie de l'ACVF est active	Aucun

LED	Etat	Description	Elimination du défaut	
FLASH_B OFF		Affichage normal lorsque l'ACVF est prêt à fonctionner	Aucun	
	ON	Affichage normal en écriture de données dans la mémoire Flash EPROM	Aucun	

WATCHD			
	OFF	Affichage normal lorsque l'ACVF ne présente pas de défaut interne	Aucun
	ON	Le watchdog a détecté une erreur de logiciel	<ul> <li>Vérifier si la version de logiciel est correcte pour l'application d'ascenseur. Login → Status → Versions → VF Software</li> <li>Si possible, effectuer une mise en jour en fonction de la version de logiciel VF la plus récente. Voir le chapitre « Téléchargement du logiciel Variosys ».</li> </ul>
		Défaut interne fatal du logiciel / matériel	<ul> <li>Téléchargement du journal des erreurs.</li> <li>Journaux des avertissements.</li> <li>Noter la version de logiciel, le type de VF et la version de carte.</li> <li>Transmettre cette information par Email au service global d'assistance de terrain, à fieldsupport@ch. schindler.com. Donner des explications détaillées concernant le problème, en mentionnant : les journaux des erreurs CADI indiquent que l'équipe de R&amp;D doit être mise au courant de cette erreur. Veiller à ce que ce point soit requis dans le message adressé au service global d'assistance de terrain.</li> </ul>

# 7.1.3 Diagnostics supplémentaires

# Procédures pour tests échoués

Lorsqu'un test est interrompu parce qu'il a échoué, l'affichage d'erreur suivant apparaît :



Exemple de test interrompu parce qu'il a échoué [4765; 28.09.2004]

Le « DC-Link Test » contrôle : le fonctionnement du circuit intermédiaire, le chargement, le déchargement, l'état de la batterie du condensateur, le régleur de freinage, et il exécute une réformation.

Description	Causes possibles	Elimination du défaut	
Le test DC-Link ne démarre pas ou échoue avant la fin	Circuit de sécurité non fermé	Contrôler les LED du circuit de sécurité T1 - T6 sur la carte ASIXB, utiliser les schémas pour déterminer quels contacts de sécurité sont ouverts et résoudre le problème.	
	L'ACVF n'a pas de/ tous ses paramètres	Transmettre les paramètres à l'ACVF. Voir « Paramètres FC et MH » K 40700039 Mise en service.	7
	Type d'ACVF absent/erroné sur la carte à puce	<ul> <li>Ajouter/rectifier l'ACVF sur le SMLCD. Login → Parameter → Drive Settings → Inverter ID. Execute a Drive End Commissioning.</li> <li>Pour éviter une autre extension carte à puce incorrecte, commander une carte à puce correcte.</li> </ul>	
	Mauvais câblageX15	Consulter les schémas, en-tête « Entraînements / Antriebe pour configuration de câblage X15 ».	

Causes et remèdes en cas d'échec de l'essai « DC-Link Test »

Le « Current Loop Test » contrôle : le fonctionnement SkiiP – MH, le circuit fermé FC – MH, le passage de courant symétrique.

Description	Causes possibles	Elimination du défaut
Test de boucle de courant interrompu pour cause	Circuit de sécurité non fermé	Contrôler les LED du circuit de sécurité T1 - T6 sur la carte ASIXB, utiliser les schémas pour déterminer quels contacts de sécurité sont ouverts et résoudre le problème.
d'échec	Le « DC-Link Test » a échoué	Observer les instructions pour éliminer les défauts concernant le « DC-Link Test »
	Câble MH non raccordé correctement	<ul> <li>Consulter les schémas, en-tête « Entraînement / Antrieb ».</li> <li>S'assurer de la bonne fixation du câblage au VF et au moteur.</li> </ul>
	Paramétrage MH incorrect	Correct. Voir K 40700039 Mise en service.
	Moteur de levage défectueux	Contrôler la résistance des enroulements du moteur, effectuer des tests d'isolation de fuite à la terre, le moteur de levage est susceptible de nécessiter des réparations.
	SKiiP (pièce du moteur) défectueux	Remplacer le module SKiip. Voir le document de R&D (anglais uniquement) EJ 49200015 « VARIOdyn VF77PF1 AC and VF88PF1 » pour plus de détails concernant le remplacement.

Causes et remèdes en cas d'échec de l'essai « Current Loop Test »



Ne pas effectuer le « Parameter Estimation Test ».

**« Zero Position Test » (essai de position zéro) :** Détermine le décalage par rapport à la position zéro du rotor du moteur de levage. Requis uniquement sur un moteur de levage PML.

Description	Causes possibles	Elimination du défaut	
Courses dans la direction opposée	possibles Le paramètre « Phase Dir. » (champ tournant) est incorrect	Contrôler le paramètre « Phase de direction » du SMLCD : Login → Parameter → Drive Settings → Phase of Direction. « Phase_Dir » détermine la direction (sens) de rotation du moteur, et la direction de l'encodeur. Sa valeur dépend de la direction de rotation du moteur requise, de l'orientation du moteur par rapport au STM, de la cabine et de l'orientation de l'encodeur. Selon le moteur et la configuration : 0) Le moteur tourne dans le sens contraire des aiguilles d'une montre (observé depuis la poulie d'adhérence), lorsque l'ascenseur se déplace vers le haut. 1) Le moteur tourne dans le sens des aiguilles d'une montre (observé depuis la poulie d'adhérence), lorsque l'ascenseur se déplace vers le haut. 2) Le moteur tourne dans le sens contraire des aiguilles d'une montre (observé depuis la poulie d'adhérence), lorsque l'ascenseur se déplace vers le haut.	7
		3) Le moteur tourne dans le sens des aiguilles d'une montre (observé depuis la poulie d'adhérence), lorsque l'ascenseur se déplace vers le haut.	
	Non câblé selon les schémas	S'assurer que le câblage est conforme aux schémas, en-tête « Entraînements / Antriebe ».	

K 40700050\_FR\_05

Description	Causes possibles	Elimination du défaut
La course ne démarre pas	Circuit de sécurité non fermé	<ul> <li>Contrôler les LED du circuit de sécurité T1 - T6 sur la carte ASIXB, utiliser les schémas pour déterminer quels contacts de sécurité sont ouverts et résoudre le problème.</li> <li>Contrôler si la LED « RB » sur l'ASIXB s'allume à l'activation de DRH-D/U et contrôler l'affichage LED sur le module de commande de frein (à l'arrêt).</li> </ul>
Le test a été interrompu avant d'être fini	Incertaine	Dans ce cas, la valeur finale du paramètre moteur « Zero Position » n'a pas encore été calculée. Effectuer le test ou le refaire.
	Test interrompu	Redémarrer un « Zero Position Test ». Voir K 40700039 « Course d'apprentissage et mise en service », section « 3.5 Essais de commande de moteur ».
	Le test a été interrompu avec	S'assurer du bon fonctionnement des LED du PCBA ASIXB du module de freinage (« Indicateurs LED à l'arrêt »).
	Err0058, SH NoStop	SB1 = <b>ON</b> , SB = <b>ON</b>
		KB = ON, KB1 = OFF
		KB 2= <b>ON</b> , KB3 = <b>OFF</b>
	Après 30 courses, le test n'a pas réussi	Vérifier le montage correct de l'encodeur (visPhillips). Relancer le test selon K 40700039 Mise en service.

Description	Causes possibles	Elimination du défaut
En fonction de la charge (contrepoids), la cabine va dans la même direction avec DRH-D et DRH-U	Valeur de « Position zéro » incorrecte ou pas encore calculée	<ul> <li>Solution 1 : supposant que la cabine MONTE :</li> <li>S'il y a suffisamment de place entre la cabine et le haut de gaine, effectuer 3 courses.</li> <li>Si le SMLCD affiche « Survitesse » et que l'ACVF est bloqué (LED « ERROR » rouge ON), effectuer une réinitialisation à la fois sur le MX-GC et le VARIOcon.</li> <li>S'il y a suffisamment de place entre la cabine et le haut de gaine, effectuer trois courses avec le bouton MONTEE (le système calcule à présent la première valeur « Zero Position ». Pour les courses suivantes, la nouvelle valeur sera appliquée). Poursuivre la procédure de test avec le bouton DESCENTE (la cabine descend)</li> </ul>
		Solution 2 : Modifier le paramètre de « Position zéro ».
		$\begin{array}{l} \mbox{Modifier la valeur de "Zero Position "}. \\ \mbox{SMLCD : Login} \rightarrow \mbox{Parameter} \rightarrow \mbox{Motor} \\ \mbox{Control} \rightarrow \mbox{Motor} \rightarrow \mbox{Zero Position}. \end{array}$
		Exécuter « End Commissioning » puis effectuer un « Zero Position Test ».
		Remarque : Ne modifier le paramètre de « Position zéro » que si la fiche technique du moteur de levage indiquant la valeur connue du paramètre de position zéro est disponible.

Causes et remèdes en cas d'échec de l'essai « Current Loop Test »

# 7.2 VARIOdyn VF55 ... 88PF1 AC

# 7.2.1 Diagnostics supplémentaires

## Commande de moteur / Commande de ligne

En cas d'échec de l'essai, lire les informations d'erreur affichées et les informations complémentaires. Puis procéder conformément à l'aide du CADI, si un CADI est disponible.

# **DC Link Test**

Le test du circuit intermédiaire vérifie les fonctions et composants suivants :

- · Fonctionnement du circuit intermédiaire
- · Chargement et déchargement de la batterie du condensateur
- Etat de la batterie du condensateur.

Le cas échéant le test du circuit intermédiaire effectue une réformation des condensateurs.

#### Procédure

N٥	Étape
1	Régler l'ASIXB sur la position « IMOF » / « ON » / « 1 ».
2	Circuit de sécurité fermé.
3	Sur le SMLCD, sélectionner : Login $\rightarrow$ Tests $\rightarrow$ VF Test $\rightarrow$ DC Link Test t0. Attendre que le SMLCD affiche « Success ».

## Echec du test du circuit intermédiaire

Description	Causes possibles	Elimination du défaut
Test interrompu pour cause d'échecCircuit de 		Contrôler les LED du circuit de sécurité T1 - T6 sur la carte ASIXB, utiliser les schémas pour déterminer quels contacts de sécurité sont ouverts et résoudre le problème.
	Paramètres ACVF manquants	<ul> <li>Voir K40700039 Mise en service :</li> <li>« Paramétrage de commande du moteur »</li> <li>« Vérification de commande de ligne »</li> </ul>
	Erreur de câblageX15	Voir : • Schéma de câblage • VF88PF1 AC V2, S 41410800 • VF155PF1 AC schémas S 41410021 • VF288PF1 AC schémas S 41410155.

Causes et remèdes en cas d'échec de l'essai « DC-Link Test »

## Current Loop Test (test du passage en boucle du courant)

Le test de boucle de courant vérifie les fonctions et composants suivants :

- · Fonctionnement de SKiiP de MH
- Câblage entre l'ACVF et le MH
- Inductivité et symétrie du MH.

Le test vérifie aussi la fermeture du circuit s'étendant de l'ACVF au moteur de levage et la circulation d'un courant symétrique.

# Procédure

N٥	Étape		
4	ASIXB - Régler l'interrupteur JMOF en position « I »		
	Le LED IMOF s'allume.		
5	Circuit de sécurité fermé.		
5	Le LED IMOF s'allume. Circuit de sécurité fermé.		

N٥	Étape
6	Sur le SMLCD, sélectionner : Login $\rightarrow$ Tests $\rightarrow$ VF Test $\rightarrow$ <b>CurrentLoop Tst t1</b> . Attendre que le SMLCD affiche « Success ».

## **Direction Test**

Le test de direction permet d'assurer la synchronisation des signaux de l'encodeur de moteur par rapport à la direction du moteur (polarité à armature). Il est possible de consulter le résultat de l'essai après la « Fin de la mise en service » en lisant le paramètre « Phase Dir ».

#### Procédure

- K 40700039 Mise en service, « Fonctions de test de commande de moteur » paragraphe « Test de sens de rotation ».
- Il est aussi possible de synchroniser les signaux de rétroaction de l'encodeur de moteur en fonction de la polarité de la sortie de moteur ACVF par rapport à l'armature en modifiant le paramètre « Phase Dir ». Pour plus de détails, voir K 40700039 Mise en service,
  - « Fonctions de test de commande de moteur » paragraphe
  - « Phase Dir ».

## FCR Test

La commande de ligne est activée pendant quelques secondes après avoir chargé le SGRW et le SH sur le circuit intermédiaire. La rétroaction de la commande de ligne et la tension du circuit intermédiaire sont surveillés à plusieurs reprises. La tension est comparée aux limites du paramètre Udcl Nom ± 5 %. La commande de ligne est alors désactivée, de même que le SGRW et le SH.

N٥	Étape		
7	Régler l'ASIXB sur la position « IMOF » / « ON » / « 1 ».		
8	Circuit de sécurité fermé.		
9	Sur le SMLCD, sélectionner : Login $\rightarrow$ Tests $\rightarrow$ VF Test $\rightarrow$ FCR Test. Attendre que le SMLCD affiche « Success ».		

N⁰	Étape
10	<ul> <li>En cas d'interruption du test, appliquer l'une des mesures suivantes :</li> <li>Lire le message d'erreur sur le SMLCD / CADI.</li> <li>Voir la description dans le chapitre « Elimination des défauts en fonction des symptômes ».</li> </ul>

## FCR IGBT Test

Le test FCR IGBT comprend :

- 1 Test de correction du décalage I secteur
- Conditions : SH/SGRW désactivé.
- Séquence : Le VARIOcon22 transmet un télégramme de demande au VARIOcon23.
- · Le test de correction du décalage IDI secteur est exécuté.
- 2 Test de séquence de phase
- Séquence : SGRW activé.  $\rightarrow$  Le DCL est chargé.
- · Le test de séquence de phase est exécuté.
- 3 Tests IGBT
- Séquence : SH activé.
  - $\rightarrow$  Le VARIOcon22 règle le FCR-ON (max. 60 s).
  - $\rightarrow$  Libération de la commande de ligne.
- Les tests IGBT démarrent. Le VARIOcon23 règle le signal de rétroaction FCR\_OK durant les tests IGBT.

## Procédure

- Le test de correction du décalage de la tension principale (U secteur) et l'alignement de la tension du circuit intermédiaire (UDCL) ne sont pas encore disponibles.
- K 40700039 Mise en service, « Fonctions de test de commande de moteur » paragraphe « Test FCR IGBT ».
- En cas d'échec du test : Voir le chapitre « Elimination des défauts en fonction des symptômes ».

# 7.2.2 Contrôle de la résistance de chargement WGR

- Les VARIOdyn VF77/88PF1 Rel. 02 disposent de résistances de chargement WGR de 22 Ohm ± 10 %.
- Les VARIOdyn VF155/288 PF1 AC disposent de résistances de chargement WGR de 10 Ohm ± 10 %.

Pour plus de détails, voir les documents de R&D (en anglais uniquement) :

- EJ 49200015 Maintenance des VARIOdyn VF77PF1 AC et VF88PF1
- EJ 41410806 Maintenance du VARIOdyn VF155/288PF1 AC.

N°	Étape	Remarques
1	MR, veiller à ce que le JH soit <b>OFF</b> .	-
2	Vérifier si un CADI est disponible.	En l'absence d'un CADI, consulter les schémas et utiliser un voltmètre pour mesurer la tension le long du circuit intermédiaire et s'assurer qu'elle est égale à 0 VCC.
3	$ \begin{array}{l} S'assurer que \mbox{ le JH a effectivement {\'ete}} \\ \textbf{OFF} \mbox{ pendant } \geq 10 \mbox{ min (UDCL ~ 0 V_{DC})}. \\ Contrôler \mbox{ comme suit :} \\ \bullet \mbox{ CADI : Login } \rightarrow \mbox{ Drive } \rightarrow \mbox{ Status } \rightarrow \\ \mbox{ Converter Status } \rightarrow \mbox{ Update.} \\ \mbox{ Lire UDCL ~ 0 V_{DC}.} \end{array} $	CADI ≥ 2.96
4	Retirer le couvercle EMC.	EJ 49200015 Maintenance
5	Mesurer la valeur de chaque résistance de chargement WGR.	Pour plus d'instructions, veuillez lire les paragraphes suivants.
6	Au besoin, remplacer.	EJ 49200015 Maintenance

## VARIOdyn VF77 ... 288PF1

## VARIOdyn VF55PF1 AC

N٥	Étape	Remarques
1	Le WGR n'est pas une pièce de rechange. Il convient de remplacer la totalité de l'unité constituant l'inverseur de fréquence.	Voir le document de R&D EJ 41411124 (anglais seulement) « Variodyn VF55PF1 AC ».



Exemple VF88PF1 AC V2 [19025; 09.11.2006]

# VARIOdyn VF77/88PF1 AC

Résistance de chargement	Echantillon 1	Echantillon 2	Lecture des valeurs
WGR1 - L1	SGRW, terminal 1	SH, terminal 1	~ 22 Ω
WGR2 - L2	SGRW, terminal 3	SH, terminal 3	~ 22 Ω
Exemple : Mesure de la résistance de la résistance de chargement VARIOdyn			

VF88PF1 AC

# K 40700050\_FR\_05

# VARIOdyn VF155/288PF1 AC

Résistance de chargement	Echantillon 1	Echantillon 2	Lecture des valeurs
WGR1 - L1	SGRW, terminal 1	SH, terminal 1	<b>~</b> 10 Ω
WGR2 - L2	SGRW, terminal 3	SH, terminal 3	~ 10 Ω
WGR3 - L3	SGRW, terminal 5	SH, terminal 5	~ 10 Ω

Exemple : Mesure de la résistance de la résistance de chargement VARIOdyn VF155/288PF1 AC

## VARIOdyn VF88/122BR

Résistance de chargement	Echantillon 1	Echantillon 2	Lecture des valeurs
WGR1 - L1	SGRW, terminal 1	SH, terminal 1	<b>~</b> 10 Ω
WGR1 - L2	SGRW, terminal 3	SH, terminal 3	<b>~</b> 10 Ω

Exemple : Mesure de la résistance de la résistance de chargement VARIOdyn VF88PF1 AC
# Téléchargement du logiciel de commande de moteur / commande de ligne



Avant d'effectuer le téléchargement du logiciel :

 S'assurer que le logiciel à télécharger est compatible avec le système.

Au besoin, demander l'opinion d'un expert formé au Schindler 5500.

 Fermer tous les programmes qui ne sont pas nécessaires au téléchargement du logiciel.

#### Procédure

N٥	Étape
1	<ul> <li>Pour le téléchargement du logiciel de commande du moteur : commencer par l'étape 2.</li> <li>Pour le téléchargement du logiciel de commande de ligne : commencer par l'étape 4.</li> </ul>
2	Pour la commande du moteur VARIOsys : Veiller à ce que les fichiers suivants soient enregistrés dans le même répertoire :         • FlashTypes.dat         • ServiceFlasher.exe         • ServiceFlasher.ico         • ServiceFlasher.ini         • ServiceFlasher.msg         • VARIOcon_2Flash.cfg         • VARIOsys.hex (SW).
3	Pour la commande du moteur VARIOsys : Passer à l'étape 5.

N٥	Étape
4	<ul> <li>Pour la commande de ligne VarioLC : Veiller à ce que les fichiers suivants soient enregistrés dans le même répertoire :</li> <li>FlashTypes.dat</li> <li>ServiceFlasher.exe</li> <li>ServiceFlasher.ico</li> <li>ServiceFlasher.ini</li> <li>ServiceFlasher.msg</li> <li>VARIOcon_2Flash.cfg</li> <li>VarioLC.hex (SW).</li> </ul>
5	Désactiver JH.
6	Régler le commutateur d'amorçage du circuit VARIOcon sur « ON ».
7	Brancher le câble RS232 du port COM1 de l'ordinateur portable sur le VARIOcon X11.
8	Débrancher le connecteur X12 du VARIOcon (connexion ASIXB, respectivement VIP3 (PF1)).
9	Activer JH. Les LED « BOOt », « PARAMETER », « OK » et « ERROR » s'allument (ON).
10	Démarrer « ServiceFlasher.exe » en double-cliquant.
11	<ul> <li>Sélectionner le fichier cible :</li> <li>Pour la commande du moteur VARIOsys : Sélectionner « VARIOsys.hex ».</li> <li>Pour la commande de ligne VarioLC : Sélectionner « VarioLC.hex ».</li> </ul>
12	Appuyer sur le bouton « Open ».
13	Sélection « port of service PC » com 1-4.
14	Sélectionner la vitesse de transmission « 57600 ». La vitesse de transmission est réglée en fonction de la vitesse de l'ordinateur utilisé. En cas d'échec du téléchargement à « 57600 », réduire la vitesse de transmission à « 19800 ».
15	<ul> <li>Sélectionner le système cible :</li> <li>Pour la commande de moteur VARIOsys et la commande de ligne VarioLC, sélectionner « VARIOcon avec 2xAM29F800B ».</li> </ul>
16	En option : Cocher la case « Verify Flash after programming ».

N٥	Étape
17	Appuyer sur le bouton « START ».
18	Attendre que le téléchargement soit fini (3-6'). Puis appuyer sur le bouton « OK ».
19	Quitter « ServiceFlasher » en fermant la fenêtre « SW-Download ».
20	Désactiver JH.
21	Régler le commutateur d'amorçage du circuit VARIOcon sur « OFF ».
22	Débrancher le câble RS232 de VARIOcon X11.
23	Brancher le connecteur X12 du VARIOcon (connexion ASIXB, respectivement VIP3 (PF1)).
24	Activer JH.
25	Procéder au « Paramétrage de la commande du moteur ». K 40700039 Mise en service.
26	Vérifier tous les paramètres d'entraînement. K 40700039 Mise en service.
27	Enregistrer les paramètres de la commande du moteur (« Drv End Commis »).
28	Contrôler les fonctions de l'entraînement.
28	Contrôler les fonctions de l'entraînement.

Si le transfert de la configuration et des paramètres à l'ACVF a échoué, exécuter une extension de carte à puce comme décrit dans la section « Forcer une extension de carte à puce ». **Toutes les paramètres réglés manuellement seront écrasés.** 

i

# 7.3 Diagnostic via le journal d'erreurs SMLCD (Error Log)

La liste suivante énumère tous les numéros d'erreur susceptibles d'être indiqués par la commande du moteur via le SMLCD. Pour plus d'informations, voir « Aide CADI » (commande du moteur, numéros d'erreur  $\geq$  700).

Ν	Е	W	:	Е	R	R		М	С	R				1
7	0	4		Е	n	с	0	d	е	r	F	а	se	I

Par exemple, journal des erreurs Miconic CO MX SMLCD

N° d'erreur	Description				
700	Memory Fail Tentative incorrecte d'accès à la mémoire.				
701	SW Warning Le logiciel a détecté un comportement exceptionnel de la part du logiciel ou du matériel. Ces événements ne sont enregistrés que dans le journal des avertissements, et ne génèrent jamais d'erreur.				
702	<b>Comm Failure</b> Erreur sur la liaison de communication série, de la commande de moteur à la commande de course.				

N° d'erreur	Description
703	<ul> <li>Overcur Mot</li> <li>Deux causes sont susceptibles de provoquer cette erreur :</li> <li>1) Le courant du moteur dépasse la valeur maximale à vitesse constante (information complémentaire : 1). La surveillance du courant du moteur à vitesse constante permet de détecter des conditions de fonctionnement inadmissibles. La limite dépend du paramètre « over current fact » (paramètres superviseur) et est lié au courant nominal du moteur « Is nom » (paramètres moteur).</li> <li>Moteurs asynchrones à traction directe : facteur de surintensité x 1,15 = 1,38</li> <li>Engrenage planétaire : facteur de surintensité x 1,2 = 1,44</li> <li>Réducteur à vis sans fin : facteur de surintensité x 1,25 = 1,5</li> <li>Moteurs synchrones (généralement à mouflage inférieur) : facteur de surintensité x 1,25 = 1,5</li> <li>Changement inattendu de couple de moteur (information complémentaire : 2). Cette raison n'est pertinente que dans le cas des entraînements de moteur asynchrones à traction directe avec dispositif de mesure de charge.</li> </ul>
704	Encoder Fail Le signal de retour d'information de l'encodeur du moteur est absent. Le signal d'erreur de l'encodeur est généré sur la carte contrôleur correspondante (par exemple PIOVECxx) et lu par le logiciel.
705	Speed Diff La différence entre la valeur de référence de la vitesse de la manœuvre de course et le retour d'information de vitesse réelle dérivée de l'encodeur du moteur est supérieure à la valeur définie par le paramètre « OVER_SPEED_FACT ». Le paramètre « OVER_SPEED_FACT » s'applique à la vitesse nominale. Autre cause d'erreur : malgré un couple élevé, aucune vitesse réelle ne peut être mesurée (erreur commande de vitesse).

N٥	Description				
d'erreur					
706	SpeedRefMiss Les télégrammes de référence de vitesse de la commande de course (commandes MX- / TX- / PTCM) sont absents pendants au moins deux périodes consécutives (20 ms).				
707	SGRW Failure La commande du contact de retour d'information auxiliaire du contacteur de charge SGRW est défectueuse.				
708	SGR/SH Fail La commande du retour d'information auxiliaire du contacteur SGR/SH est défectueuse.				
709	Safety Circ Le convertisseur de fréquence détecte l'ouverture du circuit de sécurité (relais RSK inactif) durant une course ou un essai. La surveillance du circuit de sécurité assurée par la commande de course est aussi susceptible de générer un message lors de l'ouverture du circuit de sécurité. Sur les convertisseurs de fréquence Schindler, la surveillance du circuit de sécurité fait preuve d'une plus grande sensibilité que celle assurée par la commande de course.				
	<b>Remarque :</b> Cette erreur ne signale pas une erreur ou un comportement anormal de la part du bloc d'alimentation (convertisseur de fréquence, PVEC / PIOVEC) mais de l'ensemble du système ; se référer aussi à la surveillance du circuit de sécurité (erreurs) de la commande de course. L'erreur n'est pas générée durant des course d'inspection ou de rappel (fonctionnement sur courant de secours).				
710	FCRNotReady Le FCR n'est pas prêt à fonctionner. • Alimentation électrique défectueuse • PCBA LVM défectueux				

N° d'erreur	Description					
711	Overcur Inv Le courant réel dépasse le courant maximal du convertisseur de fréquence. La limite est réglée automatiquement conformément aux paramètres suivants : • Accell Inv Current • Courant nominal du moteur • IMotPeak • Gear Type					
	<ul> <li>Les limites réelles sont les suivantes :</li> <li>Réducteur à vis sans fin : Accel Inv Current x 1,1 / 0,85 + 6 [A]</li> <li>Tous les autres : Accel Inc Current x 1,1 + 6 [A]</li> </ul>					
	Les valeurs peuvent être réduites comme suit : • Moteur à induction : 3 x courant nominal du moteur x sqrt(2) • Moteurs synchrones : IMotPeak +					
712	PowerElFail Le retour d'information des modules de l'électronique de puissance signale une erreur.					
713	<b>Current Diff</b> La déviation de commande du contrôleur de courant dépasse la valeur spécifiée par le paramètre de surveillance IS_DIFF_LIM.					
714	Cur Not Zero Courant du moteur différent de zéro à l'arrêt.					
715	<b>Cur Sum Fail</b> La somme des courants de phase du moteur est différente de zéro. L'erreur est générée lorsque la somme de courant dépasse 30 % du courant nominal d'inversion.					
716	OVERT HSTrig Le déclencheur de température surélevée sur le dissipateur de chaleur est actif.					

N° d'erreur	Description					
717	OVERT HS Lim Limite de température du dissipateur de chaleur ou du régleur de freinage (si disponible) dépassée (voir la description du paramètre de surveillance « INV_TEMP_LIM »). Une course doit être terminée par la manœuvre de course au prochain étage.					
718	DCLOvervTrig Surtension dans le circuit intermédiaire. Le signal de déclenchement de surtension est généré sur le circuit de commande (PIOVECxx) et lu par le logiciel, le niveau de tension est d'environ 875 V.					
719	<b>DCL Overvolt</b> Surtension dans le circuit intermédiaire. Le tension du circuit intermédiaire est mesurée par un convertisseur AN. La limite est déterminée par le paramètre de surveillance « Udcl Upp Lim Idle » (voir la description du paramètre). Elle ne peut être réalisée que durant les périodes d'arrêt.					
720	DCLUndervolt Sous-tension dans le circuit intermédiaire. Le tension du circuit intermédiaire est mesurée par un convertisseur AN. La limite est déterminée par le paramètre de surveillance « Udcl Low Idle » (voir la description du paramètre) durant une période d'arrêt et Udcl Low ride durant la course.					
721	DCLUnsymVolt Tension asymétrique du circuit intermédiaire.					
722	DCLCharg Time Dépassement du temps de chargement maximal du circuit intermédiaire.					
723	DCLDischaTim Dépassement du temps de déchargement maximal du circuit intermédiaire.					
724	Power Supply Alimentation électrique défectueuse.					

N٥	Description	
d'erreur		
725	<b>Overt KTH</b> Surchauffe sur la résistance du régleur de freinage (détecté avec un PT100 / KTJ84 / KTHBR). Sur certains inverseurs PF1 (avec VarioLC) surchauffe de l'étranglement de ligne. Veuillez consulter les schémas.	
726	<b>Overt MH</b> Surchauffe du moteur de levage (détecté avec un PT100 / KTJ84). Sur certains inverseurs PF1, surchauffe de l'étranglement de ligne. Veuillez consulter les schémas.	
727	HW Failure Défaillance matérielle du convertisseur détectée.	
728	Phase Failure VARIOsys : défaillance de la phase d'entrée Yaskawa : défaillance de la phase de sortie	
729	Fan Failure Ventilateur défectueux.	
730	FCM Failure Module de commande de terrain (FCM) défectueux.	
731	FCM Overtemperature Surchauffe du module de commande de terrain (FCM).	
732	<b>Overtemp Line Choke</b> Surchauffe de l'étranglement de ligne.	
733	Mains Current Difference La déviation de commande du contrôleur de courant secteur dépasse la limite définie par le paramètre (de surveillance) « im_didd_lim ».	
734	Mains Overcurrent Le courant de secteur réel dépasse le courant maximal du convertisseur de fréquence.	
735	Mains Phase Interruption Interruption de l'alimentation secteur (VarioLC). Information supplémentaire par phase.	

N٥	Description				
d'erreur					
736	Mains Voltage Failure Tension réseau trop élevée ou trop faible, ou fréquence de la tension réseau trop élevée ou trop faible.				
Liste d'erreurs SMLCD					

# 8 \* Entraînement de porte de cabine Varidor 35

## 8.1 Tension d'alimentation



Aperçu alimentation en tension DO VD [34681; 07.04.2010]



Il existe deux éléments optionnels (lignes pointillées) :

- Un JHCT remplace le JHT, si la porte se trouve du côté d'accès 2 (circuit de sécurité supplémentaire).
- Un KTC2 est employé en cas de présence d'un verrou de porte de cabine.

K 40700050\_FR\_05

Copyright © 2015 INVENTIO AG

#### 8.2 \* IHM

#### Vue d'ensemble



#### Fonction principale

Interface de l'utilisateur au DDE-V35.

#### Réglage des paramètres de la porte

Les paramètres de la porte peuvent être réglés comme suit : SMLCD : Login  $\rightarrow$  Parameter  $\rightarrow$  VD35 Param.

Pour déterminer les valeurs modifiables, se référer au tableau de la section « Paramètres SMLCD VD35 ».

#### Réglage de la vitesse de la porte

La vitesse de la porte peut être réglée à 40 %, 60 %, 80 % ou 100 %. Le réglage peut être ajusté comme suit :

- Veillez à ce que les portes de la cabine soient totalement fermées.
- Appuyer sur le bouton SETUP (9) pendant 1 s, et s'assurer que le LED « SETUP » est allumé.

L'une des LED de vitesse de porte doit être allumée, que ce soit 100 %, 80 %, 60 % ou 40 %.

- Appuyer sur le bouton (-) (10) pour faire défiler les vitesses de porte, jusqu'à la vitesse requise.
- Une fois le LED correspondant à la vitesse de porte allumé, appuyer sur le bouton SETUP (9) pendant 1 s et s'assurer que le LED « SETUP » est éteint.

Symptôme	Cause	Elimination du défaut
Echec du réglage automatique	Les contacts de porte ne sont pas réglés de façon correcte	Ajuster le réglage mécanique des porte de la cabine.
	Un paramètre pourrait être incorrect.	S'assurer que les paramètres de la porte sont corrects, conformément au tableau de la section « Paramètres SMLCD VD35 ». SMLCD : Login $\rightarrow$ Parameter $\rightarrow$ VD35 Param.

#### Elimination des défauts en fonction des symptômes

Symptôme	Cause	Elimination du défaut
La porte fait du bruit en mode normal ouvrir / fermer	Les coulisseaux frottent contre le bas du seuil de cabine	Soulever les vantaux de porte et régler.
	Le chariot de suspension de la porte grince	Nettoyer la piste supérieure de la porte et asperger un lubrifiant disponible dans le commerce, puis nettoyer à l'aide d'un chiffon propre et sec.
	Les vantaux se cognent en position totalement ouverte ou fermée	Répéter l'opération de configuration automatique. Ajuster la position de porte ouverte au besoin.
	Le KTC frotte contre le contact de verrou fixe	Réajuster le contact de porte KTC.
Le moteur est bruyant	Vitesse trop élevée	Réduire la vitesse de la porte, comme décrit dans le paragraphe « Réglage de la vitesse de la porte »
	STM entraînement mou	Augmenter la tension du STM en réglant la poulie de transmission sur le linteau de porte. Voir la carte de maintenance K 43401959 DO VAR 35.
	Le palier du moteur de porte est bruyant	Remplacer le moteur de la porte.
	Le moteur de la porte ne tourne pas, mais il est possible de l'entendre tourner à l'intérieur	La courroie de la poulie intérieure est défectueuse. Remplacer le moteur de la porte.

Symptôme	Cause	Elimination du défaut
La pince fait du bruit pendant l'opération de verrouillage/ déverrouillage	Bruit mécanique produit par le verrou de la porte de cabine	Réduire les paramètres 053 (ouverture) et 054 (fermeture).
La porte ne s'ouvre et ne se ferme pas lorsqu'elle retourne en mode « Normal »	Pas de communication CAN	<ul> <li>Vérifier l'état du CAN sur</li> <li>l'IHM et sur le SMLCD : Login → Status Lift.</li> <li>L'absence d'état visuel des portes de cabine indique une absence de communication.</li> <li>Contrôler la connexion CAN du moteur de la porte à l'OKR.</li> <li>Contrôler l'IHM, s'assurer que le LED « INSP » est éteint.</li> </ul>
L'entraînement de la porte ne réagit pas lorsqu'un bouton de l'IHM est enfoncé	Inspection inactive	S'assurer que le LED INSO (5) est allumé. S'assurer que le tableau REC ou ESE de l'ascenseur est positionné en mode d' « Inspection ».
II n'y a pas de communication CAN	Mauvais câblage	Contrôler le câblage.
	Côté d'accès à la cabine erroné	Contrôler le commutateur de sélection de côté.
Réouverture de la porte pendant la fermeture de porte normale	KSKB activé	Vérifier si un obstacle bloque la porte durant sa fermeture.
	RPHT activé	Contrôler le rideau lumineux.

Symptôme	Cause	Elimination du défaut
En mode normal, la vitesse de la porte est très faible.	Porte non référencée	Fermer la porte jusqu'à ce qu'elle se verrouille, et s'assurer que le LED jaune Verrouillé/Ouvert (2) est allumé. Dans le cas contraire, réaliser une configuration automatique.
	Réglage erroné de la vitesse de porte	Régler la vitesse de la porte, comme décrit dans le paragraphe « Réglage de la vitesse de la porte »
Durant une opération normale d'ouverture de la porte, la porte se bloque avant d'être totalement ouverte, puis se referme.	KOKB activé	Vérifier la présence de tout obstacle susceptible de provoquer un blocage de la porte durant son ouverture. S'assurer que les galets de suspension ne sont pas brisés, prévenant ainsi la réouverture de la porte. Si aucun obstacle ne provoque de blocage, essayer d'augmenter le paramètre 003 du SMLCD.
Mauvais calibrage de la limite de force KSKB	Les forces de friction ou la masse de la porte peuvent avoir changé	Effectuer une nouvelle configuration automatique. En l'absence d'un code EN81 (150 N) modifier la valeur du paramètre 002 sur le SMCLD.
Pas de code d'erreur dans le journal d'erreur	Le journal des erreurs de la commande d'ascenseur peut avoir été effacée	Accéder au paramètre 226 sur le SMLCD : Login → Parameter → VD35 Param. Il s'agit du dernier code d'erreur enregistré dans l'entraînement de porte.

#### Diagnostic à l'aide des LED

1	2	3	4	Description	Elimination du défaut
	Tous clign	Erreur de porte	Consulter le journal des erreurs du SMLCD		
Clignote lentement	-	-	-	Porte en mode de veille	-
-	Clignote lentement	-	-	Référence- ment non réalisé	Fermer la porte jusqu'à ce qu'elle soit verrouillée
-	-	Clignote lentement	-	KSKB / KOKB / RPHT / KTL / KTFP actif	Retirer l'obstacle
Clignotant	-	-	-	Couple inactif	-

5	6	7	Description	Elimination du défaut	
Clignote lentement	-	-	INSP par EC	-	
-	Clignotant	-	Erreur de réglage automatique	-	8
-	-	Clignote lentement	Comm. EC OK non prêt	Connexion physique OK → Contrôler EC	
-	-	OFF	Pas de commu- nication CAN	Contrôler le câblage et l'état EC	

K 40700050\_FR\_05

#### Diagnostics de configuration automatique

Le tableau suivant énumère les erreurs susceptibles de provoquer un échec de la configuration automatique. Les erreurs sont indiquées par des codes couleur binaires.

NIO	Causa	Action		LE	ED	
IN <sup>2</sup>	Cause	Action	8	4	2	1
1	Erreur générale durant la course de déplacement	Une erreur de commande de porte est survenue pendant la configuration automatique - Relancer la configuration automatique	0	0	0	•
2	La porte s'est arrêtée suite à une commande déclenchée de façon externe	<ul> <li>Contrôler que l'EC est en INSP pour la réalisation de la configuration automatique.</li> </ul>	0	0	•	0
3	La porte s'est arrêtée suite à l'activation d'un dispositif de sécurité	<ul> <li>Contrôler le câblage RPHT, RSE</li> <li>Vérifier si la porte n'est pas mécani- quement bloquée</li> </ul>	0	0	•	•
4	Temporisation écoulée, c-à-d que la configuration automatique est plantée	<ul> <li>Effectuer une nouvelle configuration automatique</li> <li>Contact auprès de R&amp;D-CDH si l'erreur se reproduit</li> </ul>	0	0	0	0

NI <sup>0</sup>	Causa	Action		LE	ED	
N*	Cause	Action	8	4	2	1
5	Erreur 837_Lock Pos Failure (échec pos. verrou). Voir les descriptions d'erreur dans CADI V#.# section description des erreurs N° err. 800_899_ Varidor35_Door_ Drive	<ul> <li>Relancer la configuration automatique en commençant avec les vantaux pas fermés</li> </ul>	0	•	0	•
6	Erreur 832_KET- S2-Failure (défaillance KET-S2) selon les spécifications de gestion des erreurs. Voir la section « 9.4 Diagnostic via le Journal d'erreurs (SMLCD/ESM) » dans EJ 41350884Ae6	<ul> <li>Contrôler le contact KET-S2</li> </ul>	0	•		0
7	Echec de collecte des données en direction de fermeture	<ul> <li>Effectuer une nouvelle configuration automatique</li> <li>Contact auprès de R&amp;D-CDH si l'erreur se reproduit</li> </ul>	0	0	•	•

NIO	Causa	Action		LE	D	
IN .	Cause	Action	8	4	2	1
8	Paramètres de contrôle du courant trop faibles (< 0)	<ul> <li>Effectuer une nouvelle configuration automatique</li> <li>Contact auprès de R&amp;D-CDH si l'erreur se reproduit</li> </ul>	•	0	0	0
9	Paramètres de contrôle de position trop faibles (< 0)	<ul> <li>Effectuer une nouvelle configuration automatique</li> <li>Contact auprès de R&amp;D-CDH si l'erreur se reproduit</li> </ul>		0	0	•
10	Position d'ouverture trop faible (< 300 mm + position fermée) ou position de KET-S2 trop faible	<ul> <li>Contrôler la largeur d'ouverture de la porte (doit être &gt; 400 mm)</li> <li>Contrôler le réglage mécanique du capteur KET-S2</li> <li>Effectuer une nouvelle configuration automatique</li> </ul>	•	0		0
11	La détection de la polarité du moteur à modifié la polarité à plus d'une reprise	<ul> <li>Contrôler le bon réglage du capteur KET-S2</li> <li>Effectuer une nouvelle configuration automatique</li> </ul>	•	0	•	•

NIQ	Causa	Action		LE	D	
IN <sup>1</sup>	Cause	Action	8	4	2	1
12	Masse de porte trop faible (< 10 kg)	<ul> <li>Contrôler la masse de porte mobile</li> <li>Effectuer une nouvelle configuration automatique</li> </ul>	•	0	0	0
13	Ressort de fermeture de porte constamment hors limites < - 30 N/m ou > 200 N/m	<ul> <li>Contrôler le ressort de fermeture de porte palière.</li> <li>Effectuer une nouvelle configuration automatique</li> </ul>	•	0	0	•
14	Configuration de porte palière non autorisée du fait d'un ressort de fermeture constamment trop élevé (> 15 Nm) avec un masse de porte > 300 kg	<ul> <li>Régler la porte palière correctement, en contrôlant par ex. le ressort de fermeture</li> <li>Utiliser une porte palière avec des poids de fermeture.</li> </ul>	•	0		0

# 8.3 DDE-V35



Vue d'ensemble du DDE-V35 [36513; 05.01.2011]

- 1 LED vert, état de fonctionnement
- 2 LED rouge, état d'erreur

#### **Fonction principale**

Régulation du moteur de porte.

#### Diagnostic à l'aide des LED

1 (rouge)	2 (vert)	Description	Elimination du défaut
OFF	ON	DDE-V35 est prêt, niveau de puissance activé	-

1 (rouge)	2 (vert)	Description	Elimination du défaut
OFF	ON (clignote lente- ment)	DDE-V35 en mode de veille, alimentation principale à l'alimentation moteur manquante	S'assurer que l'alimentation principale est connectée, et que le courant vers l'entrée d'alimentation du moteur de porte est correct conformément aux schémas.
ON	ON	DDE-V35 en état temporaire (démarrage ou mise à l'arrêt)	-
ON	OFF	DDE-V35 en état d'erreur	Consulter le journal des erreurs du SMLCD.

1 (rouge)	2 (vert)	Description	Elimination du défaut
1 (rouge) ON	2 (vert) ON (cligno- tant)	Description Il n'y a pas de logiciel valide sur le DDE -V35	Elimination du défaut Vérifier la version du logiciel sur le SMLCD : Login → Status → Versions → Door Software (comparer à l'étiquette sur le moteur de la porte). Si aucun logiciel valide n'est présent, il pourrait s'avérer nécessaire de télécharge un nouveau logiciel : • Télécharger le journal des erreurs. • Journaux des avertissements. • Noter la version de logiciel, contrôler la version de logiciel. • Transmettre cette information par Email au service global
			d'assistance de terrain, à fieldsupport@ch.schi ndler.com. Donner des explications détaillées concernant le problème, en mentionnant : les journaux des erreurs CADI indiquent que l'équipe de R&D doit être mise au courant de cette erreur. Veiller à ce que ce point soit requis dans le message adressé au service global d'assistance de terrain.

Diagnostic à l'aide des LED

### 8.3.1 Paramètres SMLCD VD35

Le tableau suivant énumère tous les paramètres modifiables et les erreurs de lecture seule. Le menu des paramètres est disponible sur le SMLCD : Login  $\rightarrow$  Parameter  $\rightarrow$  VD35.

Une configuration VD35 automatique écrase les paramètres modifiés.

N٥	Nom abrégé	Description	Unité	Min.	Max.	Def
2	F KSKB Limit	Limiteur de force de fermeture KSKB	Ν	50	200	150
3	F KOKB Limit	Limiteur de force d'ouverture KOKB	Ν	50	300	150
14	Pos Open	Position ouverte	mm	300	9 000	400
26	MotRotation Dir	Sens de rotation du moteur	-	1	2	1
39	Speed Open	Performance de vitesse d'ouverture	%	40	200	100
40	Speed Close	Performance de vitesse de fermeture	%	40	100	100
41	Vel Open Red	Vitesse d'ouverture réduite	mm/s	20	400	150
42	Vel Close Red	Vitesse de fermeture réduite	mm/s	20	max.	150
53	SpeedClutch Open	Performance de vitesse d'ouverture de pince	%	40	100	100
54	SpeedClutch Close	Performance de vitesse de fermeture de pince	%	40	100	100
175	HardwareID	ID de matériel	1	0	216-1	-
179	SoftwareVer	Version du logiciel	1	0	255	-
180	SoftwareSub Ver	Sous-version de logiciel	-	0	255	-
183	SetupErr Raison	Raison de l'erreur de réglage automatique	-	0	12	0
184	SetupErr Valeur	Valeur de l'erreur de réglage automatique	-	-	-	0

N٥	Nom abrégé	Description	Unité	Min.	Max.	Def
226	Error 1	Entrée de journal d'erreurs 1	Erreur	0	255	0
227	Error 2	Entrée de journal d'erreurs 2	Erreur	0	255	0
				0	255	0
255	Error 30	Entrée de journal d'erreurs 30	Erreur	0	255	0

Paramètres SMLCD V35

#### 8.3.2 Elimination des défauts selon les erreurs SMLCD VD35

Nom abrégé	Description / Rectification de l'erreur
wMotionDir	Mouvement erroné
	Contrôler le paramètre de direction 026 « MotRotationDir » dans le SMLCD et le modifier de 1 à 2, ou de 2 à 1.
wKET-S2-Fail	Echec de KET-S2
	Contrôler le contact KET-S2, remplacer ou régler, s'assurer que la tension est correcte et que le contact s'établit de façon correcte.
eKET-S2-Short	KET-S2 court-circuit, contact ponté
	Contrôler le contact KET-S2 et rechercher un court-circuit ou un pontage, l'éliminer en cas de présence, s'assurer que les contacts ne sont pas pliés en raison d'un pontage, remplacer les contacts fixés.
wMT_OverTemp	Surchauffe moteur
	Contrôler le moteur de la porte et les connexions. Vérifier si les portes palières et de cabine restent bloquées lors d'une tentative d'ouverture ou de fermeture. En présence de portes vitrées ou C4, réaliser une configuration automatique.

Nom abrégé	Description / Rectification de l'erreur
eLockedPos	Echec de position verrouillée
	Différence détectée entre la position réelle du KET-S2 et sa position virtuelle, de plus de 10 mm (n'a lieu qu'en mode de référencement).
	Contrôler la position du KET-S2, et le replacer dans sa position originale.
e24 VDC + 10 %	Il a été détecté que l'alimentation électrique 24 V CC NGT est supérieure de plus de 10 % à la tolérance de tension admissible.
	Contrôler la tension de sortie du NGT, et le remplacer au besoin.
ePOWTOff	L'alimentation du moteur de porte a été désactivé.
	Contrôler l'interrupteur de l'alimentation électrique ou l'interrupteur d'arrêt. S'assurer que le câblage d'alimentation électrique de la porte est correct.

# 9 SALSIS (AC GSI)

# 9.1 Diagnostics

Etat	Indication des LED	Description
-		Légende :
		1 ALIMENTATION (« ON » en présence de 24 VCC)
	$ \begin{array}{c ccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	2 KNE (« ON » si le contact est ouvert)
	7 🥥	3 ETSL (« ON » si le contact est ouvert)
		4 UET (« ON » si le contact est fermé)
		5 LUET (« ON » si la cabine est dans la zone de porte)
		6 ERREUR (« ON » en mode de secours)
		7 Allumé ou éteint, selon l'état de signal respectif (cabine dans ou hors de la zone de déverrouillage de la porte)



LED sur le capteur AC GSI principal [34488; 26.03.2010]

#### Signalisation LED

1) Etat de l'ascenseur :

- B = Blocage du fonctionnement normal
- N = Fonctionnement normal

Etat	1)	Indication des LED	Description
Dispositif non alimenté	В	00000	L'AC GSI n'est alimenté ni pas batterie, ni par une source habituelle.
Mode préalable à la mise en service / Etat de surcourse	В	• • • • • • • • •	<ul> <li>Le dispositif AC GSI :</li> <li>est en mode préalable à la mise en service.</li> <li>ou a détecté un état de surcourse en mode normal.</li> </ul>
Mode préalable à la mise en service	в	•*0000	Le dispositif AC GSI est en mode préalable à la mise en service. Etat clignotant : 90 % all. / 10 % éteint (LED jaune)
Mode d'apprentissage	в	• <u></u>	Le dispositif AC GSI est en mode d'apprentissage. Etat clignotant : 10 % all. / 90 % éteint (LED jaune). Voir le chapitre « Course de mesure » dans le document K 40700039 pour obtenir des informations complètes.
Etat de LUET	В	• 000 • 0	Le dispositif AC GSI indique un état de LUET : • en mode d'apprentissage (étages appris uniquement) • en mode normal.

K 40700050\_FR\_05

Etat	1)	Indication des LED	Description
Mode Normal	N		Le dispositif AC GSI fonctionne en mode normal.
Mode Normal	N	• 0 0 0 0 0	Le dispositif AC GSI fonctionne en mode normal.
Mode normal et UET activé	N		<ul> <li>Le dispositif AC GSI :</li> <li>Indique que la cabine se trouve pas dans la zone de porte.</li> <li>a ponté les contacts de sécurité de la cabine.</li> </ul>
Etat de surcourse	в		Le dispositif AC GSI a détecté un état de surcourse en mode normal.
Etat de survitesse	В		Le dispositif AC GSI a détecté un état de survitesse et les contacts de relais ETSL. • En mode d'apprentissage : la vitesse de la cabine dépasse 1 m/s. • En mode normal : la cabine a approché l'étage supérieur ou inférieur à une vitesse dépassant la courbe de limite ETSL. Les contacts de relais ETSL se ferment automatiquement après un arrêt d'au moins 10 s.

Etat	1)	Indication des LED	Description
Mode de secours	В		<ul> <li>(A) Le dispositif AC GSI est en mode de secours après avoir détecté une erreur interne. Tous les contacts de sécurité sont ouverts.</li> <li>S'assurer que la bande magnétique passe correctement dans le capteur principal.</li> <li>Réinitialiser l'unité ACGSI en désactivant et réactivant l'alimentation normale et celle de la batterie.</li> <li>Remplacer le capteur principal si la réinitialisation s'est avérée inutile.</li> </ul>
	В		(B) Le dispositif AC GSI est en mode de secours après un mouvement involontaire de la cabine, les portes ouvertes, en mode normal. Tous les contacts de sécurité sont ouverts. Réinitialiser le dispositif ACGSI en désactivant et réactivant l'alimentation normale et celle de la batterie. S'assurer du bon fonctionnement de l'isonivelage.
Panne de courant en mode normal	в	$\bigcirc \bigcirc $	Le dispositif AC GSI est en mode normal mais est alimenté par une batterie.

K 40700050\_FR\_05

# 9.2 Mise en service

#### Procédure

N°	Étape
1	Contrôler : 1) Le capteur principal AC GSI a été installé et réglé. 2) Le capteur principal AC GSI est connecté et alimenté. 3) Les LED POWER et KNE du capteur principal AC GSI sont activés (alimentation disponible et contact KNE ouvert).
2	<ul> <li>Appuyer simultanément sur les deux boutons du capteur principal AC GSI pendant au moins 2 secondes.</li> <li>Cette opération place l'ACV GSI en mode d'apprentissage pendant un maximum de 20 minutes.</li> <li>Le contact KNE se ferme, et le LED KNE clignote (voir chapitre « Diagnostics »).</li> </ul>
3	Se rendre dans le local des machines.
4	<ul> <li>Utiliser la manœuvre de rappel pour déplacer la cabine dans la gaine, de façon à permettre à l'AC GSI de détecter les aimants d'étage existants.</li> <li>déplacer la cabine :</li> <li>1) vers le bas jusqu'à ce que la cabine heurte l'amortisseur.</li> <li>2) vers le haut jusqu'à ce que le contrepoids heurte l'amortisseur.</li> </ul>
5	Poursuivre par la mise en service de la commande de l'ascenseur.
6	<ul> <li>Vérifier que la bande magnétique :</li> <li>1) ne souffre pas d'un décalage latéral par rapport à la ligne de chute.</li> <li>2) dispose du décalage de prétension X correct par rapport à la ligne de chute.</li> <li>Consulter le schéma ci-dessous.</li> </ul>

#### Contrôle final

Domaine d'application	Distance D [mm]
HQ ≤ 60 m	20 60
60 m < HQ ≤ 100 m	30 60
100 m < HQ ≤ 250 m	40 60



Disposition correcte de la bande magnétique

- 1 Disposition correcte de la 2 Décalage latéral (interdit)
- 3 Décalage de prétension (requis)

K 40700050\_FR\_05

7	S'assurer que la couche d'acier (2) de la bande magnétique entre en contact avec la partie glissantedu conduit de rail de guidage (3).
8	S'assurer que les aimants d'étage (5) sont alignés verticalement par rapport au capteur d'étage (4) comme requis.



- Couche magnétique Couche d'acier 1
- 2

- А S70X0 CMG В
- 3
- Conduit de rail de guidage
- 4 Capteur d'étage
- 5 Aimant d'étage

# 9.3 Reset

#### Procédure de réinitialisation après un UCM

N٥	Étape
1	<ul> <li>Désactiver l'alimentation principale et les batteries d'alimentation de la cabine.</li> <li>Pour le MX-GC Rel. 06 : déconnecter l'ASIXB-LUET et l'ASIXB.LONC.</li> <li>Pour le MX-GC Rel. 07 : déconnecter l'ASIXB.HK.</li> <li>Pour le TX-GC2 : désactiver le JH et débrancher le connecteur LNC-H de l'ASILOGA.</li> </ul>
2	Patienter pendant environ 5 secondes (sauf pour le CMG), puis activer l'alimentation principale et les batteries d'alimentation de la cabine.
3	<ul> <li>Effectuer une réinitialisation de la commande de course.</li> <li>A l'aide de la commande de rappel (ESE) : <ol> <li>Appuyer sur JHM.</li> <li>Positionner le JRH sur « Recall ».</li> <li>Appuyer simultanément sur les boutons DRH-D et DRH-U.</li> <li>A l'aide de la commande d'inspection (REC) : <ol> <li>Appuyer sur JHC.</li> <li>Régler le commutateur JREC sur « Inspection ».</li> <li>Appuyer simultanément sur les boutons DREC-D et DREC-U.</li> </ol> </li> </ol></li></ul>

# 10 \* Tableaux de commande

## 10.1 Vue d'ensemble

Aperçu de la configuration des tableaux indicateurs d'étage, des boîtes à boutons palières, des interrupteurs à clé et des interfaces externes.



Ascenseur sans / avec indicateur [36549; 03.08.2010]


Ascenseur avec LIP et LOP P [33136; 09.07.2010]



Ascenseur Duplex avec LIP et LOP P [36550; 03.08.2010]



Ascenseur Duplex avec LOP M G [36552; 03.08.2010]



Cáblage redondant des entrées de groupe critiques, tel le JBF [36551; 03.08.2010]

# Indications sur le COP (étiquette)

L'étiquette standard du COP comprend 6 symboles :

- LL-X
- LAGC
- LARG
- LBF
- LNOC
- LEFC.

L'étiquette standard est conforme à l'illustration suivante.



# **Schindler**

Taille des symboles sur le COP 35 x 35 mm [45630; 15.11.2012]

Le LAGC et le LARC sont toujours en position 2 et 3.

A la mise en service :

- Les fonctions en position 1, 4, 5, 6 peuvent être configurées individuellement.
- Il est possible de commander le texte des étiquettes. Les définitions suivantes sont requises :
  - Texte (termes)
  - Langue
  - Taille du texte (taille standard du texte = 8 mm)
  - Aspect.

182

Pour les règles de sélection, voir le document J 41323021.

Etiquette	Nº ID	COP
LL-X LAGC LARC	59329487	COP-1
LBFC LNCC LEFC	59329488	COP-2
LL-X LAGC LARC	59326330	COP-1
LBFC LNCC LEB	95326331	COP-2
LBFC LAB LUB	59326332	COP-2

Etiquette	Nº ID	COP
	59326333	COP-2
LBFC LAB LEFC	59326334	COP-2
LBFC LNOC LUB	59326335	COP-2

# 10.2 \* Tableau de commande en cabine



Vérifier si les commutateurs DIP du COP sont réglés comme décrit dans le schéma. Dans le cas contraire, se référer à la documentation de l'installation correspondante.



Commutateur DIP [36515; 12.08.2014]

Les emplacements des COP peuvent être identifiés comme suit dans le SMLCD :

accorder une attention particulière à l'ID de la carte pour les emplacements avant et arrière du COP.

COP	Côté d'accès	Description du SMLCD
COP1	Avant	ID de carte : 11
COP2	Arrière	ID de carte : 12
COP3	Avant	ID de carte : 21
COP4	Arrière	ID de carte : 22

COP	Côté d'accès	DIP1	DIP2	DIP3
COP1	Avant	ON	OFF	OFF
COP2	Arrière	ON	ON	OFF
COP3	Avant	ON	OFF	ON
COP4	Arrière	ON	ON	ON

10

# 10.3 Apprentissage

En cas de problème avec le tableau de commande en cabine, la boîte à boutons palière, le tableau indicateur d'étage, ou le PCBA COP, il peut s'avérer nécessaire de remplacer le composant. Dans un tel cas, il conviendrait de « réapprendre » le composant dans la commande. La procédure de répétition de l'apprentissage est décrite de façon détaillée dans les sections suivantes « E/S de cabine » et « E/S d'ascenseur ».

# 10.3.1 E/S cabine

N٥	Étape
1	Veiller à enfoncer le JHM avant de démarrer la configuration du COP.
•	Le message d'erreur « Teachin COP failed not enabled » apparaît en cas de tentative d'apprentissage sans enfoncer le JHM.
2	Démarrer la configuration du bouton de COP dans le SMLCD. Login $\rightarrow$ Commands $\rightarrow$ Teach-in COP.
3	Sélectionner le côté d'accès principal associé au COP dont l'apprentissage doit être réalisé. Le côté d'accès principal est celui sélectionné à l'aide de DIP3 (avant = arrêt, arrière = marche).
4	Sélectionner la position du COP dont l'apprentissage doit être réalisé.
5	Démarrer le processus d'apprentissage, en sélectionnant l'option : ON $\rightarrow$ OK. Le SMLCD affiche « Success ». Le COP sélectionné émet in bip, et son indicateur de position affiche « CP ».
6	Accéder au COP dont l'apprentissage doit être réalisé, et appuyer sur le bouton d'ouverture de porte (DT-O ou 2. DT-O) correspondant au côté devant être appris. L'indicateur de position affiche l'étage le plus bas disponible de ce côté d'accès. (le côté devant faire l'objet d'un apprentissage peut ne pas correspondre au côté d'accès principal sélectionné par le DIP3).

N٥	Étape
7	Appuyer sur le bouton d'appel de cabine correspondant à cet étage, puis appuyer sur le DT-O. Le COP émet un bip, et son écran affiche « AC ». S'il n'existe pas de bouton d'appel de cabine correspondant à l'étage indiqué sur le COP devant faire l'objet d'apprentissage, appuyer uniquement sur le DT-O.
8	Appuyer à nouveau sur le DT-O. Le COP émet un bip et indique le numéro du prochain étage disponible pour ce côté d'accès.
9	Répéter les trois dernières étapes jusqu'à l'étage le plus élevé pour ce côté d'accès ait été configuré. L'indicateur de position affichera à nouveau « CP » à ce moment.
10	S'il n'existe pas d'appel de cabine associés à l'autre côté d'accès de ce COP, atteindre Quitter le mode de configuration du COP. En présence d'appels de cabine, appuyer sur le bouton d'ouverture de porte (DT-O ou 2.DT-O) correspondant au côté d'accès opposé.
11	Répéter les étapes précédentes pour le second côté d'accès, jusqu'à ce que l'indicateur de position affiche « CP ».
12	S'il existe un HCOP (COP handicapés) appuyer sur le bouton DT-O, et réalisé le processus d'apprentissage comme précédemment. Répéter les étapes précédentes pour le HCOP, jusqu'à ce que l'indicateur de position affiche « CP ».
13	Quitter le mode de configuration du bouton de COP. Commands $\rightarrow$ Teach-in COP $\rightarrow$ COP Teach-in $\rightarrow$ Select COP $\rightarrow$ OFF $\rightarrow$ OK. Le SMLCD affiche « Success ».

# 10.3.2 E/S ascenseur

N٥	Étape	Remarque
1	Utiliser le SMLCD pour activer le mode d'apprentissage. Login $\rightarrow$ Commands $\rightarrow$ Teach-in $\rightarrow$ Teach-in LOP $\rightarrow$ ON $\rightarrow$ OK. Les portes sont ouvertes et restent ouvertes. L'indicateur de position affiche l'étage auquel la cabine était stationnée, et le SMLCD indique :	Si un LIP est déjà présent sur le système, le LIP indique « Hors service ».
2	<ul> <li>Pénétrer dans la cabine et saisir un appel vers l'étage auquel le tableau devant faire l'objet d'un apprentissage est monté. Commencer par l'étage inférieur.</li> <li>La cabine se déplace jusqu'à l'étage, ouvre la porte et la maintient dans cette position.</li> <li>S'il existe deux portes à activation sélective à cet étage spécifique, saisir un ordre cabine vers l'étage et le côté d'accès auquel le dispositif est situé.</li> <li>S'il existe deux portes fonctionnant en parallèle à cet étage spécifique, les portes avant s'ouvrent en premier, et les dispositifs avant font l'objet d'un apprentissage. Un nouvel appel vers ce même étage provoque la fermeture des portes avant, et l'ouverture des portes arrière. Les dispositifs de la porte arrière font alors l'objet d'un apprentissage.</li> </ul>	Un seul ordre cabine par course est accepté pen- dant le mode d'apprentissa- ge.

N٥	Étape	Remarque
3	Quitter la cabine dans un délai de 12 secondes à partir du moment où les portes sont totalement ouvertes, et appuyer sur le bouton d'appel d'étage montant (DE-U) jusqu'à ce que les voyants d'acquittement de tous les boutons et les flèches du LIP, si présentes, s'allument pendant environ 3 secondes. Le COP émet trois bips. En présence d'une interface SLCUX, le COP émet deux bips supplémentaires.	Remarque : si le LOP ne comprend qu'un seul bouton, l'enfoncer quelle que soit la direction qu'il indique.
4	Pénétrer à nouveau dans la cabine et effectuer un appel vers l'étage (et côté d'accès, en présence d'une commande sélective) suivant auquel un dispositif doit faire l'objet d'un apprentissage.	-
5	Répéter le processus jusqu'à ce que tous les tableaux de commande aient fait l'objet d'un apprentissage.	
6	Un fois le processus conclu, retourner à l'étage et côté d'accès le plus proche de l'armoire de commande et quitter le mode d'apprentissage. Login $\rightarrow$ Commands $\rightarrow$ Teach-in $\rightarrow$ Teach-in LOP $\rightarrow$ OFF $\rightarrow$ OK.	-
7	Effectuer une réinitialisation simple. Attendre jusqu'à ce que les messages du SMLCD concernant le scannage aient disparu.	-
8	Utiliser le SMLCD pour enregistrer (« geler ») la configuration dans la mémoire non volatile de l'ascenseur. Login $\rightarrow$ Commands $\rightarrow$ Freeze Node Tr. $\rightarrow$ OK.	-



L'apprentissage doit être répété après chaque remplacement d'un tableau COP ou LOP.

# 11 STMM - Surveillance des moyens de traction et suspension

# 11.1 Description

### But

Déterminer quand un moyen de suspension et de traction (STM) doit être remplacé en raison de l'expiration de sa durée de vie.

Mettre un ascenseur hors service en cas d'activation d'un moyen de suspension et de traction (STM).

Fournir des fonctions d'essai au personnel de l'ascenseur pour valider le fonctionnement du moniteur.

#### **Description générale**

Le STMM offre des informations de maintenance lorsqu'un STM doit être remplacé. En cas d'activation du moniteur, mettre l'ascenseur hors service.

Le moniteur est activé en cas d'activation de l'une des conditions suivantes :

- · Le nombre de courses prédéfini est atteint.
- · La date de péremption du STM a été atteinte.

# 11.1.1 Abréviations

Abréviation	Explication
тмм	Surveillance du moyen de traction
STMM	Surveillance des moyens de traction et suspension
тммв	Blocage de la surveillance du moyen de traction
W !	Avertissement
E!	Erreur

# 11.1.2 Paramètre

Tous les paramètres sont enregistrés sur la carte à puce et ne peuvent pas être modifiés.

# TracMediaMon :

• StressMonType :

Trois types de détections de surveillance sont appliqués sur le moyen de traction. Sur le S5500, il n'est fait usage que du compteur de courses et de l'usure.

### StressWarnLim :

Pourcentage de « StressMaxLim » définissant le moment d'émission de l'avertissement. Actuellement réglé sur 80 %.

## • StressMaxLim :

Nombre de courses à partir duquel l'ascenseur est bloqué.

### • STMInstallData :

Jeu de paramètres définissant les STM installés sur l'ascenseur. Il est composé de la date de fabrication de chaque STM et de la date d'installation de l'ascenseur. Il sert à définir les limites d'usure (assurées par le monteur).

### • AgingWarinLim :

Nombre de mois avant d'atteindre l' » AgingMaxLim » définissant le moment auquel l'avertissement est émis.

### • AgingMaxLim :

Nombre de mois après la date de fabrication de STM la plus récente pendant lequel l'ascenseur est bloqué.

### • STMRefKey :

En principe le numéro de mise en service de l'ascenseur. Sert de clé pour définir si les compteurs doivent être réinitialisés ou non en cas de déplacement d'un PCBA d'un ascenseur à l'autre.

### StressCount :

Valeurs actuelles du compteur de courses (identique à la valeur apparaissant dans la quatrième ligne de l'affichage d'état de l'ascenseur sur le SMLCD)

### NumberOfSTMs :

Quantité de STM dans le système.



# • E ! et TMMB sur le SMLCD =

limite du second compteur de courses atteint, ou limite du second compteur de durée. L'ascenseur est mis hors service lorsque l'ascenseur atteint l'étage. Réinitialisation impossible !

W ! sur le SMLCD =

limite du premier compteur de courses atteint (80 %), ou limite du premier compteur de durée (180 - 6 = 174 mois).

### Journal d'erreurs :

0510 Dépassement de limite d'avertissement de tension de TM, pas de dérivation requise. Ascenseur en service.

0512 Dépassement de limite d'avertissement d'usure de TM, pas de dérivation requise. Ascenseur en service.

0511 Dépassement de limite d'avertissement de tension de TM, dérivation impossible. **Ascenseur hors service**.

0513 Dépassement de limite d'avertissement d'usure de TM, dérivation impossible. **Ascenseur hors service**.

La première surveillance (niveau d'avertissement) ne nécessite pas de dérivation, car le fonctionnement de l'ascenseur n'est pas perturbé. La seconde surveillance (niveau d'erreur) ne peut pas faire l'objet d'une dérivation, sauf en activant le MOF (course de maintenance, activé par un interrupteur sur le SMLCD) fournit pour permettre les mouvements requis pour le remplacement du STM, mais aucune course normale n'est plus autorisée.

# 11.1.4 Interprétation d'un avertissement

Si l'avertissement W ! est affiché dans la quatrième ligne du SMLCD, vérifier si l'avertissement concerne le STM ou le frein machine.

Dans le journal d'erreurs, confirmer l'erreur affichée :

- Code d'erreur 0510 : limite courses STM atteinte, remplacement STM requis
- · Code d'erreur 0512 : âge limite STM atteint, remplacement STM requis
- Code d'erreur 1575 : Contrôle frein machine requis. Pour plus de détails voir le chapitre BESC Compteur d'arrêt d'urgence de freinage

Si l'erreur est lié au STM, le STM doit être remplacé le plus rapidement possible, en tenant compte de quel compteur d'avertissement a été atteint en premier (courses ou âge).

# 11.1.5 Traitement des erreurs

Si le SMLCD affiche l'erreur E !, les STM ou le frein machine ont atteint la fin de leur durée de vie et doivent être remplacés.

Dans le journal d'erreurs, confirmer l'erreur affichée :

- Code d'erreur 0513 : Ascenseur bloqué, le STM a atteint la fin de sa durée de vie, remplacement immédiat du STM requis.
   Voir la section Configuration du chapitre BESC Compteur d'arrêt d'urgence de freinage pour remettre l'ascenseur en service après le remplacement du STM.
- Code d'erreur 1576 : Ascenseur bloqué, contrôle frein machine requis. Pour plus de détails voir le chapitre BESC Compteur d'arrêt d'urgence de freinage

### Remarque :

Si l'ascenseur est bloqué à cause de :

- Erreur STM : L'ascenseur peut être déplacé en mode rappel ou inspection.
- Erreur frein machine : L'ascenseur ne peut être déplacé qu'à l'aide de JMOF et de la manœuvre de rappel.

# 11.1.6 Réglages

## Désignation du moyen de traction

La date de fabrication est imprimée à l'arrière du moyen de traction, sous la forme suivante :

MEGADYNE PVXX-2.5S-XXXX-XX XXXXXXXXDO NOT CRIMP DO NOT LUBRICATE 4-1234MT C4



Indication de date de fabrication [39401; 19.04.2011]

- 1 Lundi ... Dimanche (1 ... 7)
- 2 Semaine (01 ... 52)
- 3 Année (04 ... 99)

#### Configuration de la surveillance du moyen de traction



N٥	Étape	Remarque
3	Utiliser le SMLCD pour activer la configuration des paramètres de la surveillance du moyen de traction : Login $\rightarrow$ Commands $\rightarrow$ TracMediaMon $\rightarrow$ ConfigChangeEna $\rightarrow$ OK $ConfigChangeEna \rightarrow OK$ Success success (36025; 06.07.2010]	Une fois la configuration des paramètres de la surveillance du moyen de traction activée, il reste une minute pour démarrer la modification de la configuration.
4	Démarrer la configuration des paramètres TMM sur le SMLCD : Parameters $\rightarrow$ TractionMediaMon $\rightarrow$ STMInstallData. Le système demande une confirmation du numéro de mise en service. Confirmer en appuyant sur « OK ».	-
5	Le SMLCD affiche le premier STM. Confirmer en appuyant sur « OK ». Belt Number = 1	-

K 40700050\_FR\_05

N٥	Étape	Remarque
6	Le SMLCD demande la date de fabrication du TM : Modifier la date de fabrication du TM et confirmer avec OK. TMManufactDate 10.12.1 YY ww d	Les valeurs « d » sont comprises entre 1 et 7 (jour de la semaine).
	[36031; 04.11.2010]	
7	Le SMLCD retourne à l'écran indiquant le numéro des STM. Modifier le numéro du STM et indiquer le suivant, puis saisir la date de fabrication de ce STM. Répéter le processus pour tous les STM du système.	Le nombre de STM est un paramètre conservé dans la carte à puce.
8	Une fois la dernière date de fabrication TM saisie, le SMLCD demande la date d'installation (valide pour tous les TM) et affiche la date actuelle de l'horloge de contrôle. Au besoin, modifier la date d'installation et confirmer à l'aide de OK. STMINStallDate 10.06.23 YY mm dd	-

# 11.2 Apprentissage

En cas de problème avec le tableau de commande en cabine, la boîte à boutons palière, le tableau indicateur d'étage, ou le PCBA COP, il peut s'avérer nécessaire de remplacer le composant. Dans un tel cas, il conviendrait de « réapprendre » le composant dans la commande. La procédure de répétition de l'apprentissage est décrite de façon détaillée dans les sections suivantes « E/S de cabine » et « E/S d'ascenseur ».

# 11.2.1 E/S cabine

N٥	Étape
1	Veiller à enfoncer le JHM avant de démarrer la configuration du COP.
•	Le message d'erreur « Teachin COP failed not enabled » apparaît en cas de tentative d'apprentissage sans enfoncer le JHM.
2	Démarrer la configuration du bouton de COP dans le SMLCD. Login $\rightarrow$ Commands $\rightarrow$ Teach-in COP.
3	Sélectionner le côté d'accès principal associé au COP dont l'apprentissage doit être réalisé. Le côté d'accès principal est celui sélectionné à l'aide de DIP3 (avant = arrêt, arrière = marche).
4	Sélectionner la position du COP dont l'apprentissage doit être réalisé.
5	Démarrer le processus d'apprentissage, en sélectionnant l'option : ON $\rightarrow$ OK. Le SMLCD affiche « Success ». Le COP sélectionné émet in bip, et son indicateur de position affiche « CP ».
6	Accéder au COP dont l'apprentissage doit être réalisé, et appuyer sur le bouton d'ouverture de porte (DT-O ou 2. DT-O) correspondant au côté devant être appris. L'indicateur de position affiche l'étage le plus bas disponible de ce côté d'accès. (le côté devant faire l'objet d'un apprentissage peut ne pas correspondre au côté d'accès principal sélectionné par le DIP3).
7	Appuyer sur le bouton d'appel de cabine correspondant à cet étage, puis appuyer sur le DT-O. Le COP émet un bip, et son écran affiche « AC ». S'il n'existe pas de bouton d'appel de cabine correspondant à l'étage indiqué sur le COP devant faire l'objet d'apprentissage, appuyer uniquement sur le DT-O.

N°	Étape
8	Appuyer à nouveau sur le DT-O. Le COP émet un bip et indique le numéro du prochain étage disponible pour ce côté d'accès.
9	Répéter les trois dernières étapes jusqu'à l'étage le plus élevé pour ce côté d'accès ait été configuré. L'indicateur de position affichera à nouveau « CP » à ce moment.
10	S'il n'existe pas d'appel de cabine associés à l'autre côté d'accès de ce COP, atteindre Quitter le mode de configuration du COP. En présence d'appels de cabine, appuyer sur le bouton d'ouverture de porte (DT-O ou 2.DT-O) correspondant au côté d'accès opposé.
11	Répéter les étapes précédentes pour le second côté d'accès, jusqu'à ce que l'indicateur de position affiche « CP ».
12	S'il existe un HCOP (COP handicapés) appuyer sur le bouton DT-O, et réalisé le processus d'apprentissage comme précédemment. Répéter les étapes précédentes pour le HCOP, jusqu'à ce que l'indicateur de position affiche « CP ».
13	Quitter le mode de configuration du bouton de COP. Commands $\rightarrow$ Teach-in COP $\rightarrow$ COP Teach-in $\rightarrow$ Select COP $\rightarrow$ OFF $\rightarrow$ OK. Le SMLCD affiche « Success ».

# 11.2.2 E/S ascenseur

N٥	Étape	Remarque
1	Utiliser le SMLCD pour activer le mode d'apprentissage. Login $\rightarrow$ Commands $\rightarrow$ Teach-in $\rightarrow$ Teach-in LOP $\rightarrow$ ON $\rightarrow$ OK. Les portes sont ouvertes et restent ouvertes. L'indicateur de position affiche l'étage auquel la cabine était stationnée, et le SMLCD indique :	Si un LIP est déjà présent sur le système, le LIP indique « Hors service ».
	A # 0 1 1 2 5 J T I N O R M A L 0 . 0 0 m / s [36657; 05.08.2010]	
2	<ul> <li>Pénétrer dans la cabine et saisir un appel vers l'étage auquel le tableau devant faire l'objet d'un apprentissage est monté. Commencer par l'étage inférieur.</li> <li>La cabine se déplace jusqu'à l'étage, ouvre la porte et la maintient dans cette position.</li> <li>S'il existe deux portes à activation sélective à cet étage spécifique, saisir un ordre cabine vers l'étage et le côté d'accès auquel le dispositif est situé.</li> <li>S'il existe deux portes fonctionnant en parallèle à cet étage spécifique, les portes avant s'ouvrent en premier, et les dispositifs avant font l'objet d'un apprentissage. Un nouvel appel vers ce même étage provoque la fermeture des portes avant, et l'ouverture des portes arrière. Les dispositifs de la porte arrière font alors l'objet d'un apprentissage.</li> </ul>	Un seul ordre cabine par course est accepté pen- dant le mode d'apprentissa- ge.

N٥	Étape	Remarque
3	Quitter la cabine dans un délai de 12 secondes à partir du moment où les portes sont totalement ouvertes, et appuyer sur le bouton d'appel d'étage montant (DE-U) jusqu'à ce que les voyants d'acquittement de tous les boutons et les flèches du LIP, si présentes, s'allument pendant environ 3 secondes. Le COP émet trois bips. En présence d'une interface SLCUX, le COP émet deux bips supplémentaires.	Remarque : si le LOP ne comprend qu'un seul bouton, l'enfoncer quelle que soit la direction qu'il indique.
4	Pénétrer à nouveau dans la cabine et effectuer un appel vers l'étage (et côté d'accès, en présence d'une commande sélective) suivant auquel un dispositif doit faire l'objet d'un apprentissage.	-
5	Répéter le processus jusqu'à ce que tous les tableaux de commande aient fait l'objet d'un apprentissage.	
6	Un fois le processus conclu, retourner à l'étage et côté d'accès le plus proche de l'armoire de commande et quitter le mode d'apprentissage. Login $\rightarrow$ Commands $\rightarrow$ Teach-in $\rightarrow$ Teach-in LOP $\rightarrow$ OFF $\rightarrow$ OK.	-
7	Effectuer une réinitialisation simple. Attendre jusqu'à ce que les messages du SMLCD concernant le scannage aient disparu.	-
8	Utiliser le SMLCD pour enregistrer (« geler ») la configuration dans la mémoire non volatile de l'ascenseur. Login $\rightarrow$ Commands $\rightarrow$ Freeze Node Tr. $\rightarrow$ OK.	-



L'apprentissage doit être répété après chaque remplacement d'un tableau COP ou LOP.

# 12 \* BESC Compteur de freinage en arrêt d'urgence

# 12.1 Description

Le but est d'assurer une surveillance du nombre d'arrêts d'urgence, ayant un impact sur la durée de vie du frein machine, et de demander des mesures de maintenance pour le frein machine. La commande de l'ascenseur émet un avertissement ou une erreur et bloque l'ascenseur de façon à prévenir un fonctionnement normal pour les usagers lorsque le décompte des arrêts d'urgence indique la fin de la durée de vie des garnitures du frein machine.

# 12.1.1 Paramètre

Tous les paramètres sont enregistrés sur la carte à puce et ne peuvent pas être modifiés.

## BrakeMonEmgStp (exemple) :

· Brake1 ld :

Numéro de série (ou partie du numéro de série) du frein machine 1, unique pour cette unité.

Brake2 Id :

Numéro de série (ou partie du numéro de série) du frein machine 1, unique pour cette unité.

• WarningLimit :

Nombre d'arrêts d'urgence qui, lorsqu'il est atteint, déclenche un message automatique par télésurveillance (si disponible) et l'indication « W ! » sur le SMLCD, afin de déclencher une opération de maintenance du frein machine.

# BlockingOffSet :

Pourcentage de « Warning limit » définissant le nombre de courses supplémentaires, après avoir atteint la limite d'avertissement, à partir duquel le fonctionnement normal de l'ascenseur est bloqué.

### • MaxAirGap :

Entrefer de frein maximal (indication d'usure du frein) autorisé pour un frein sûr. Il est définit en fonction de la structure du frein.

### • Brake1AirGap :

Entrefer réel mesuré du frein 1.

# Brake2AirGap :

Entrefer réel mesuré du frein 2.

K 40700050\_FR\_05

### • VerifBrake1Key :

Ce paramètre n'est activé sur la carte à puce que lorsque le logiciel détecte une incompatibilité entre le frein 1/D enregistré sur la carte à puce et le frein 1/D enregistré dans la mémoire de l'ascenseur. Une telle incompatibilité n'a lieu que lorsque un logiciel (par ex. le PCBA CPUCF) est remplacé entre les ascenseurs suite au remplacement d'un PCBA. Dans un tel cas, le technicien peut décider laquelle des deux valeurs est correcte.

- VerifBrake2Key : Identiaue pour le frein 2/D.
- SetBrake1Count :

Ce paramètre n'est visible sur le SMLCD que lorsque la valeur du compteur d'arrêts d'urgence pour le frein 1 est égale à zéro, un événement pouvant aussi avoir lieu dans le cas d'un scénario de remplacement du PCBA. Cet espace permet de régler le compteur en lui attribuant une valeur > 0, obtenue avant le remplacement du PCBA.

SetBrake2Count :

Identique pour le frein 2.

# 12.1.2 Numéro de série de la bobine de frein

Le numéro de série de la bobine de frein est constitué des quatre derniers chiffres du numéro de référence Schindler.



Numéro de série de la bobine de frein [45820; 27.11.2012]

# 12.1.3 Diagnostics



[40835; 28.09.2011]

- E ! et BESC sur le SMLCD =
   Le décalage de blocage de l'arrêt d'urgence a été atteint.
   L'ascenseur est bloqué et hors service.
   L'ascenseur ne peut être déplacé qu'à l'aide de JMOF et de la manœuvre de rappel.
- W ! sur le SMLCD = La limite d'avertissement a été atteinte. L'ascenseur n'est pas bloqué.

### Journal d'erreurs :

1575 Dépassement de limite d'avertissement d'arrêt d'urgence de freinage, pas de dérivation requise. Ascenseur en service.

1576 Dépassement de limite de blocage d'arrêt d'urgence de freinage, pas de dérivation requise. **Ascenseur hors service.** 

Le décompte réel des arrêts d'urgence pour chaque frein est affiché sur le SMLCD : Statistic  $\rightarrow$  BrakeMonEmgStp  $\rightarrow$  Brake1CpTrpCnt and Brake2CpTrpCnt.

Une fois les limites atteintes, une maintenance des freins est requise, débutant par une mesure des entrefers des freins.

- Si les entrefers des freins sont toujours compris dans les limites requises, saisir les valeurs mesurées sur le SMLCD : Parameter → BrakeMonEmgStp → Brake1AirGap ou Brake2AirGap, le logiciel débloque l'ascenseur en fonction de l'identité du frein détenteur de la carte à puce.
- Si l'entrefer dépasse les limites requises, remplacer un ou deux freins, et saisir la nouvelle ID de frein sur le SMLCD : Parameter → BrakeMonEmgStp → Brake1ID ou Brake2ID, selon l'identité du

frein ayant déclenché la surveillance. La saisie d'une ID différente de la précédente débloque l'ascenseur.

# 12.1.4 Interprétation d'un avertissement

Si l'avertissement W ! est affiché dans la quatrième ligne du SMLCD, vérifier si l'avertissement concerne le STM ou le frein machine.

Dans le journal d'erreurs, confirmer l'erreur affichée :

- Code d'erreur 0510 : limite courses STM atteinte, remplacement STM requis
- · Code d'erreur 0512 : âge limite STM atteint, remplacement STM requis
- Code d'erreur 1575 : Contrôle du frein machine requis. Contrôler l'entrefer des bobines de frein, conformément au document de maintenance de la machine EJ 41603151. L'entrefer doit être contrôlé aussi rapidement que possible, afin de prévenir la mise de l'ascenseur en mode « ERROR » et le blocage du fonctionnement de ce dernier.

## 12.1.5 Traitement des erreurs

Si le SMLCD affiche l'erreur E !, les STM ou le frein machine ont atteint la fin de leur durée de vie et doivent être remplacés. Dans le journal d'erreurs, confirmer l'erreur affichée :

- Code d'erreur 0513 : Ascenseur bloqué, le STM a atteint la fin de sa durée de vie, remplacement immédiat du STM requis. Voir la section Configuration du présent chapitre pour remettre l'ascenseur en service après le remplacement du STM.
- Code d'erreur 1576 : Ascenseur bloqué, contrôle frein machine requis. Pour plus de détails, se référer aux informations offertes dans le présent chapitre.

#### Remarque :

Si l'ascenseur est bloqué à cause de :

- Erreur STM : L'ascenseur peut être déplacé en mode rappel ou inspection.
- Erreur frein machine :
  - L'ascenseur ne peut être déplacé qu'à l'aide de JMOF et de la manœuvre de rappel.
  - Suivre les instructions du document de maintenance de la machine EJ 41603151.

# 12.1.6 Réglages

## Récapitulatif

Le logiciel CO MX compte le nombre d'arrêts d'urgence réalisés par l'ascenseur pour fournir un avertissement anticipé par

télésurveillance, indiquant que la durée de vie de la plaquette de frein est sur le point d'arriver à son terme. Le logiciel génère :

- Un avertissement par télésurveillance lorsque le premier chiffre est atteint.
- Un blocage contrôlé de l'ascenseur lorsque le second chiffre est atteint.

Les deux chiffres de limites sont inscrits sur la carte à puce, mais la fonction doit être initialisée durant la mise en service de l'ascenseur, en appliquant les étapes suivantes.

### **Conditions préalables**

Les ID de frein ont été prélevés sur la machine, et notés afin d'être saisis dans la commande durant la procédure de configuration.

#### Configuration de la surveillance de l'arrêt d'urgence du frein

N٥	Étape	Remarque
1	Une fois l'initialisation TMM conclue, le SMLCD affiche : A DIS M? 0 # 0 1 1 BESC I n i P a r a BOOT [40835; 28.09.2011]	L'indication BESC apparaît uniquement si le système requiert les paramètres pour la surveillance de l'arrêt d'urgence du frein.

N٥	Étape	Remarque	
2	Utiliser le SMLCD pour activer la configuration des paramètres de la surveillance de l'arrêt d'urgence du frein : Login $\rightarrow$ Commands $\rightarrow$ BrakeMonEmgStp $\rightarrow$ ConfigChangeEna $\rightarrow$ OK. ConfigChangeEna $\rightarrow$ OK. ConfigChageEna Success [36025; 06.07.2010]	-	
3	Sélectionner le premier paramètre à configurer sur le SMLCD : Parameters $\rightarrow$ BrakeMonEmgStp $\rightarrow$ BrakeID1.	-	
4	Régler la valeur ID1 du frein à l'aide des flèches haut/bas et cliquer sur OK.	-	
5	Activer à nouveau la configuration des paramètres à l'aide du SMLCD : Login $\rightarrow$ Commands $\rightarrow$ BrakeMonEmgStp $\rightarrow$ ConfigChangeEna $\rightarrow$ OK.		
6	Sélectionner le paramètre suivant à configurer sur le SMLCD : Parameters $\rightarrow$ BrakeMonEmgStp $\rightarrow$ BrakeID2.	-	
7	Régler la valeur ID2 du frein à l'aide des flèches haut/bas et cliquer sur OK.	-	
8	Quitter la configuration des paramètres.	-	

# 12.2 \* Tableau de commande en cabine



Vérifier si les commutateurs DIP du COP sont réglés comme décrit dans le schéma. Dans le cas contraire, se référer à la documentation de l'installation correspondante.



Commutateur DIP [36515; 12.08.2014]

Les emplacements des COP peuvent être identifiés comme suit dans le SMLCD :

accorder une attention particulière à l'ID de la carte pour les emplacements avant et arrière du COP.

COP	Côté d'accès	Description du SMLCD
COP1	Avant	ID de carte : 11
COP2	Arrière	ID de carte : 12
COP3	Avant	ID de carte : 21
COP4	Arrière	ID de carte : 22

COP	Côté d'accès	DIP1	DIP2	DIP3
COP1	Avant	ON	OFF	OFF
COP2	Arrière	ON	ON	OFF
COP3	Avant	ON	OFF	ON
COP4	Arrière	ON	ON	ON

# 12.3 Apprentissage

En cas de problème avec le tableau de commande en cabine, la boîte à boutons palière, le tableau indicateur d'étage, ou le PCBA COP, il peut s'avérer nécessaire de remplacer le composant. Dans un tel cas, il conviendrait de « réapprendre » le composant dans la commande. La procédure de répétition de l'apprentissage est décrite de façon détaillée dans les sections suivantes « E/S de cabine » et « E/S d'ascenseur ».

# 12.3.1 E/S cabine

N٥	Étape
1	Veiller à enfoncer le JHM avant de démarrer la configuration du COP.
•	Le message d'erreur « Teachin COP failed not enabled » apparaît en cas de tentative d'apprentissage sans enfoncer le JHM.
2	Démarrer la configuration du bouton de COP dans le SMLCD. Login $\rightarrow$ Commands $\rightarrow$ Teach-in COP.
3	Sélectionner le côté d'accès principal associé au COP dont l'apprentissage doit être réalisé. Le côté d'accès principal est celui sélectionné à l'aide de DIP3 (avant = arrêt, arrière = marche).
4	Sélectionner la position du COP dont l'apprentissage doit être réalisé.
5	Démarrer le processus d'apprentissage, en sélectionnant l'option : ON $\rightarrow$ OK. Le SMLCD affiche « Success ». Le COP sélectionné émet in bip, et son indicateur de position affiche « CP ».
6	Accéder au COP dont l'apprentissage doit être réalisé, et appuyer sur le bouton d'ouverture de porte (DT-O ou 2. DT-O) correspondant au côté devant être appris. L'indicateur de position affiche l'étage le plus bas disponible de ce côté d'accès. (le côté devant faire l'objet d'un apprentissage peut ne pas correspondre au côté d'accès principal sélectionné par le DIP3).
7	Appuyer sur le bouton d'appel de cabine correspondant à cet étage, puis appuyer sur le DT-O. Le COP émet un bip, et son écran affiche « AC ». S'il n'existe pas de bouton d'appel de cabine correspondant à l'étage indiqué sur le COP devant faire l'objet d'apprentissage, appuyer uniquement sur le DT-O.

N°	Étape
8	Appuyer à nouveau sur le DT-O. Le COP émet un bip et indique le numéro du prochain étage disponible pour ce côté d'accès.
9	Répéter les trois dernières étapes jusqu'à l'étage le plus élevé pour ce côté d'accès ait été configuré. L'indicateur de position affichera à nouveau « CP » à ce moment.
10	S'il n'existe pas d'appel de cabine associés à l'autre côté d'accès de ce COP, atteindre Quitter le mode de configuration du COP. En présence d'appels de cabine, appuyer sur le bouton d'ouverture de porte (DT-O ou 2.DT-O) correspondant au côté d'accès opposé.
11	Répéter les étapes précédentes pour le second côté d'accès, jusqu'à ce que l'indicateur de position affiche « CP ».
12	S'il existe un HCOP (COP handicapés) appuyer sur le bouton DT-O, et réalisé le processus d'apprentissage comme précédemment. Répéter les étapes précédentes pour le HCOP, jusqu'à ce que l'indicateur de position affiche « CP ».
13	Quitter le mode de configuration du bouton de COP. Commands $\rightarrow$ Teach-in COP $\rightarrow$ COP Teach-in $\rightarrow$ Select COP $\rightarrow$ OFF $\rightarrow$ OK. Le SMLCD affiche « Success ».

# 12.3.2 E/S ascenseur

N٥	Étape	Remarque
1	Utiliser le SMLCD pour activer le mode d'apprentissage. Login $\rightarrow$ Commands $\rightarrow$ Teach-in $\rightarrow$ Teach-in LOP $\rightarrow$ ON $\rightarrow$ OK. Les portes sont ouvertes et restent ouvertes. L'indicateur de position affiche l'étage auquel la cabine était stationnée, et le SMLCD indique : $A \# 0 1 1 \blacksquare 2 \blacksquare 3 T I$ N O R M A L 0 0 0 m / s	Si un LIP est déjà présent sur le système, le LIP indique « Hors service ».
2	<ul> <li><i>[36657; 05.08.2010]</i></li> <li>Pénétrer dans la cabine et saisir un appel vers l'étage auquel le tableau devant faire l'objet d'un apprentissage est monté. Commencer par l'étage inférieur.</li> <li>La cabine se déplace jusqu'à l'étage, ouvre la porte et la maintient dans cette position.</li> <li>S'il existe deux portes à activation sélective à cet étage spécifique, saisir un ordre cabine vers l'étage et le côté d'accès auquel le dispositif est situé.</li> <li>S'il existe deux portes fonctionnant en parallèle à cet étage spécifique, les portes avant s'ouvrent en premier, et les dispositifs avant font l'objet d'un apprentissage. Un nouvel appel vers ce même étage provoque la fermeture des portes avant, et l'ouverture des portes arrière font alors l'objet d'un apprentissage.</li> </ul>	Un seul ordre cabine par course est accepté pen- dant le mode d'apprentissa- ge.

N٥	Étape	Remarque
3	Quitter la cabine dans un délai de 12 secondes à partir du moment où les portes sont totalement ouvertes, et appuyer sur le bouton d'appel d'étage montant (DE-U) jusqu'à ce que les voyants d'acquittement de tous les boutons et les flèches du LIP, si présentes, s'allument pendant environ 3 secondes. Le COP émet trois bips. En présence d'une interface SLCUX, le COP émet deux bips supplémentaires.	Remarque : si le LOP ne comprend qu'un seul bouton, l'enfoncer quelle que soit la direction qu'il indique.
4	Pénétrer à nouveau dans la cabine et effectuer un appel vers l'étage (et côté d'accès, en présence d'une commande sélective) suivant auquel un dispositif doit faire l'objet d'un apprentissage.	-
5	Répéter le processus jusqu'à ce que tous les tableaux de commande aient fait l'objet d'un apprentissage.	
6	Un fois le processus conclu, retourner à l'étage et côté d'accès le plus proche de l'armoire de commande et quitter le mode d'apprentissage. Login $\rightarrow$ Commands $\rightarrow$ Teach-in $\rightarrow$ Teach-in LOP $\rightarrow$ OFF $\rightarrow$ OK.	-
7	Effectuer une réinitialisation simple. Attendre jusqu'à ce que les messages du SMLCD concernant le scannage aient disparu.	-
8	Utiliser le SMLCD pour enregistrer (« geler ») la configuration dans la mémoire non volatile de l'ascenseur. Login $\rightarrow$ Commands $\rightarrow$ Freeze Node Tr. $\rightarrow$ OK.	-



L'apprentissage doit être répété après chaque remplacement d'un tableau COP ou LOP.

# 13 LMS - Système de mesure de charge

### Récapitulatif

Le présent chapitre décrit la mise en service du système de mesure de charge.

### **Conditions préalables**

- Toutes les étapes précédentes de la procédure de mise en service générale doivent avoir été effectuées.
- L'équilibrage final de l'ascenseur a été réalisé.

Calibrage de charge nulle en fonction de l'étage : Une procédure de calibrage automatique est requise pour compenser les effets de l'alignement du rail de guidage sur la détection des petites charges (étapes 1111 ... 1113). Cette procédure ne doit être réalisée qu'après conclusion du réglage final du rail de guidage, et répétée après chaque réglage du rail de guidage.

#### Procédure

N٥	Étape	Remarques
1	<ul> <li>Activer les commutateurs suivants :</li> <li>JH, interrupteur principal</li> <li>SIL, interrupteur d'éclairage principal</li> <li>SIS, interrupteur de commande principal</li> </ul>	-
2	Placer la cabine aux étages auxquels des poids de calibrage sont disponibles.	Les poids de calibrage est de 25 100 % GQ.
3	Vérifier que la cabine est vide.	-
4	Ouvrir la porte de la cabine à l'aide du SMLCD : Login $\rightarrow$ Command $\rightarrow$ Door $\rightarrow$ Side 1 or 2 $\rightarrow$ Open $\rightarrow$ OK.	-
5	Dès que la porte est ouverte, activer le JRH afin de maintenir la porte en position ouverte durant le processus de calibrage.	-

N٥	Étape	Remarques
6	Obtenir le point de référence de charge nulle avec le SMLCD : Commands $\rightarrow$ CLC Commission $\rightarrow$ Zero Load Cal $\rightarrow$ OK. Attendre que le SMLCD affiche « Success ».	La commande lit la sortie du capteur de charge et l'associe à la cabine vide.
7	Placer le poids de calibrage dans la cabine.	-
8	Lancer le point de référence de charge connue dans le SMLCD : Commands $\rightarrow$ CLC Commission $\rightarrow$ Ref Load Cal.	Le SMLCD affiche l'écran d'accueil pour la valeur de charge connue.
9	Régler la nouvelle valeur de charge et cliquer sur OK. Attendre que le SMLCD affiche « Success ».	La commande lit la sortie du capteur de charge et l'associe à la nouvelle valeur de charge.
10	Retirer la charge de la cabine, en veillant à ce que la cabine soit à nouveau vide. Désactiver le JRH pour permettre à la porte de se refermer.	-
11	Lancer le processus d'obtention des valeurs de compensation du câble avec le SMLCD : Commands $\rightarrow$ CLC Commission $\rightarrow$ Rope Comp $\rightarrow$ OK.	L'ascenseur se déplace jusqu'aux étages finaux supérieur et inférieur, afin d'acquérir les valeurs de charge nulle pour l'étage inférieur et supérieur.
12	Lancer l'acquisition des valeurs de calibrage de charge nulle dépendant de l'étage avec le SMLCD : Commands $\rightarrow$ CLC Commission $\rightarrow$ FloorAdjTravel $\rightarrow$ OK.	-
13	Indiquer si l'ascenseur dispose d'un élément de compensation ou non.	-

K 40700050\_FR\_05

N٥	Étape	Remarques
14	Démarrer la course de calibrage.	L'ascenseur se déplace jusqu'à chaque étage, de façon à acquérir la valeur de charge nulle pour chaque étage.
15	Quitter la mise en service CLC en appuyant sur le bouton ESC.	-
16	Vérifier le fonctionnement du système de mesure de charge.	-
# 14 Test CPSI

### 14.1 Brake Test

Pour VKN > 2,5 m/s, la décélération de la machine est-elle contrôlée en cas de course réduite de l'amortisseur ?

Référence	LD 95/16/CE Annexe   1.4.2.3.2
	EN 81-1:1998+A3:2009 9.9.4
	Exigences de sécurité Schindler
Configuration	Charge de la cabine : 0 % GQ
	Vitesse de course : VKN
	Direction de course de cabine : MONTEE
Critères d'acceptation	<ul> <li>La cabine s'arrête.</li> <li>Le SMLCD indique une décélération de freinage AKN comprise dans une plage de 300 9 810 mm/s<sup>2</sup>.</li> </ul>

Activer le mode KFM	<b>SMLCD</b> : Command $\rightarrow$ Special trips $\rightarrow$ KFM
Positionner la cabine	Positionner la cabine vide à l'étage le plus bas.
Réaliser le test	<ul> <li>SMLCD : Tests → Acceptance Test → Brake Test t14 → OK ? → Etage = (saisir un ordre cabine vers l'étage le plus haut) → Côté d'accès = Côté → Côté ordre cabine OK ? →</li> <li>Une fois que la cabine à atteint la vitesse nominale, appuyer sur le bouton d'arrêt d'urgence JHM de la manœuvre de rappel pour lancer un arrêt d'urgence.</li> </ul>

Contrôler les résultats	<ul> <li>Réussi :</li> <li>La cabine s'arrête.</li> <li>Le SMLCD affiche une décélération de freinage moyenne comprise dans une plage entre 300 et 9 810 mm/s<sup>2</sup>.</li> </ul>
	<ul> <li>Echec :</li> <li>Le SMLCD affiche 'Echec'.</li> <li>Le SMLCD affiche une décélération de freinage moyenne &lt; 300 mm/s<sup>2</sup> ou &gt; 9 810 mm/s<sup>2</sup>.</li> </ul>
Désactiver le mode KFM	<ul> <li>Mettre le mode KFM hors tension.</li> <li>S'assurer que l'ascenseur se trouve en mode de fonctionnement normal.</li> </ul>

### 14.2 KNE Test

Les interrupteurs de fin de course KNE sont placés correctement et fonctionnels, conformément à la norme applicable

Charger la cabine	Répartir la charge harmonieusement dans la cabine.
Activer le mode KFM	$\textbf{SMLCD}: \textbf{Command} \rightarrow \textbf{Special trips} \rightarrow \textbf{KFM}$
Positionner la cabine	Placer la cabine à l'étage le plus haut.
Lancer l'essai	$\textbf{SMLCD}: \textbf{Tests} \rightarrow \textbf{Acceptance test} \rightarrow \textbf{KNE test}$
	Le SMLCD affiche la dernière valeur utilisée pour la dernière distance maximale de recherche en mm
Confirmer la distance de recherche maximale	Confirmer la distance maximale sur laquelle la manoeuvre « recherche » l'interrupteur KNE (valeur caractéristique : 120 mm).
Contrôler les résultats	<ul> <li>La cabine se déplace doucement vers l'interrupteur KNE et s'arrête dès que le KNE ouvre le circuit de sécurité.</li> <li>Le SMLCD affiche 'Conclu'.</li> </ul>
	<ul> <li>Réussi :</li> <li>Le LED T4 indique un circuit de sécurité ouvert.</li> <li>Le KNE ouvre le circuit de sécurité avant que le contrepoids n'entre en contact avec son(ses) amortisseur(s).</li> </ul>
	<ul> <li>Echec :</li> <li>La cabine atteint la distance de déplacement maximale sans déclencher l'interrupteur KNE.</li> <li>Le contrepoids entre en contact avec son(ses) amortisseur(s) avant que le KNE n'ouvre le circuit de sécurité.</li> <li>Le SMLCD affiche 'Test Failed'.</li> </ul>
Mesurer KNE	<ul> <li>Désactiver JH.</li> <li>Mesurer manuellement la distance KNE à l'étage supérieur.</li> </ul>

Déplacer la cabine hors de la zone KNE	<ul> <li>Activer JH.</li> <li>Déplacer la cabine hors de la zone KNE à l'aide de la manœuvre de rappel.</li> </ul>
Lancer l'essai	<b>SMLCD</b> : Tests $\rightarrow$ Acceptance test $\rightarrow$ KNE test Le SMLCD affiche la dernière valeur utilisée pour la dernière distance maximale de recherche
Confirmer la distance de recherche maximale	en mm Confirmer la distance maximale sur laquelle la manoeuvre « recherche » l'interrupteur KNE (valeur caractéristique : 120 mm).
Contrôler les résultats	<ul> <li>La cabine se déplace doucement vers l'interrupteur KNE et s'arrête dès que le KNE ouvre le circuit de sécurité.</li> <li>Le SMLCD affiche 'Conclu'.</li> </ul>
	<ul> <li>Réussi :</li> <li>Le LED T4 indique un circuit de sécurité ouvert.</li> <li>Le KNE ouvre le circuit de sécurité avant que la cabine n'entre en contact avec son(ses) amortisseur(s).</li> </ul>
	<ul> <li>Echec :</li> <li>La cabine atteint la distance de déplacement maximale sans déclencher l'interrupteur KNE.</li> <li>La cabine entre en contact avec son(ses) amortisseur(s) avant que le KNE n'ouvre le circuit de sécurité.</li> <li>Le SMLCD affiche 'Echec de l'essai'.</li> </ul>
Mesurer KNE	<ul> <li>Désactiver JH.</li> <li>Mesurer manuellement la distance KNE à l'étage inférieur.</li> </ul>
Déplacer la cabine hors de la zone KNE	<ul> <li>Activer JH.</li> <li>Déplacer la cabine hors de la zone KNE à l'aide de la manœuvre de rappel.</li> </ul>
Désactiver le mode KFM	<ul> <li>Mettre le mode KFM hors tension.</li> <li>S'assurer que l'ascenseur se trouve en mode de fonctionnement normal.</li> </ul>

## 14.3 Test ETSL

# Pour VKN > 2,5 m/s, la décélération de la machine est-elle contrôlée en cas de course réduite de l'amortisseur ?

Référence	EN 81-	1:1998+A3:2009 12.8
Configuration	Charge	e de la cabine : Equilibré
	Vitesse	e de course : VPAZ
	Directio	on de course de cabine : DOWN / UP
Critères d'acceptation	Le syst fonctio	tème de ralentissement électrique AC GSI3 nne correctement.
Préparer l'essai		S'assurer de la présence du système d'information de gaine correct (AC GSI 3 avec système ETSL).
Activer le mod	le KFM	$\textbf{SMLCD}: \textbf{Command} \rightarrow \textbf{Special trips} \rightarrow \textbf{KFM}$
Positionner la	cabine	Placer la cabine vide suffisamment haut pour atteindre VPAZ.
Réaliser l'essa en direction descendante	ai	$\begin{array}{l} \textbf{SMLCD}: \textbf{Tests} \rightarrow \textbf{Acceptance Test} \rightarrow \\ \textbf{DownDirETSL} \rightarrow \textbf{Test Speed} = (régler la \\ \textbf{vitesse d'essai en fonction de VPAZ}) \rightarrow \textbf{OK }? \rightarrow \end{array}$
		<b>Remarque :</b> Si le SMLCD affiche <b>'Course</b> <b>trop courte'</b> , la distance de la course est trop faible pour atteindre VPAZ. Placer la cabine plus haut et redémarrer l'essai.
Contrôler les résultats		<ul> <li>Réussi :</li> <li>L'ETSL déclenche un arrêt d'urgence en ouvrant le circuit de sécurité avant que la cabine n'atteigne l'étage inférieur, et l'erreur 'ER0132' est enregistrée dans le journal.</li> <li>Le SMLCD affiche 'Conclu'.</li> <li>Echec :</li> <li>Un arrêt d'urgence a lieu suite à l'ouverture</li> </ul>
		<ul> <li>du contact KNE, et le SMLCD affiche</li> <li>'Circuit de sécurité ouvert'.</li> <li>Le SMLCD affiche 'Echec de l'essai'.</li> </ul>

Restaurer le système	<ul> <li>Attendre 10 secondes, jusqu'à ce que le système AC GSI 3 ait récupéré.</li> <li>Activer la manœuvre de rappel et renvoyer la cabine jusqu'à la zone de porte.</li> </ul>
Positionner la cabine	Placer la cabine vide suffisamment bas pour atteindre VPAZ.
Réaliser l'essai en direction ascendante	<ul> <li>SMLCD : Tests → Acceptance Test → UpDirETSL → Test Speed = (régler la vitesse d'essai en fonction de VPAZ) → OK ? →</li> </ul>
	<b>Remarque :</b> Si le SMLCD affiche <b>'Course</b> <b>trop courte'</b> , la distance de la course est trop faible pour atteindre VPAZ. Placer la cabine plus bas et redémarrer l'essai.
Contrôler les résultats	<ul> <li>Réussi :</li> <li>L'ETSL déclenche un arrêt d'urgence en ouvrant le circuit de sécurité avant que la cabine n'atteigne l'étage supérieur, et l'erreur 'ER0132' est enregistrée dans le journal.</li> <li>Le SMLCD affiche 'Conclu'.</li> </ul>
	<ul> <li>Echec :</li> <li>Un arrêt d'urgence a lieu suite à l'ouverture du contact KNE, et le SMLCD affiche 'Circuit de sécurité ouvert'.</li> <li>Le SMLCD affiche 'Echec de l'essai'.</li> </ul>
Restaurer le système	<ul> <li>Attendre 10 secondes, jusqu'à ce que le système AC GSI 3 ait récupéré.</li> <li>Activer la manœuvre de rappel et renvoyer la cabine jusqu'à la zone de porte.</li> </ul>
Inspection visuelle	Contrôler la cabine et l'(les) amortisseur(s) de la cabine, le contrepoids et l'(les) amortisseur(s) du contrepoids, et s'assurer de l'absence de dommages.
Désactiver le mode KFM	<ul> <li>Mettre le mode KFM hors tension.</li> <li>S'assurer que l'ascenseur se trouve en mode de fonctionnement normal.</li> </ul>

### 14.4 Test de limiteur de vitesse

#### 14.4.1 GBP 201

# Pour le SA GBP 201, la force de friction du limiteur de vitesse de cabine est conforme aux exigences

Référence	LD 95/16/CE Annexe I 1.4.2.3.2
	EN 81-1:1998+A3:2009 9.9.4
	Exigences de sécurité Schindler
Configuration	Charge de la cabine : Equilibré
	Vitesse de course : VKI (vitesse d'inspection)
	Direction de course de cabine : DESCENTE
Critères d'acceptation	<ul> <li>La force de friction sur le câble de limiteur de vitesse est au moins deux fois plus grande que la force de retenue requise FCH sur le levier du limiteur de vitesse de cabine.</li> <li>L'interrupteur du mécanisme d'activation KF a été enclenché, et il n'est pas endommagé.</li> </ul>

Positionner la cabine	<ul> <li>Positionner la cabine au niveau du deuxième étage à partir de l'étage inférieur.</li> <li>Allumer la course de rappel.</li> </ul>
Préparer le dispositif tendeur	Desserrer le boulon et retirer l'un des blocs de poids tenseur du dispositif de tension (environ 0,5 FCU).
Activer le mode KFM	<b>SMLCD</b> : Command $\rightarrow$ Special trips $\rightarrow$ KFM

Réaliser le test	<ul> <li>SMLCD : Parameter → Speed Accel → VRecall → 300 mm/s</li> <li>SMLCD : Test → Acceptance Test → SafetyGearCarPer → SafetyGearCarPer OK ? → SafetyGearCarPer</li> <li>Déplacer la cabine vers le bas avec la manœuvre de rappel.</li> <li>Appuyer sur le bouton DBV lorsque le SMLCD affiche la vitesse VKI ou après émission du signal sonore de contrôle.</li> <li>Pour les applications MR/MMR : Pour les limiteurs de vitesse installés sans commande à distance électrique (ERC), engager le limiteur de vitesse manuellement dans les</li> </ul>
	≤ 3 secondes qui suivent l'appui sur le boutonDBV.
Contrôler les résultats	<ul> <li>Réussi :</li> <li>Le parachute de la cabine s'enclenche.</li> <li>Le SMLCD affiche 'Conclu'.</li> </ul>
	<ul> <li>Echec :</li> <li>Le parachute de la cabine ne s'enclenche pas.</li> <li>Le SMLCD affiche 'Echec de l'essai'.</li> </ul>
Inspection visuelle	S'assurer de l'enclenchement de l'interrupteur du mécanisme d'activation KF, et que celui-ci n'est pas endommagé.
Restaurer le dispositif tendeur	Remonter le bloc de poids tenseur sur le dispositif tendeur et serrer le boulon.
Restaurer le système	<ul> <li>Déplacer la cabine vers le haut, jusqu'à ce que le limiteur de vitesse et le parachute de la cabine soient désengagés.</li> <li>Réinitialiser les interrupteurs de sécurité du parachute de la cabine (KF) depuis la cuvette, et l'interrupteur du limiteur de vitesse (KBV) à l'aide du bouton DBV-A (si installé). Dans le cas contraire, utiliser la fiche « GB RESET » (logiciel version 10.07.00) pour ponter l'interrupteur et réinitialiser le KBV manuellement en mode d'inspection depuis le toit de la cabine.</li> </ul>

Désactiver le mode KFM	<ul> <li>Mettre le mode KFM hors tension.</li> <li>Retirer la fiche GB-Reset (si utilisée).</li> <li>S'assurer que l'ascenseur se trouve en</li> </ul>
	mode de fonctionnement normal.

#### 14.4.2 SA WOL 35 / SA WOL 35E

# Pour le SA WOL 35/SA WOL 35E, la force de friction du limiteur de vitesse de cabine est conforme aux exigences

Référence	I D 95/16/CE Annexe I 1 4 2 3 2
	EN 81-1:1998+A3:2009 9.9.4
	Exigences de sécurité Schindler
Configuration	Charge de la cabine : Equilibré
	Vitesse de course : VKI (vitesse d'inspection)
	Direction de course de cabine : DESCENTE
Critères d'acceptation	<ul> <li>La force de friction sur le câble de limiteur est au moins deux fois plus grande que la force de retenue requise FCH sur le levier du limiteur de vitesse de cabine (FC ≥ 2 x FCH).</li> <li>Le parachute de la cabine s'enclenche, et l'installation s'arrête.</li> </ul>

Positionner la	<ul> <li>Positionner la cabine de façon à pouvoir</li></ul>
cabine	accéder à la partie inférieure de la cabine.
Contrôler la plaque signalétique du mécanisme d'actionnement	Vérifier la force de retenue ajustée FCH du mécanisme d'actionnement de la cabine.
Contrôler la plaque	<ul> <li>Accéder au limiteur de vitesse de la cabine</li></ul>
signalétique du	pour identifier la plaque signalétique. <li>Vérifier la force de friction ajustée FC (F<sub>Frein</sub>)</li>
limiteur de vitesse	du limiteur de vitesse de la cabine.

224

Contrôler les résultats	<ul> <li>Réussi :</li> <li>La force de friction FC du câble de limiteur est au moins deux fois plus grande que la force de retenue requise FCH sur le levier du limiteur de vitesse de cabine (FC Š 2 x FCH).</li> </ul>
	<ul> <li>Echec :</li> <li>La force de friction FC du câble de limiteur est inférieure à deux fois la force de retenue requise FCH sur le levier du limiteur de vitesse de cabine (FC &lt; 2 x FCH).</li> </ul>
Activer le mode KFM	<b>SMLCD</b> : Command $\rightarrow$ Special trips $\rightarrow$ KFM
Réaliser le test	<ul> <li>SMLCD : Parameter → Speed Accel → VRecall → 300 mm/s</li> <li>SMLCD : Test → Acceptance Test → SafetyGearCarPer → SafetyGearCarPer OK ? → SafetyGearCarPer</li> <li>Déplacer la cabine vers le bas avec la manœuvre de rappel.</li> <li>Appuyer sur le bouton DBV lorsque le SMLCD affiche la vitesse VKI ou après émission du signal sonore de contrôle.</li> <li>Pour les applications MR/MMR : Pour les limiteurs de vitesse installés sans commande à distance électrique (ERC), engager le limiteur de vitesse manuellement dans les ≤ 3 secondes qui suivent l'appui sur le bouton DBV.</li> </ul>
Contrôler les	Réussi :
résultats	<ul> <li>Le parachute de la cabine s'enclenche.</li> <li>Le SMLCD affiche 'Conclu'.</li> </ul>
	Echec : • Le parachute de la cabine ne s'enclenche pas. • Le SMLCD affiche 'Echec de l'essai'.
Inspection visuelle	S'assurer de l'enclenchement de l'interrupteur du mécanisme d'activation KF, et que celui-ci n'est pas endommagé.

Restaurer le système	<ul> <li>Déplacer la cabine vers le haut, jusqu'à ce que le limiteur de vitesse et le parachute de la cabine soient désengagés.</li> <li>Réinitialiser les interrupteurs de sécurité du parachute de la cabine (KF) depuis la cuvette. Utiliser la fiche « GB RESET » (logiciel version 10.07.00) pour ponter l'interrupteur et réinitialiser le KBV manuellement en mode d'inspection depuis le toit de la cabine.</li> </ul>
Désactiver le mode KFM	<ul> <li>Mettre le mode KFM hors tension.</li> <li>Retirer la ficher GB_RESET (si utilisée)</li> <li>S'assurer que l'ascenseur se trouve en mode de fonctionnement normal.</li> </ul>

K 40700050\_FR\_05

#### Notes :