THOR
Engineering GmbH



THOR-LiftApp Software
Manuel & Référence

28/03/2025

www.thor.engineering

1 Versionnage du Document

Informations sur le document:

Article:	Commentaire:
Nom du projet:	Manuel de référence du logiciel, THOR LiftApp
Propriétaire du document:	Dipl.-Ing.(FH) Roy Schneider
Nom de fichier:	LiftApp_Software_Reference_Manual_French.odt

Historique du document:

Nom	Version	Commentaire	Date	LiftApp
rsc	2.4.7	Remarque sur le contrôle du contacteur étoile.	14.11.24	1.38.14
rsc	2.4.8	Chapitre sur lumière/MODbus du puits mis à jour.	22.11.24	1.39.02
rsc	2.4.9	Ajout de registres MODbus liés au projet.	27.11.24	1.39.04
rsc	2.5.0	Ajout de la supervision GMV 3010 A3 SE1/2.	10.12.24	1.39.06
rsc	2.5.1	De nouvelles options d'équipes ont été ajoutées.	18.12.24	1.39.08
rsc	2.5.2	Test de freinage cyclique (24h) ajouté.	09.01.25	1.39.08
rsc	2.5.3	Mise en page fixe après la mise à jour d'Office.	24.01.25	1.39.08
rsc	2.5.4	Annexe mise à jour et quelques captures d'écran.	12.02.25	1.40.02
rsc	2.5.5	Mode de déplacement direct ajouté. BLAIN SEV	25.03.25	1.40.04
rsc	2.5.6	Certificat SB/SZ mis à jour.	28.03.25	1.40.04

Auteur: Roy Schneider & Petra Voesterzoons

Relecture: Werner Vanlooy

Composition et mise en page: Roy Schneider

Ce document utilise la police «OpenSans», sous licence Apache License 2.0.

Les icônes et symboles ont été correctement concédés sous licence par Axialis IconWorkshop ™.

Date de sortie: 28.03.2025

Première version intermédiaire de la 1ère édition 2025.

Copyright © 2017-2025 par THOR Engineering GmbH

2 Entreprise

Thor Engineering GmbH
Koblenzer Straße 96
53177 Bonn
Germany
E-Mail: hq@thor.engineering

https://www.thor.engineering/

Quartier général: Koblenzer Straße 96, 53177 Bonn
Amtsgericht Bonn, HRB 21892
USt-IdNr.: DE304473775
Membre du groupe NeXt

https://next-group.org/

3 Droits d'auteur

Copyright © 2017-25 par THOR Engineering GmbH, Bonn

De nombreuses désignations utilisées par les fabricants et les vendeurs pour distinguer leurs produits sont revendiquées comme des marques. Lorsque ces désignations apparaissent dans ce livre et que THOR Engineering GmbH était au courant d'une revendication de marque, les désignations ont été soulignées imprimées.

Tous les droits sont réservés.

AVERTISSEMENT: Les informations décrites dans ce manuel peuvent contenir des erreurs ou des bogues et peuvent ne pas fonctionner comme décrit. Toutes les informations sont susceptibles d'être améliorées ou mises à niveau pour une raison quelconque, y compris pour corriger des bogues, ajouter des fonctionnalités ou modifier les performances. Comme pour toutes les mises à niveau. La compatibilité totale, bien qu'un objectif, ne peut être garantie et est en fait peu probable.

AVIS DE NON-RESPONSABILITÉ: Ces informations vous sont fournies «en l'état» sans aucune garantie, expresse ou implicite. Vous assumez tous les risques quant à l'utilisation des informations. THOR Engineering GmbH, en particulier, ne fait aucune déclaration ni approbation concernant l'utilisation, les résultats ou la performance des informations, y compris, mais sans s'y limiter, leur pertinence, leur exactitude, leur fiabilité, leur actualité ou autre. THOR Engineering GmbH ne sera en aucun cas responsable des dommages directs, indirects, accessoires ou consécutifs résultant de tout défaut dans ces informations même si elle a été informée de la possibilité de tels dommages. Certaines lois n'autorisent pas l'exclusion ou la limitation des garanties ou responsabilités implicites pour les dommages accessoires ou indirects, de sorte que la limitation ou l'exclusion ci-dessus peut ne pas s'appliquer.

4 Table des matières

1 Versionnage du Document....2
2 Entreprise....3
3 Droits d'auteur....4
4 Table des matières....5
5 Concernant ce manuel....23
6 Concernant les exemples....23
7 Rapports d'erreur....23
8 Résumé....23
9 Abréviations, signes & symboles....24
10 But et utilisation prévue....25
11 Informations de sécurité....25
12 Matériel....26
13 Cycle de vie et cybersécurité....26
14 L'interface utilisateur....27
14.1 Orientation....27
14.2 Boutons matériels....27
14.3 Indicateur de fonctionnement....27
14.4 Desktop....28
14.5 Éléments du desktop....29
14.6 Balayage et gestes....30
14.7 Lancer des appels....33
14.8 Les boutons d'entretien....34
14.9 Réinitialisation de l'activation inspection fosse....35
14.9.1 Réinitialisation standard de l'activation inspection fosse par une fonction d'entrée....35
14.9.2 Réinitialisation optionnelle de l'activation inspection fosse par l'écran....36
14.10 Débloquer le contrôleur d'ascenseur....37
14.11 La structure du menu principal....38
14.12 Menu Navigation....39
14.13 Privilèges de mot de passe....40
15 Indication de la batterie de secours....42
16 Paramètres de date et heure....43
17 Paramètres de langue....44
18 Support de stockage de masse USB....46
18.1 Stockage du contenu du 'journal de bord' dans une mémoire de masse USB. 46
18.2 Stockage du jeu de paramètres dans la mémoire de masse USB....47
19 Le journal de bord et les événements en attente....48
19.1 Filtrage du journal de bord....49

19.2 QR-Code représentant l'élément du journal de bord....50
19.3 Empreinte digitale du journal de bord....51
19.4 Quantité Liste des défauts....52
20 Protocole de modification des paramètres....53
20.1 Exemples....54
20.1.1 Exemple de «Niveaux d'alarme incendie»....54
20.1.2 Exemple de «Minuterie de stationnement»....54
21 Liste des nœuds CANopen....55
21.1 Résumé....55
21.2 Changer l'identité de nœud d'un LXC (Car Top Electronics)....56
22 Opération d'équipe de levage....57
22.1 Statut d'équipe....58
22.2 Options d'équipe....59
22.2.1 Stratégie d'exploitation de l'équipe de levage....59
22.2.2 Délai pour quitter le groupe, lorsque la porte battante est restée ouverte....60
22.2.3 Refléter les appels d'etage à bord au système de bus....60
22.2.4 Envoyer un autre ascenseur à pleine charge dans l'entrée principale....60
23 Mode d'assemblage....61
23.1 Préparation....62
23.2 Dépannage....63
23.2.1 Le lecteur ne démarre pas....63
23.2.2 La voiture ou la plate-forme ne se déplace qu'à une vitesse lente....63
24 Voyage d'apprentissage via un normal encodeur....64
24.1 Préparation....65
24.2 Paramètre d'étage inférieur/supérieur....66
24.3 Apprentissage manuel des étages....67
24.4 Apprentissage automatique des niveaux....70
24.5 Mode assemblage désactivé automatiquement....71
25 Mode d'apprentissage unité de supervision (SIL3)....72
25.1 Préparation....73
25.2 Mode d'apprentissage utilisant un encodeur (SIL3/USP) SAFE ANTS (LES02)....74
25.2.1 Apprentissage automatique des niveaux d'étage au bloc d'alimentation....80
25.2.2 Apprentissage manuel des niveaux d'étage au PSU....82
25.3 Opération d'apprentissage automatique à l'aide d'un encodeur (SIL3/USP) SAFE ANTS (LES02)....83
25.4 Voyage d'apprentissage à l'aide d'un ELGO LIMAX33CP (SIL3/USP)....90
25.5 Opération d'apprentissage automatique à l'aide d'un ELGO LIMAX33CP (SIL3/USP)....96
26 Apprentissage automatique des distances de décélération....103
26.1 Théorie de fonctionnement....103

27 Changement/Réglage des positions d'étage....104
27.1 Assistant de réglage au niveau du sol....106
27.2 Dépannage....107
27.2.1 Les positions de niveau d'étage stockées ne sont pas plausibles ou dans la mauvaise direction.....107
27.2.2 L'élévateur ne s'arrête pas au ras du sol.....107
28 Opération électrique d'inspection / d'urgence....109
28.1.1 Signaux d'entrée....109
28.2 Paramètres et options....111
28.2.1 Panneau de contrôle d'inspection dans la fosse, utilisation....111
28.2.2 Panneau de contrôle d'inspection dans la fosse, politique....111
28.2.3 Utilisation du bouton d'inspection 'rapide'....111
28.2.4 Utilisation du bouton 'Rapide' secours d'urgence....112
28.2.5 Les contrôles de secours d'urgence ignorent la chaîne de sécurité passive....112
28.3 Options de maintenance liées à l'opération d'inspection....112
28.3.1 Conduire au-delà de l'étage supérieur / inférieur....112
28.3.2 Activer le fonctionnement manuel de la porte....112
28.4 Inspection Distance d'arrêt étage supérieure/inférieure....113
29 Supervision de panne de courant....114
29.1 Théorie d'opération....114
29.2 Avertissement....114
29.3 Schéma....115
30 Supervision défaillance de phase....116
30.1 Entrée....116
31 Tension d'éclairage de la cabine....117
31.1 Sortie....117
32 Type de traitement des appels....118
32.1 Opération d'appel collectif....118
32.1.1 Options liées aux appels en voiture....119
32.1.2 Options liées aux appels d'atterrissage....120
32.2 Opération PB et APB....121
32.3 Spécial 'Sélection appels paliers'....122
32.4 Opération d'appel prioritaire....123
32.5 Options....123
32.5.1 Recueillir les appels paliers prioritaires....123
32.5.2 Déverrouiller les appels de cabine en priorité via préférence de cabine. 123
32.5.3 Règle pour les appels de cabine en attente....124
32.5.4 Ramasser des passager sans charge....124
32.5.5 Recueillir les appels de cabine en mode prioritaire....124
32.5.6 Annuler / désactiver les appels paliers....124

32.6 Détection d'erreur d'embarquement....124
32.7 Transition d'un appel de faible priorité à un appel de haute priorité....124
32.8 Appels d'invités....126
32.8.1 Théorie de fonctionnement....126
32.8.2 Signal d'appel d'invités....128
32.8.3 Signaux de sortie d'appel d'invités....128
32.8.4 Paramètres et options d'appel d'invités....129
32.8.5 Notification d'appel d'invités (journal de bord)....130
33 Opération de stationnement....131
33.1 Paramètres et options de stationnement....132
33.1.1 Stratégie de stationnement....132
Ce paramètre définit si l'ascenseur doit comporter un étage de stationnement simple ou un mode amélioré, tel que le "stationnement de zone" dans un environnement de groupe / d'équipe. Si vous utilisez le mode «parking de zone», le programme divisera le puits en plusieurs parties et garantira que chaque partie est couverte par un ascenseur d'équipe.....132
33.1.2 Minuterie de stationnement....132
33.1.3 Étage de stationnement....132
33.1.4 Cabines au rez-de-chaussée....132
33.1.5 Stationnement entre les étages....132
33.2 État et signaux empêchant le stationnement....133
33.3 Sorties....133
34 Minuteur éclairage cabine (lumière)....134
34.1 États et signaux qui empêchent d'éteindre la lumière de la cabine....134
34.2 Sortie pour éteindre l'éclairage de la cabine....135
35 Affichages au sol / Indicateurs minuterie....136
35.1 État et signaux empêchant de réduire / d'éteindre les afficheurs....136
35.2 Signaux utilisés pour réduire / éteindre les affichages aux paliers....137
35.2.1 Lanternes de salle....137
35.2.2 Indicateurs de direction....137
35.2.3 Indicateurs de sol....137
35.3 Indication d'arrivée....138
35.3.1 Options d'indicateur d'arrivée....139
36 Minuteries à économie d'énergie....140
36.1 Minuterie à économie d'énergie....140
36.2 Minuterie de veille....140
36.3 Minuteurs de réveil....140
36.3.1 Heure de réveil à économie d'énergie....140
36.3.2 Heure de réveil en veille d'énergie....141
36.3.3 Les sorties....141
36.4 Visualisation....141

37 Fonctionnement en circulation....142
37.1 Options....142
37.1.1 Utilisation de l'opération de circulation....142
37.1.2 Table au sol / plan pour fonctionnement en circulation....142
37.1.3 Comptage de cycles sur fonctionnement en circulation....143
37.1.4 Temps de pause entre les cycles en circulation....143
37.1.5 Interdire le temps pour les appels réguliers des passagers....143
37.1.6 Fonctionnement en circulation, fonction et temps de mise hors tension de la barrière lumineuse. Cet objet définit le temps pendant lequel la barrière photoélectrique sera mise hors tension après l'arrivée, si l'ascenseur fonctionne en mode de fonctionnement en circulation.....143
37.2 Entrées/Sorties....143
37.2.1 Sortie comme signal d'acquittement....143
37.2.2 Sortie comme signal d'acquittement....143
37.2.3 Sortie pour éteindre les barrières immatérielles de la porte....144
37.2.4 Sortie indiquant que les barrières immatérielles ont été éteintes....144
37.3 Articles du journal de bord....144
37.4 Informations supplémentaires affichées sur le bureau....144
38 Préférence de cabine....145
38.1 Appels de cabine sur la préférence de cabine....145
38.2 Appels d'atterrissage sur la préférence de cabine....145
38.3 Portes ouvertes lors de l'activation (Préférence de cabine)....146
38.4 Libérer les appels de voiture bloqués avec la priorité de voiture....146
38.5 Type de borne d'entrée (préférence de cabine)....146
38.6 Délai de préférence de cabine....146
38.7 Opération d'équipe d'ascenseur (préférence de cabine)....146
38.8 Commande de porte manuelle avec priorité intérieure....147
38.9 Reconnaissance Output (Préférence de cabine)....147
38.10 Pousser....147
38.11 Désactivation / activation des appels....148
38.11.1 Désactivation des appels par des tableaux....148
38.11.2 Réactivation des appels par des entrées ou des codes....149
38.11.3 Réactiver les appels via le planificateur de temps....153
38.11.4 Exceptions pour les appels prioritaires....153
38.12 Mode de déplacement direct....154
38.12.1 Fonction d'entrée....154
38.12.2 fonction de sortie....154
38.13 Groupes de passagers....155
38.13.1 Signaux de sortie....155
39 Zones de construction simples....156
39.1 Table de zone....156

39.2 Règle d'appel de cabine pour les zones de construction....156
39.3 Politique d'alarme incendie des zones de construction....156
40 Options de ventilateurs de cabine....157
40.1 Mode de fonctionnement....157
40.2 Mode combiné (manuel et automatique)....157
40.3 Seulement automatique....157
40.4 Manuellement seulement....157
40.5 Ventilateur de voiture éteint....158
40.6 Fonctionnement des ventilateurs et passagers piégés....158
40.7 Puissance du moteur du ventilateur de voiture....158
40.8 Témoin de confirmation du bouton du ventilateur de voiture....159
40.9 Entrée du bouton de ventilateur de voiture....160
41 Supervision des portes de séparation....161
42 Prise en charge des détecteurs de présence....162
43 Essai d'interrupteur de fin de course de gaine....163
43.1 Options....164
43.2 Articles d'événement (journal de bord)....165
43.3 Procédure de test....166
43.4 Note....168
44 Opération de test du régulateur de vitesse....169
44.1 Tester la vitesse....170
44.2 Éléments d'événement (journal)....170
45 Opération d’essai de frein....171
45.1 Théorie de fonctionnement....171
45.2 Éléments d'événement (journal)....173
45.3 Supervision du circuit d'essai de freinage....173
46 Essai de freinage cyclique (24h)....174
46.1 Entrées dans l'historique (journal de bord)....175
46.2 Sorties....175
47 Opération de test de l'amortisseur....176
47.1 Paramètres et options....176
47.1.1 Vitesse de test de l'amortisseur....176
48 Opération de test UCM....177
48.1 Scénario....177
48.2 Essais....177
49 Assistant de test d'indication de surcharge....182
50 Assistant de test de pont de circuit de sécurité....183
51 Le test du supervision de déplacement....184
52 Opération de déplacement / positionnement....185
52.1 Opération “service trip” interactive via les signaux d'entrée....185
52.2 Utilisation de l'opération "Service Trip" via des signaux d'entrée....186

52.3 Service Opération via les appels en cabine et à l'atterrissage....187
52.4 Signaux d'entrée....187
52.5 Signaux de sortie....187
52.6 Articles du journal de bord....188
52.7 Paramètres de distance....189
53 Prise en charge des systèmes de protection contre les chutes....190
53.1 Options....191
53.2 Articles d'événement (journal de bord)....192
53.3 Protection contre les chutes lors d'une opération d'inspection....193
53.4 Entrées....193
53.5 Sorties....194
53.6 Notes....194
54 Opération de veille....195
54.1 Options....196
54.2 Articles d'événement (journal de bord)....197
54.3 Entrées....198
54.4 Sorties....199
54.5 Notes....200
55 Opération point intermédiaire....201
55.1 Options....202
55.2 Attendre le signal de sécurité à l'étage de l'escale intermédiaire....202
56 Fonctionnement de l'alarme incendie....203
56.1 Détails et options....203
56.1.1 Commun....204
56.1.2 Mode d'alarme incendie simple (très souvent utilisé)....204
56.1.3 Mode centre d'alarme incendie (assez souvent utilisé)....204
56.1.4 Mode d'alarme incendie dynamique (utilisé plus rarement)....204
56.2 Niveaux d'alarme incendie....205
56.3 Éléments d'événement (journal)....206
56.4 Options d'alarme incendie....206
56.4.1 Portes dans l'étage d'alarme incendie....206
56.4.2 Politique de conduite à l'étage d'alarme incendie....206
56.4.3 Politique de passage des étages fumés / en feu....206
56.5 Entrées....207
56.6 Les sorties....209
57 Opération de sauvetage / sauvetage / évacuation....210
57.1 Opération de sauvetage simplifiée....210
57.1.1 Options....210
57.1.2 Les entrées....211
57.1.3 Les sorties....211
57.1.4 Le journal de bord....212

57.2 Ascenseur d'évacuation avancé....213
57.2.1 La première phase....213
57.2.2 Phase 2 - Signaux d'E / S....214
57.2.3 Phase 2 - Opération des services d'évacuation / sauvetage assistés par le conducteur....216
57.2.4 Phase 2 - Fonctionnement du service d'évacuation / sauvetage automatique....216
57.2.5 Suspendre l'opération d'évacuation....217
57.3 Ascenseur d'évacuation à la gare....218
58 Opération de rappel / service d'incendie (pompiers)....220
58.1 Théorie de fonctionnement....221
58.1.1 Retour au fonctionnement normal....222
58.1.2 'Règle des cinq secondes' en utilisant l'interrupteur à clé 'Rappel d'incendie' à l'atterrissage....222
58.2 Pompiers / service marche / arrêt (Mode)....222
58.3 Étage de rappel des pompiers....222
58.4 Portes de étage de rappel des pompiers....223
58.5 Mode de fonctionnement de la porte de service d'incendie....223
58.6 Table de porte de service d'incendie....223
58.7 Signaux d'entrée de rappel / service d'incendie....224
58.7.1 Entrées de l'interrupteur à clé....224
58.7.2 Demande d'entrées d'ouverture / fermeture de porte....224
58.7.3 Remarque sur l'annulation d'appel de cabine dans la phase 2....225
58.7.4 «Porte ouverte» lors du déplacement vers le étage des pompiers....225
58.8 Rappel d'incendie / service Signaux de sortie....226
58.8.1 Rappel d'incendie (phase 1)....226
58.8.2 Service d'incendie (phase 2)....226
58.9 Service d'incendie (journal)....227
59 Fonctionnement du réseau électrique d'urgence....228
59.1 Options de fonctionnement de l'alimentation d'urgence....229
59.1.1 Utilisation du fonctionnement de l'alimentation d'urgence....229
59.1.2 Étage électrique de secours....229
59.1.3 Portes d'étages électriques de secours....229
59.1.4 Portes à l'étage électrique de secours....229
59.1.5 Délai d'expiration de la séquence d'évacuation de l'alimentation d'urgence....230
59.1.6 Délai d'évacuation de l'alimentation d'urgence....230
59.1.7 Vitesse nominale de l'alimentation de secours....230
59.1.8 Séquence d'alimentation d'urgence via le bus CANopen....230
59.1.9 Arrêt d'urgence lors de l'activation de l'alimentation d'urgence....230
59.2 Sauvetage de batterie d'alimentation de secours opérationnel....230

59.3 Éléments d'alimentation de secours dans l'archive (journal)....232
60 Opération d'évacuation d'urgence....233
60.1 Théorie de fonctionnement....234
60.1.1 Opération d'évacuation d'urgence manuelle....234
60.1.2 Opération d'évacuation d'urgence automatique....234
60.2 Fonctions d'entrée....235
60.3 Fonctions de sortie....235
60.4 Évacuation d'urgence manuelle vérification circuit de sécurité....237
60.5 Évacuation d'urgence manuelle protection contre les chutes....237
60.6 Interface utilisateur....237
60.7 Distance d'arrêt d'évacuation d'urgence....237
61 Exploitation des produits chimiques / dangereux....238
61.1 Les entrées....238
61.2 Les sorties....239
61.3 Délai d'attente....239
61.4 Le journal de bord....240
61.5 Variante avec lecteur de carte....240
61.6 Variante «A» de conduite chimique avec clé dans la voiture et sur les étages 241
61.7 Variante «B» de conduite chimique avec clé dans la voiture et sur les étages 242
61.8 Remarques....242
62 Service de navette (opération de nettoyage de neige)....243
62.1 Options / Paramètre....243
62.2 Les entrées....243
62.3 Les sorties....243
62.4 Journal de bord....243
63 Opération du service d'amarrage....244
63.1 Surveillance du contacteur de service d'amarrage....244
63.2 Paramètre....245
63.2.1 Utilisation du fonctionnement du service d'amarrage....245
63.2.2 Espace de travail du service d'amarrage....245
63.3 Service d'amarrage sous alarme incendie/service....245
63.4 Entrées....245
63.5 Sorties....246
64 Opération Pointe Fil / Vide....247
64.1 Activation de la fonction via le planificateur de temps....247
64.2 Activation de la fonction via la fonction de borne d'entrée....247
64.3 Options....248
65 Encodeur de position....249
65.1 Remarque sur les encodeurs de classe 1 et 2....249
65.2 Vérifiez l'encodeur après l'installation....250
65.3 Signaux optionnels de correction de position (préréglés)....251

65.3.1 Signaux d'entrée....252
65.3.2 Notes et astuces....252
66 Disques....253
66.1 Système de levage....254
66.2 Type d'unité d'entraînement....254
66.3 Options d'unité d'entraînement....255
66.4 Signal d'activation de la commande de l'unité d'entraînement (rarement utilisé) 255
66.5 Cartographie des terminaux....255
66.6 Mode d'entraînement....255
66.7 Temps de post-fonctionnement de l'unité motrice....256
66.8 Temporisation à la retombée et à la chute des freins....256
66.9 Supervision des contacteurs....256
66.10 Supervision des freins....258
66.11 Supervision du frein à poulie de traction....258
66.11.1 Temps de supervision du frein de poulie de traction....258
66.12 Verrouillage du démarrage de l'entraînement....259
66.13 Frein à corde (pince à corde)....260
66.13.1 Schémas....260
66.13.2 Fonctions d'entrée....261
66.13.3 Fonctions de sortie....261
66.14 Essai cyclique automatique du frein principal....262
66.14.1 Paramètres et options....262
66.14.2 Entrées....263
66.14.3 Sorties....263
66.14.4 Registre....264
66.15 Test de freinage de sécurité cyclique automatique....265
66.15.1 Paramètres et options....265
66.15.2 Entrées....265
66.15.3 Sorties....266
66.15.4 Registre....266
67 Courbe de conduite, distances et décélération....267
67.1 Distances et décélération....267
67.1.1 Profil de vitesse classique....267
67.1.2 Profil de poste moderne....268
67.2 Afficher la courbe de conduite....268
68 Opération de démarrage rapide....269
68.1 Autres paramètres de démarrage rapide....271
68.1.1 Délai de démarrage rapide....271
68.1.2 Largeur de fermeture des portes du démarrage rapide de l'entraînement 271

68.2 Schéma fonctionnel....272
68.2.1 Théorie de fonctionnement....272
68.3 Relais de démarrage rapide sur le SB-Board....273
68.4 Les sorties....274
68.5 Remarques....275
69 Protection contre les chutes / antidérapante....275
69.1 Théorie de fonctionnement....275
69.2 L'entrée/Sorties....275
70 Remise à niveau....276
70.1 Fonctionnement de base....276
70.2 Options et paramètres de remise à niveau....277
70.2.1 Option «Remise à niveau marche/arrêt»....277
70.2.2 Option «Avec une unité d'entraînement séparée»....277
70.2.3 Paramètre «Nombre de tentatives de nivellement par heure»....277
70.2.4 Option «Remise à niveau avec portes fermées uniquement»....277
70.2.5 Paramètre «Délai de remise à niveau»....277
70.2.6 Paramètre «Retard de l'opération de remise à niveau»....277
70.2.7 Option «Zone de re-nivellement étendue sous marche / arrêt»....278
71 Les portes....279
71.1 Paramètre de porte....282
71.2 Nombre de portes de voiture/cabine....282
71.3 Tables de portes palières....282
71.4 Propriétés de la porte....283
71.4.1 Type de porte X....283
71.4.2 Interrupteurs de fin de course de porte....283
71.5 Options de porte et horaires....284
71.5.1 Minuteries de porte....284
71.5.2 Détecteurs de porte et boutons....285
71.6 Temps de retrait de l'aimant de came (verrouillage de porte)....286
71.6.1 Durée de verrouillage de la porte....286
71.6.2 Durée de déverrouillage de la porte....286
71.7 Signaux de sortie....286
71.8 Déverrouillage séparé de la porte à tambour au sol....288
71.9 Condition préalable à l'activation du verrouillage de la porte....289
71.10 Réouvertures maximales des portes via des appels paliers....289
71.11 Les portes ne sont pas fermées automatiquement....290
71.12 Plus d'options de porte....290
71.12.1 Portes automatiques pour voitures en cas d'ouverture de la porte battante....290
71.12.2 Rideau lumineux de porte palière supplémentaire et limiteur de force. 290

71.12.3 Ne pas ouvrir les portes automatiquement après l'arrivée.....290
71.12.4 Désactiver le bouton d'ouverture de la porte si tous les appels de cabine sont bloqués.....291
71.12.5 Garder la came de retrait verrouillée en dehors du niveau de l'étage...291
71.12.6 Bouton d'ouverture de la porte pour fauteuil roulant.....291
71.12.7 Délai de protection des doigts.....291
71.12.8 Bouton d'ouverture de la porte pour les utilisateurs de fauteuil roulant.....291
71.12.9 Temps de contrôle de la protection contre les tractions des doigts.....292
71.13 Fonctionnement verrouillé des portes.....293
71.13.1 Tableau des portes verrouillées.....293
71.14 Opération de temps de chargement.....294
71.14.1 Options.....294
71.15 Ouverture de la porte de sécurité.....296
71.15.1 Temps d'ouverture de la porte de sécurité.....296
71.15.2 Tableau d'ouverture des portes de sécurité.....296
72 Signal 'Veuillez fermer les portes' pour portes manuelles.....297
72.1 Horaires et options.....297
73 Supervision supplémentaire du verrouillage de la porte.....298
73.1 Indication.....299
73.2 Opération d'inspection.....299
73.3 Opération de secours d'urgence actif.....299
74 Ouvre porte battante.....300
74.1 Options.....300
74.1.1 Délai de l'ouverture de la porte battante.....300
74.1.2 Durée d'ouverture de l'ouvre-porte battante.....300
74.1.3 Ouvre-porte battante à l'arrivée.....300
74.1.4 Annuler le temps d’ouverture de l’ouvre-porte battant par appel de voiture.....300
74.1.5 Déclencher l'ouverture de la porte battante par un bouton d'appel.....300
74.2 Signaux d'entrée.....301
74.3 Signaux de sortie.....301
75 Barrières immatérielles de sécurité.....302
76 Températures.....303
76.1 Signaux de seuils de température.....303
76.2 Surveillance de la température ambiante.....305
77 Surveillance facultative des barrières d’inspection.....306
77.1 Type de supervision de la gaine basse / de la barrière de tête.....307
78 Réinitialiser le circuit creux/tête.....308
79 Prise en charge de tacquet.....309
79.1.1 Utilisation d'un dispositif de tacquet.....310

79.1.2 Temps de supervision du fonctionnement du dispositif de tacquet [ms] 310
79.1.3 Nombre de paires d'interrupteurs de fin de course du dispositif de tacquet 310
79.1.4 Utiliser l'interrupteur de fin de course rentré cliquet / boulon 310
79.1.5 Utiliser l'interrupteur de fin de course étendu à cliquet / boulon 310
79.1.6 Maintenir le signal de 'retrait du cliquet / verrou' 310
79.1.7 Point de levage du dispositif de tacquet [mm] 310
79.1.8 Temporisation de levage / abaissement du dispositif de tacquet [s] 311
79.1.9 Entrée 'voiture assise' du dispositif de tacquet 311
79.1.10 Table de sol à dispositif de tacquet 311
79.2 Désactiver temporairement le dispositif de tacquet 311
79.3 Repompage pour maintenir la pression d'huile 312
79.4 Statut du dispositif de tacquet 312
79.5 Défauts de dispositif de tacquet 313
79.5.1 Signal 'voiture assise' manquant 313
79.5.2 Echec de la levée du dispositif de tacquet 313
79.5.3 Échec d'abaissement du dispositif de tacquet 313
79.5.4 Échec du pompage du dispositif de tacquet 313
79.5.5 Défaut/délai de rétraction de tacquet/boulon 313
79.5.6 Défaut prolongé par cliquet/boulon/temporisation 313
79.6 Signaux de dispositif de tacquet 314
80 Resynchronisation des vérins hydrauliques 315
80.1 Paramètres et options 315
80.1.1 Utilisation de la fonction de resynchronisation du vérin hydraulique 315
80.1.2 Distance tampon maximale à partir du niveau du sol 315
80.1.3 Temps de supervision de l'opération 315
80.2 Déclencheur de fonction 316
80.2.1 Saisir 316
80.2.2 Planificateur de temps 316
80.2.3 Resynchronisation déclenchée manuellement 316
80.3 Indication 317
80.4 Enregistrement du journal de bord 317
81 Support pour protège-orteils télescopiques 318
81.1 Théorie de fonctionnement 318
81.2 Options 318
81.2.1 Distance d'enfoncement du protège-orteil télescopique 318
81.2.2 Vitesse du protège-orteil télescopique 318
81.3 Procédure 318
81.4 Fonction d'entrée 319
81.5 Fonctions de sortie 319
81.6 Le journal de bord 319

82 Plates-formes élévatrices....320
82.1 Types de plates-formes élévatrices prises en charge....320
82.2 Appels de cabine....320
82.3 Appels de débarquement....320
82.4 Solution d'ascenseur domestique utilisant le contournement du circuit de porte, si l'on passe les zones de porte....321
82.4.1 Appels....321
82.4.2 Rampe statique à cames.....321
82.5 Renivellement....322
83 Ascenseurs automobiles....323
83.1 Conditions....323
83.2 Signaux d'entrée....323
83.3 Signaux de sortie....324
83.4 Articles du journal de bord....325
83.5 Visualisation sur le bureau....325
84 Nettoyage de voiture/d'arbre....326
84.1 Activation aux arrêts....326
84.2 Activation dans la voiture....326
84.3 Opération....326
85 Opération d'hélicoptère....327
85.1 Phase 1 – Veille d'hélicoptère en option....327
85.2 Phase 2 – Attribution d'hélicoptères....327
85.3 Paramètre....328
85.3.1 Étage d'attente d'hélicoptère....328
85.3.2 Étage d'attribution des hélicoptères....328
85.3.3 Temps d'attribution des hélicoptères de haute priorité....328
85.4 Événements / Journal de bord....328
85.4.1 Fonction hélicoptère en veille....328
85.4.2 Heure d'attribution des hélicoptères....328
85.5 Les sorties....329
85.5.1 Phase 1 – Veille d'hélicoptère en option....329
85.5.2 Phase 2 – Attribution d'hélicoptères....329
86 Mode opérateur d'ascenseur....330
86.1 Paramètres....330
86.2 Entrées et sorties....330
86.2.1 Entrées....330
86.2.2 Sorties....331
86.3 Événements/Carnet de bord....331
87 Mode de fonctionnement en cas de tremblement de terre....332
87.1 Paramètre....332
87.2 Entrées et sorties....333

87.2.1 Entrées....333
87.2.2 Sorties....333
87.3 Événements/Journal de bord....334
88 Mesure de charge et surveillance de la courroie de traction....335
89 Planificateur de temps....336
89.1 Raboteuse....336
90 Filtrage des appels d'urgence....337
90.1 Fonction de sortie....337
90.2 Théorie du fonctionnement....337
91 Signal sonore personnalisable....338
92 Entrées de supervision génériques....339
92.1 Options/Paramètre....339
92.1.1 Délai d'entrée....339
92.1.2 Signalisation de défaut....339
92.1.3 Traitement des inspections....340
92.1.4 Désactiver le rééquilibrage....340
92.1.5 Politique d'économie d'énergie....340
92.1.6 Nom/étiquette....340
92.1.7 Étage de destination....340
93 Seuils de vitesse....341
93.1 Théorie du fonctionnement....341
93.2 Les sorties....341
94 Seuils de position....342
94.1 Théorie du fonctionnement....342
94.2 Les sorties....342
94.3 Signaux Seuil de position uniquement lorsqu'il y a des appels....342
95 Supervision du temps de la lubrification de la pompe....343
95.1 Seuil d'avertissement....343
95.2 Seuil d'erreur....344
96 Intervalles d'entretien....345
96.1 Compteur de trajets d'intervalle de maintenance....345
96.2 Compteur de temps de fonctionnement d'intervalle de maintenance....345
96.3 Intervalle de maintenance Date et heure....345
96.4 Indication d'intervalle d'entretien....345
97 Opération d'appels/déplacements aléatoires....346
98 Attendez un signal de sécurité avant de commencer à conduire....347
99 Connexion réseau....348
99.1 Interface réseau....348
99.2 Connexion Cloud (Connexion Internet)....349
99.3 Serveur Web intégré (local réseau)....350
100 BACnet/IP....351

100.1 Copyright de la pile BACnet utilisée....351
100.2 PICS BACnet....352
100.2.1 Description du produit....352
100.2.2 Nom et identifiant du fournisseur....352
100.2.3 BACnet Device Profile - Annex L....352
100.2.4 Capacité de segmentation....352
100.2.5 Blocs de construction BACnet pris en charge (BIBB) - Annexe K....352
100.2.6 Types d'objets standard pris en charge....352
100.2.7 Liaison d'adresse de périphérique (Device Address Binding)....353
100.2.8 Couche de liaison de données (*Data Link Layer*)....353
100.2.9 Jeux de caractères pris en charge (*Character Sets Supported*)....353
100.2.10 Options de réseau....353
100.3 Comment activer le support BACnet/IP....354
100.4 Identifiant de l'appareil BACnet....354
100.5 Données de processus fournies via BACnet....355
100.5.1 Valeurs analogiques....355
100.5.2 Valeurs de caractères (chaînes)....361
100.5.3 Valeurs binaires....362
100.5.4 Vue d'objet BACnet....365
101 MODbus/TCP....366
101.1 Copyright de la pile MODbus utilisée....366
101.2 Comment activer le support MODbus/TCP....367
101.3 Données de processus fournies via MODbus....367
101.3.1 Read Discrete Inputs (readable, FC=0x02, ADDR=reg-10001)....367
101.3.2 Write Single Coil (writable, FC=0x05, ADDR=reg-1)....368
101.3.3 Registres d'entrée (Input registers, FC=0x04, ADDR=reg-30001)....368
101.3.4 Registres de détention (Holding Registers, FC=0x06, ADDR=reg-40001)377
101.3.5 Aperçu du registre MODbus....381
102 Interface MQTT....382
102.1 Comment activer le support MODbus/TCP....382
102.2 Paramètre....382
102.2.1 Chemin de publication MQTT....382
102.2.2 Chemin d'abonnement MQTT....382
102.2.3 Nom d'hôte du courtier MQTT....382
102.2.4 Port du service de courtier MQTT....383
102.2.5 Identifiant du client MQTT....383
102.2.6 Nom d'utilisateur MQTT....383
102.2.7 Mot de passe MQTT....383
102.2.8 Nom du protocole MQTT....383
102.2.9 MQTT Will Topic et Contenu....384
102.2.10 MQTT QoS Level....384

102.2.11 Mode de prise MQTT....384
102.2.12 État de la connexion MQTT....384
102.2.13 Liste des sujets s'abonner....385
102.2.14 Liste des sujets publiés....386
103 Annonce vocale, avec l'audio intégré....394
104 Annexe - Signaux d'E / S....399
104.1 Fonctions d'entrée....399
104.2 Fonctions de sortie....406
105 Annexe - Mappage du signal du variateur....419
105.1 Unité d'entraînement compatible CANopen CiA417....419
105.1.1 Contacteurs principaux....419
105.1.2 Signaux de l'unité motrice (direction/vitesse)....419
105.2 Unité d'entraînement compatible DCP 3/4+....419
105.2.1 Contacteurs principaux....419
105.2.2 Signaux de l'unité motrice (direction/vitesse)....419
105.3 Unité d'entraînement contrôlée par terminal classique....420
105.3.1 Contacteurs principaux....420
105.3.2 Signaux de l'unité motrice (direction/vitesse/frein/activation)....420
105.4 Moteur de changement de pôle hérité....424
105.4.1 Contacteurs principaux....424
105.4.2 Signaux de l'unité motrice (direction/vitesse)....424
105.5 Entraînements hydrauliques....425
105.5.1 Principaux contacteurs....425
105.5.2 Indication de la « montée en puissance » du démarreur progressif....425
105.5.3 Signal de préparation du variateur....426
105.5.4 Signaux de l'unité motrice (direction/vitesse)....426
106 Annexe - Chaîne de sécurité sur le Thor-SB....439
106.1 Champ d’application....439
106.2 Testabilité....440
107 Circuit de sécurité sur la carte THOR-SZ....441
107.1 Testabilité....443
107.2 Étiquetage SZ-Board....444
108 Structure du menu de l'application....445
108.1 Menu Réglages....445
108.2 Menu Système....527
108.3 Service & Montage....536
108.4 Diagnostique....538
108.5 Assemblage & Réparation....540
108.6 Essais et inspection....544
109 Liste de référence des avertissements et d'erreur....547
109.1 Messages....547

109.2 Avertissements....561
109.3 Défauts....584
110 Statistiques & Compteur....614
110.1 Compteurs et temps génériques....614
110.2 TOP 5 des cycles de porte palière....615
110.3 Compteur d'autonomie d'éclairage de cabine....615
110.4 Point d'entretien....616
111 Entrée de disponibilité du téléphone de l'ascenseur d'urgence....617
112 Gestion intelligente de la lumière du puits....618
112.1 Résumé....618
112.2 Entrées/Sorties....618
112.3 Sorties....618
112.4 Automatique et Manuel....619
112.5 Surveillance....619
113 Rechercher des bornes d'entrée ou de sortie....620
114 Moniteur CANopen simple....621
115 Enregistrement de la mémoire de masse....622
115.1 Noms de fichiers....623
115.2 Activation de la session d'enregistrement....623
115.3 Format de fichier....623
115.3.1 Entrer et annuler un appel....624
115.3.2 Direction du voyage....624
115.3.3 État de la porte....624
115.3.4 Plus de compteurs et de valeurs....625
115.3.5 Exemple "Compteur de trajet" :....625
115.3.6 Exemple "Valeur de nivellement" (nivellement de la valeur)....625
115.3.7 Erreurs de bus....625
115.3.8 Changements de paramètres....625
115.3.9 Notifications, avertissements et erreurs....626
115.3.10 Démarrage et arrêt....627
115.3.11 Indication du sens de l'inspection....627
115.3.12 Signal de zone de porte extérieure....628
115.3.13 Consommation maximale du dernier voyage....628
116 Mettre à jour le firmware en toute sécurité....629
116.1 Créer une copie de sauvegarde du logiciel actuel....630
116.2 Mise à jour via stockage de masse SD/USB....631
116.3 Mise à jour via le service cloud....633
117 Signaler des incidents/problèmes....637

5 Concernant ce manuel

Le manuel de référence du logiciel THOR (SRM) est le manuel des paramètres officiel et l'application LiftApp pour THOR, avec le matériel de référence THOR. Ce volume contient des informations générales, des informations sur l'assemblage, les paramètres, les tests, la maintenance et des conseils de dépannage.

6 Concernant les exemples

Sauf indication contraire, tous les exemples font référence au matériel de référence THOR comportant des paramètres standard. Les installations d'ascenseurs réelles peuvent être différentes et nécessiter une manipulation plus importante et plus spécifique.

7 Rapports d'erreur

Dans un manuel technique complexe, des erreurs sont souvent trouvées après la publication. Lorsque des erreurs sont trouvées dans ce manuel, elles seront corrigées dans une version ultérieure. Les mises à jour seront publiées sur la page d'accueil de la société. Les rapports de bogues peuvent nous être envoyés par courrier électronique. hq@thor.engineering

Les rapports soumis doivent être clairs, complets et concis. Les rapports doivent inclure une adresse électronique et suffisamment d'informations pour que le bogue puisse être rapidement vérifié à partir du rapport. Alors s'il vous plaît décrivez le bogue et les étapes qu'il produit.

8 Résumé

Les contrôleurs d'ascenseur THOR sont des micro-ordinateurs de hautes performances passionnants avec une interface utilisateur superbe et des capacités multitâches. Leur matériel technologiquement avancé est conçu autour d'un système Linux embarqué moderne et d'une conception sophistiquée de matériel personnalisé. Le logiciel du système exclusif de Thor offre aux techniciens une puissance, une flexibilité et une commodité inégalées pour la conception d'applications de levage à la pointe de la technologie. Ce manuel est la source d'informations définie sur les fonctions et les paramètres de l'application de levage de THOR (LiftApp). Rédigé par les experts techniques de THOR Engineering, ce manuel est un outil de référence essentiel pour tous les ingénieurs et techniciens en ascenseurs qui souhaitent exploiter les capacités impressionnantes de THOR.

9 Abréviations, signes & symboles



Cette icône est utilisée pour souligner des risques ou des notes.



Cette icône est utilisée pour accentuer les avertissements.



Cette icône est utilisée pour souligner des restrictions, des limitations ou des erreurs.



Cette icône est utilisée pour souligner es risques ou des menaces.



Cette icône est utilisée pour souligner des astuces.



Ces icônes sont utilisées pour signaler qu'une opération nécessite un mot de passe / des privilèges de sécurité plus élevés. La clé jaune indique le privilège de mot de passe '*Service*' et la clé rouge de privilège '*Configuration*'.



Cette icône est utilisée pour mettre en évidence des informations sur les exigences de sécurité données.

Les icônes utilisées ont été concédées sous licence par Axialis IconWorkshop ™.

- Dans ce manuel, le terme 'ascenseur' est utilisé plutôt que 'ascenseur'.
- Le terme 'LiftApp' désigne le logiciel d'application du contrôleur d'ascenseur.
- Le terme 'OS' désigne le système d'exploitation Embedded Linux®.
- Le terme 'THOR NX-T/E' ou simplement 'THOR' fait référence à l'unité fabriquée à partir du matériel de référence et du logiciel de référence.

10 But et utilisation prévue

Le contrôleur d'ascenseur THOR est spécialement conçu pour les applications d'ascenseur uniquement. Pour garantir un fonctionnement en toute sécurité, l'appareil ne doit être utilisé que conformément aux instructions fournies.

11 Informations de sécurité

Avant la mise en service, le montage et / ou la maintenance de cette unité, lisez attentivement les consignes de sécurité et portez une attention particulière aux étiquettes d'avertissement apposées sur le boîtier ou sur l'unité même.

- Assurez-vous que les étiquettes d'avertissement ne sont ni cachées ni endommagées.
- Remplacez chaque étiquette d'avertissement manquante ou endommagée.

Cet appareil ne peut être installé et utilisé qu'avec cette documentation. La mise en service, l'installation et l'exploitation de l'appareil ne peuvent être effectuées que par du personnel qualifié, possédant une qualification d'ingénieur électrique.



Les employés qualifiés, au sens des directives de sécurité figurant dans cette documentation, sont également des personnes autorisées à mettre en service des dispositifs, systèmes et circuits électriques conformément aux normes de l'ingénierie de la sécurité.



Assurez-vous que vous protégez les paramètres importants dans le contrôleur d'ascenseur en définissant un mot de passe « Configuration ». Vous pouvez le faire via l'interface utilisateur, en suivant 'Menu Système → Sécurité'. Le mot de passe doit comporter au moins 6 caractères.



Si l'ascenseur est connecté à une solution cloud, veuillez informer le propriétaire de l'ascenseur de l'utilisation de ce service et du fournisseur que vous utilisez. Vérifiez également si le fournisseur respecte les exigences de protection des données, les politiques de produits et de confidentialité de votre pays. Désignez une personne dans votre entreprise qui est responsable de l'administration et de la gestion de l'accès au cloud et qui peut bloquer l'accès si une utilisation abusive est suspectée.

12 Matériel



Vous trouverez des informations sur le matériel de référence THOR dans le manuel du matériel.

Le Manuel du matériel contient des informations sur les tensions de fonctionnement, les plages de température, les bornes et les paramètres mécaniques, ainsi que des exemples de schémas de circuit et de schémas de câblage.

https://www.thor.engineering/documentation.html

13 Cycle de vie et cybersécurité

Les informations sur le Cycle de Vie & Cybersécurité se trouvent dans le document du même nom.

Le document contient des informations sur la manière dont nous nous conformons à la norme ISO 8102-20 et sur les mesures requises de la part de l'entreprise de maintenance et de l'exploitant pour garantir la protection contre d'éventuelles attaques.



https://www.thor.engineering/documentation.html

14 L'interface utilisateur

14.1 Orientation

L'unité THOR dispose d'une interface utilisateur tactile ('IU') utilisant la technologie tactile capacitive. Outre la zone d'affichage tactile, l'appareil est doté de cinq boutons matériels fixes qui peuvent être actionnés en les touchant. En mode paysage, les boutons matériels sont situés à droite de l'écran. Fonctionnant en mode portrait, les boutons sont en dessous de l'écran.

14.2 Boutons matériels

Ces boutons ont l'avantage d'être jamais recouverts ou invisibles, comme les éléments de l'interface utilisateur dans le display. Ces boutons permettent de 'basculer' rapidement entre les branches principales de l'interface utilisateur et de saisir la partie droite de l'IU.



Ouvrez le menu '*Paramètres*', contenant tous les paramètres et options.



Ouvrez le menu '*Service & Assemblage*' qui contient les fonctions de maintenance, assistant de voyage d'apprentissage, l'assistant de voyage d'apprentissage, l'assistant de test UCM et tout ce qui concerne l'assemblage, l'installation, la maintenance et la réparation.



Ouvrez une vue d'icône '*Favoris*' offrant un moyen rapide d'entrer dans le journal de bord, les statistiques, la configuration du terminal et le déblocage de l'ascenseur, si une anomalie a bloqué l'opération ultérieure.



Un moyen rapide d'entrer dans le menu '*Entrer appels*', permettant d'entrer des appels de voiture et d'atterrissage pour les tests et la maintenance.



Ce bouton annule le menu actuel, la boîte de dialogue ou la boîte de message et ramène l'interface utilisateur au desktop.

14.3 Indicateur de fonctionnement

Indicateur de fonctionnement à côté de la batterie, vous trouverez un indicateur vert (LED) qui s'allume peu après la mise sous tension du système et indique le démarrage de celui-ci. Il commencera à 'respirer' une

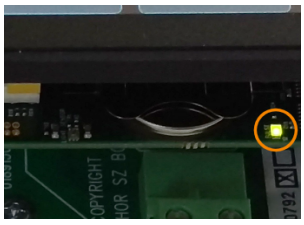


Figure 1: Indicateur de fonctionnement - 'LED de respiration'

fois l'application élévatrice lancée, indiquant que le système est 'actif' et que l'interface utilisateur devrait être opérationnelle.

14.4 Desktop

Le desktop est l'interface principale entre l'utilisateur et la machine. C'est la première partie visible de l'IU après l'ouverture du cabinet. Habituellement, le capteur de lumière à bord détecte l'ouverture du boîtier et allume automatiquement l'éclairage d'arrière-plan. Sinon, il suffit de toucher l'écran.

L'unité peut être utilisée en mode paysage ou portrait. Vous pouvez facilement basculer entre les deux orientations. Pour modifier l'orientation, appuyez sur le bouton 'Favoris' et accédez au 'Menu système' → 'Système' → 'Plus' → 'Orientation de l'affichage'.

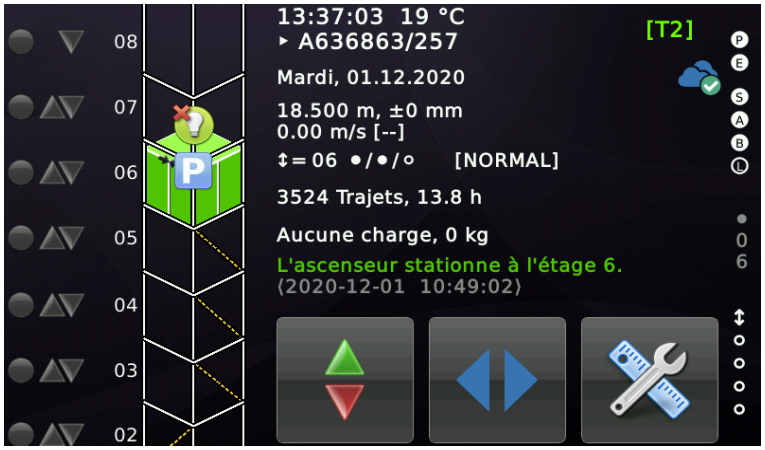


Figure 2: Bureau en mode paysage

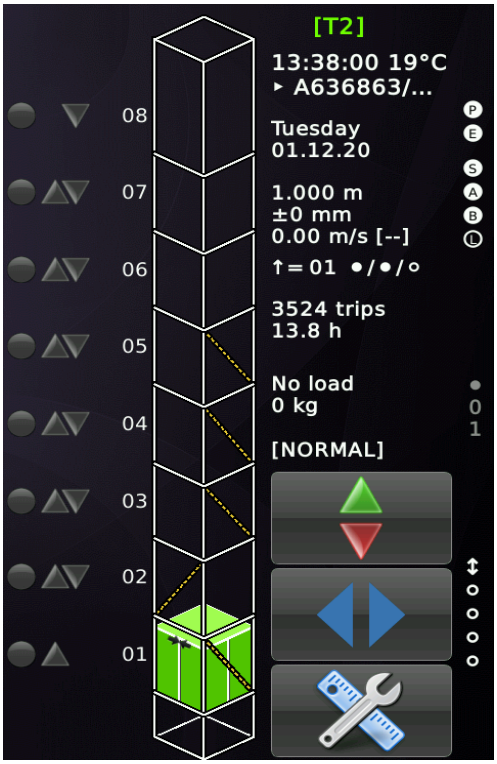


Figure 3: Bureau en mode portrait

14.5 Éléments du desktop

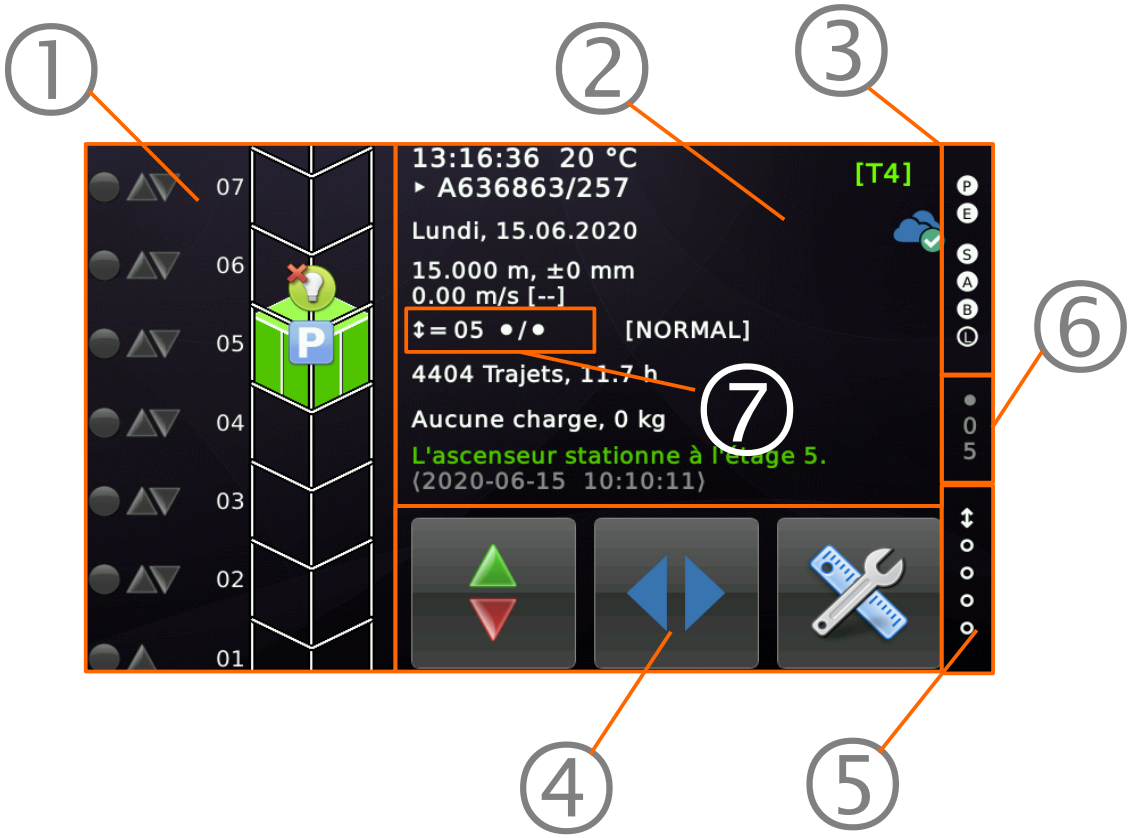


Figure 4: Éléments du desktop

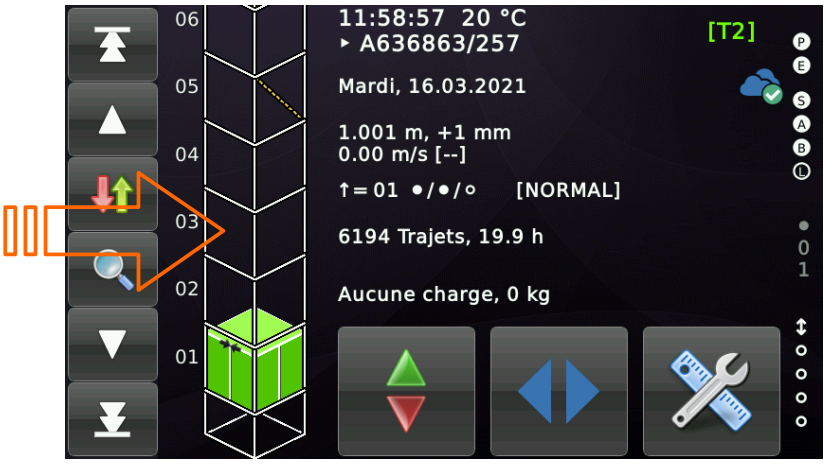
1. La vue des puits, y compris les appels de voiture en attente, d'atterrissage et prioritaires.
2. La vue des données de processus, indiquant la position de l'ascenseur, la situation de charge, la direction, les notifications en attente, les avertissements ou les erreurs.
3. La vue de la chaîne de sécurité, montrant l'état actuel des entrées de la chaîne de sécurité.
4. Les boutons de maintenance pour désactiver la commande de palier, maintenir les portes fermées et activer l'opération de maintenance.
5. La vue qui montre l'état de la fonction du relais pilote 1...4 et le sens de déplacement qui en résulte. Cette vue est indépendante de l'endroit où les fonctions du relais de commande pilote ont été réellement paramétrées.
6. Indicateur de zone de plancher et de porte (codeur) permanent.
7. Direction, niveau, étage, ●-Zone externe / ●-Zone interne / ○-Pont de porte

14.6 Balayage et gestes

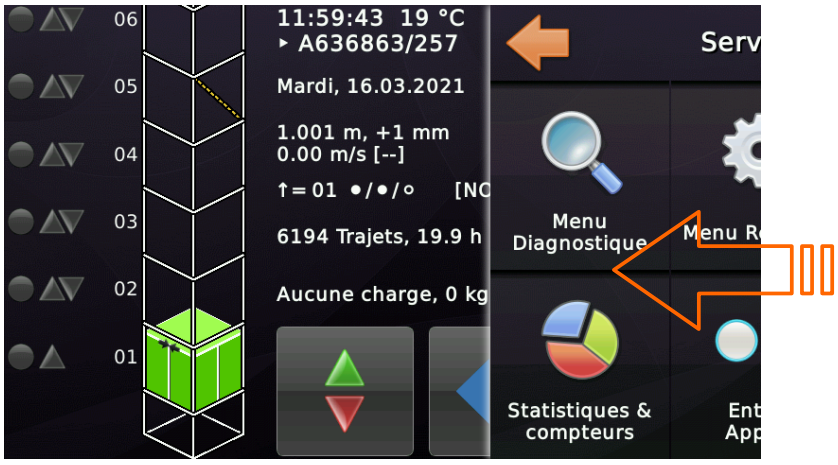
L'interface utilisateur tactile prend en charge les gestes tels que 'Balayer' ou 'Tenir et déplacer'.

Voici un résumé des gestes les plus courants qui peuvent être utilisés sur le desktop:

1. Glisser du bord gauche de l'écran vers la droite entraîne l'ouverture du "panneau d'appel", qui contient des boutons permettant de commencer rapidement un appel vers l'étage supérieur ou inférieur, ainsi qu'un appel vers l'étage inférieur ou supérieur. En utilisant le bouton au milieu, vous ouvrirez le 'Dialogue d'appel' avec d'autres options.



2. Glisser du bord droit vers la gauche ouvre la vue 'Favoris', qui présente les icônes des menus et des dialogues les plus utilisés.



3. Si vous glissez du bord supérieur de l'écran vers le bas, vous déplacerez la vue I / O au dessus du desktop. La vue I / O étant translucide vous permet de “voir à travers”, être capable de regarder ce que fait réellement l'ascenseur tout en gardant un œil sur l'état des entrées et des sorties.

   La vue IO a en fait trois pages. En glissant à nouveau du haut vers le bas de l'écran, la page suivante et la page suivante s'ouvriront.

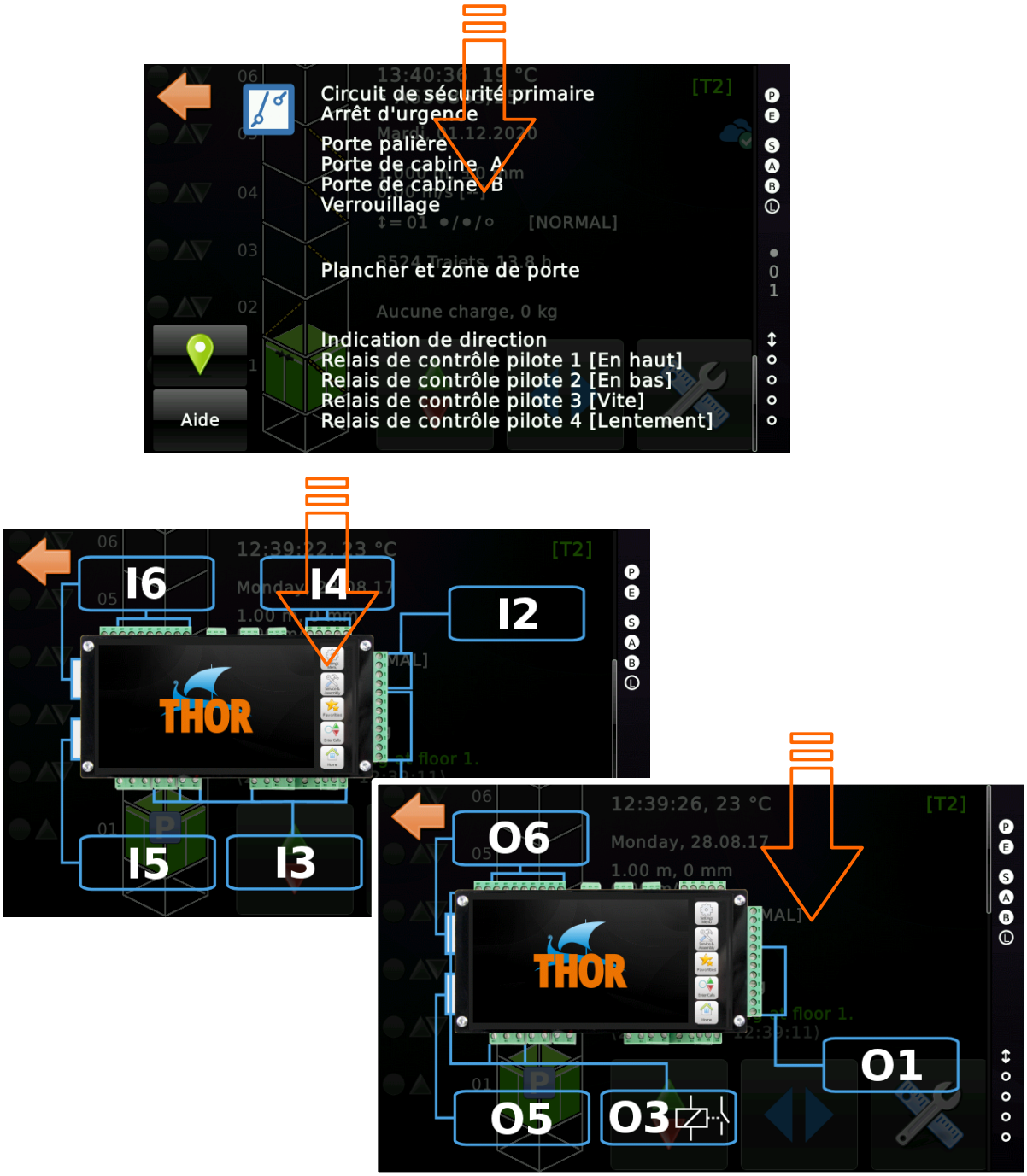
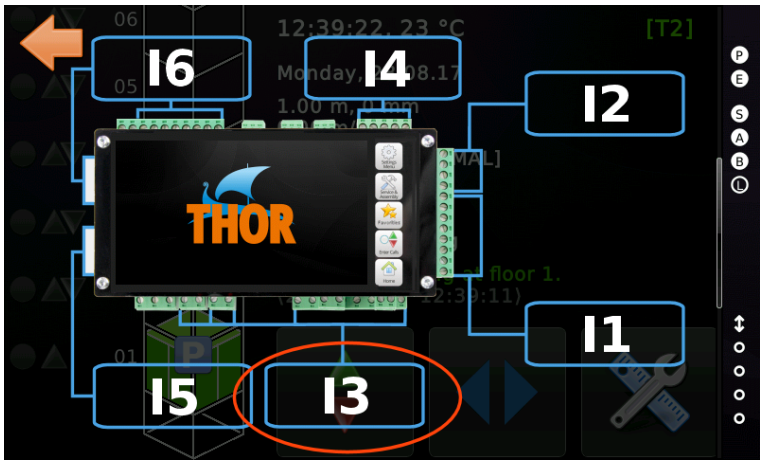


Figure 5: Vue I / O glissée vers le bas du desktop.

La vue IO a en fait une autre couche. En touchant les étiquettes des ports d'entrée / sortie, vous pouvez ouvrir une autre vue translucide qui indique l'état actuel des signaux sur ce port.



Tous les dialogues ont généralement un bouton 'Aide' qui vous donne une brève introduction à la fonction de la vue actuelle.

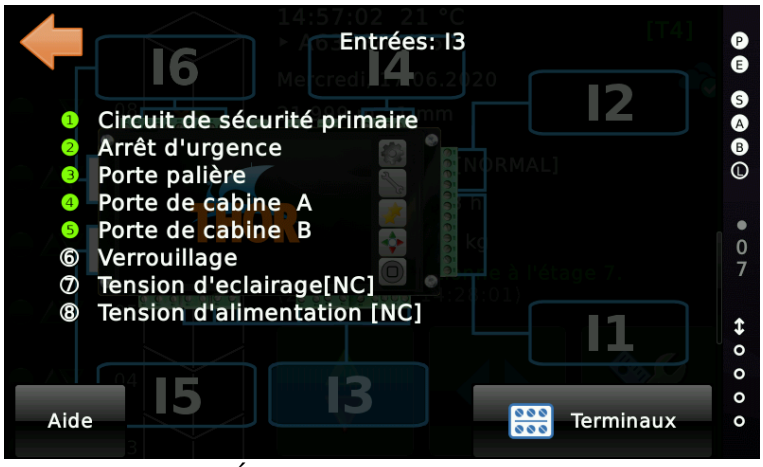
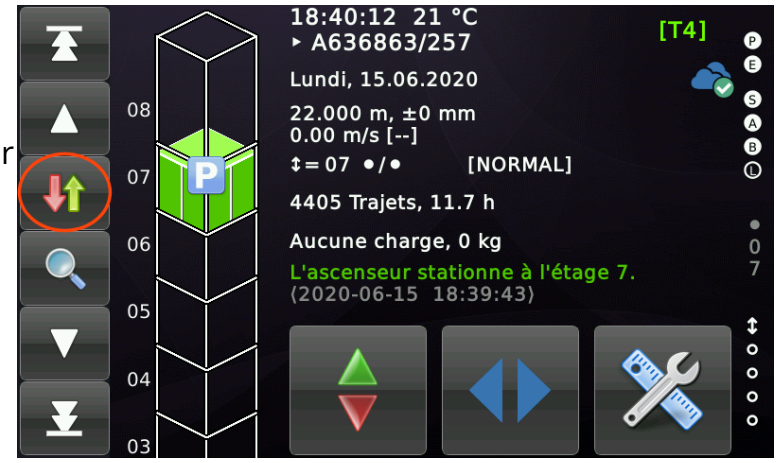


Figure 6: État du signal d'un port d'entrée.

14.7 Lancer des appels

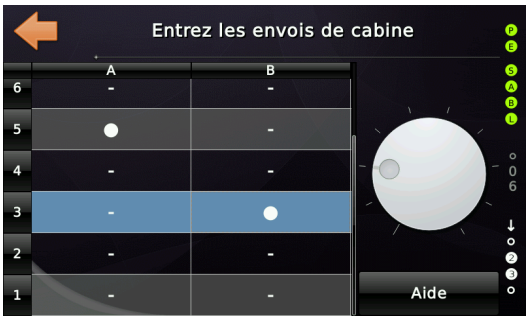


À côté du 'Panneau d'appel' contenant des boutons pour entrer rapidement un appel vers l'étage avant / suivant, ainsi qu'à un appel à l'étage inférieur ou supérieur, l'utilisateur peut ouvrir le 'Dialogue d'appel' avec d'autres options, en touchant le bouton du milieu.



En plus de cette méthode, l'utilisateur peut entrer un tableau d'appel classique qui peut être trouvé en appuyant sur le bouton 'Service & Assemblage', puis en cliquant sur 'Entrer des appels'.



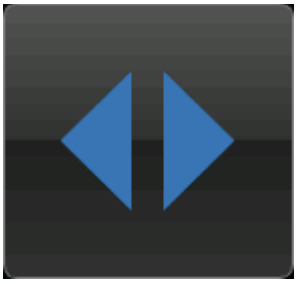


Pour entrer un appel par le tableau, appuyez simplement sur une cellule. Les lignes représentent les étages et les colonnes les portes disponibles.

14.8 Les boutons d'entretien

Vous avez sûrement reconnu les trois gros boutons sur le desktop.

Ces boutons sont requis pour la norme EN81 pour permettre un accès rapide à:

	Activer et désactiver la commande d'atterrissage.
	Si elle est activée, les portes restent fermées, généralement en même temps que des travaux de maintenance en cours.
	Utilisé pour activer ou désactiver le mode maintenance. Si le mode de maintenance a été activé, aucune erreur ne sera enregistrée ou transmise à un type de passerelle de données quelconque. Le stationnement automatique est également désactivé.

▶ Pour vous assurer que l'utilisateur ne désactive pas accidentellement la commande d'atterrissage ou ne ferme pas les portes, un message «*Êtes-vous sûr?*» Il faut répondre à la boîte de message pour continuer la fonction.

14.9 Réinitialisation de l'activation inspection fosse

L'une des exigences de la norme EN81-20 est que l'élévateur ne peut pas entrer en fonctionnement normal automatiquement si le panneau d'inspection de la fosse a été utilisé.

En ce qui concerne la régulation, elle doit être réinitialisée à l'aide d'une entrée provenant d'un dispositif de réinitialisation électrique situé à l'extérieur de la fosse.

14.9.1 Réinitialisation standard de l'activation inspection fosse par une fonction d'entrée

Pour l'unité Thor, cela peut être effectuée par la fonction d'entrée '*Signal de réinitialisation inspection dans la fosse*', e. g. en utilisant un interrupteur à clé à l'extérieur du puits de la porte menant à la fosse.



Figure 7: Signal de réinitialisation du panneau de broches d'inspection

Si vous installez et gérez un groupe d'ascenseurs et que vous connectez le signal d'entrée via **CAN2**, n'oubliez pas de sélectionner l'ascenseur approprié pour le signal.

Si votre contrôleur de levage est dans une armoire fermée et verrouillée près de la porte menant à la fosse, vous pouvez activer l'option permettant de déverrouiller le fonctionnement de la fosse d'inspection via l'écran du contrôleur de levage. En fonction de vos règles locales et de différentes interprétations de la réglementation, cela peut être autorisé ou non.

Si vous avez besoin d'un signal de sortie qui sera activé, lorsque le panneau de contrôle d'inspection dans la fosse aura été activé et sera de nouveau baissé, lorsque le mode de fonctionnement d'inspection dans la fosse aura été réinitialisé, vous pouvez utiliser cette fonction:

«Indication d'état d'ascenseur → Inspection en Fosse activée»

14.9.2 Réinitialisation optionnelle de l'activation inspection fosse par l'écran

Si les règles locales le permettent et que l'armoire du contrôleur d'ascenseur se trouve dans un local fermé et verrouillé près de la porte menant à la fosse, vous pouvez activer l'option permettant de finaliser le fonctionnement d'inspection de la fosse par l'écran.

Vous trouverez l'option correspondante en appuyant d'abord sur 'Accueil', puis sur le bouton matériel 'Menu Paramètres', puis sur 'Plus' → 'Basic' → 'Plus' -> 'Panneau de contrôle de l'inspection dans la fosse, politique'.



Figure 8: Ascenseur en attente de la réinitialisation d'inspection de la fosse

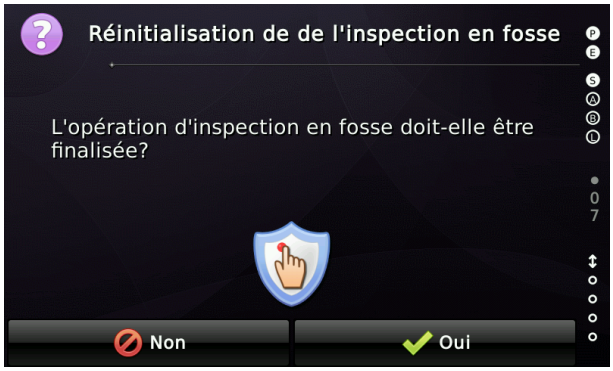


Figure 9: Confirmation de réinitialiser l'opération d'inspection de la fosse

Après avoir confirmé la réinitialisation de l'opération de l'inspection de la fosse, l'élévateur quittera le mode de fonctionnement si la **chaîne de sécurité est complètement fermée** pour se conformer à la réglementation EN. Sinon, l'opération échouera avec une notification d'erreur. Pour archiver cela, l'ascenseur activera l'aimant du verrou de la porte, s'il en est équipé.

Cette fonction n'est autorisée que si le contrôleur d'ascenseur est dans une armoire fermée / verrouillée près de la porte menant au puits / à la fosse. Vous pouvez demander à votre organisme notifié local à ce sujet.

14.10 Débloquer le contrôleur d'ascenseur

Si le contrôleur de l'ascenseur est entré en mode de fonctionnement 'Blocage', en raison d'une fonction de supervision qui ne permet pas de laisser l'ascenseur revenir automatiquement en fonctionnement normal, comme certains circuits de sécurité ou des défauts UCM, vous pouvez débloquer manuellement l'ascenseur en touchant l'icône de déblocage. directement sur la cabine ou la vue de l'icône.



Figure 10: Mode d'opération

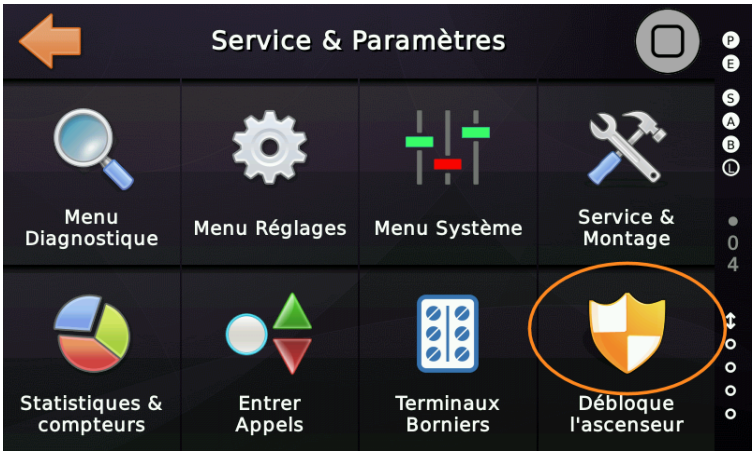


Figure 11: Déblocage par la Vue Icônes

Si le déverrouillage de l'ascenseur est confirmé, le système essaiera de revenir au fonctionnement normal. Cela peut échouer si une panne est toujours en cours nécessitant de rester en mode de blocage.



Figure 12: Confirmer le déblocage de l'ascenseur

Dans les captures d'écran ci-dessus, l'entrée de la chaîne de sécurité passive est manquante, par conséquent, le déblocage de l'ascenseur échouerait.

14.11 La structure du menu principal

La structure racine du menu ressemble en gros à ceci:

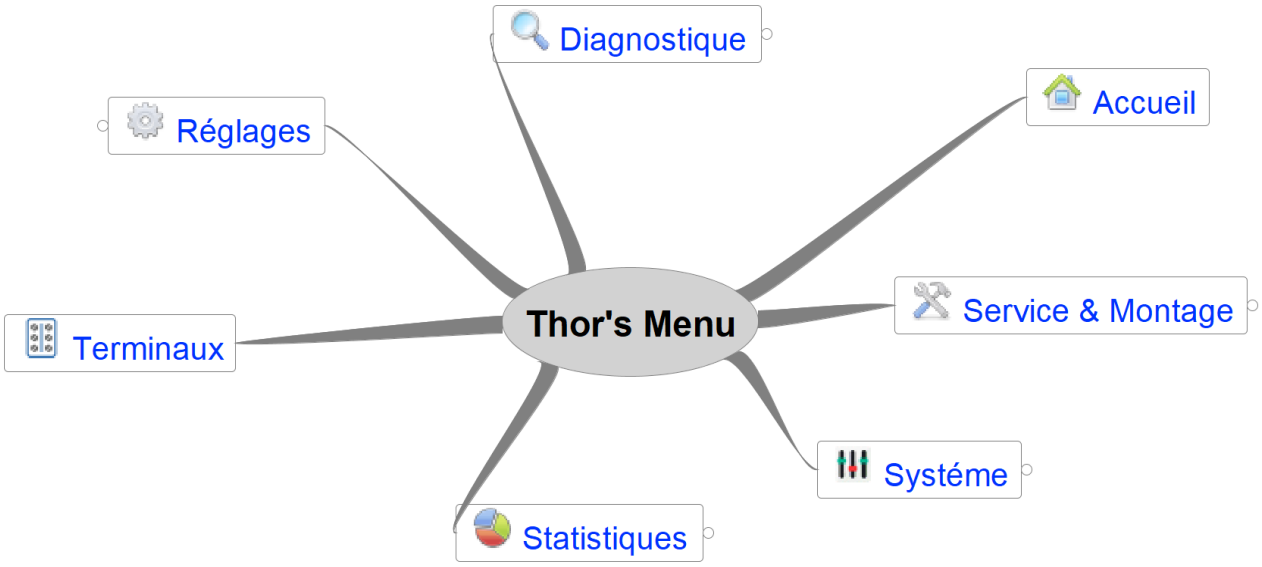


Figure 13: Structure du menu de Thor

Les icônes correspondantes se trouvent sur les boutons matériels ainsi que dans l'icône “Vue des Favoris”. Les toucher vous amènera sûrement à la branche sélectionnée du menu.

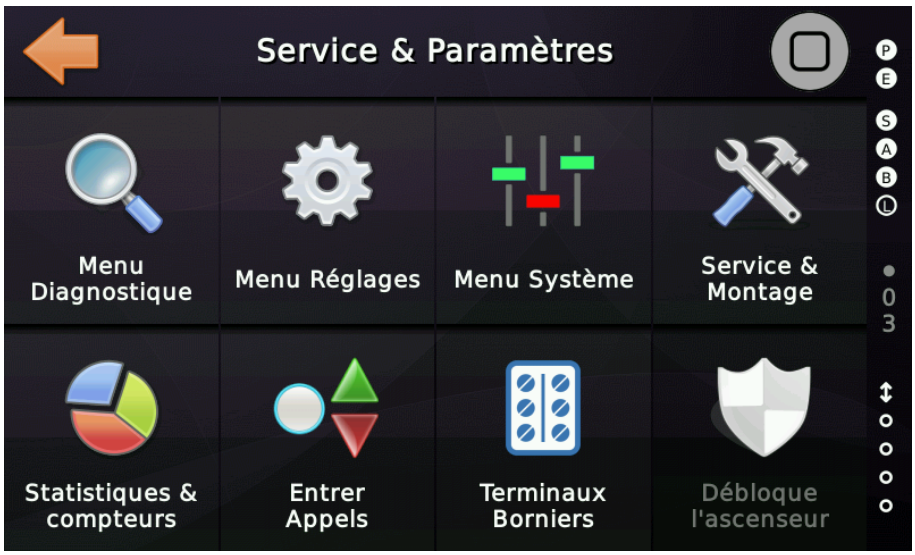


Figure 14: Affichage de l'icône Favoris

Les Boutons Matériel vous permettent de changer rapidement de menu en conservant votre position actuelle dans le menu. En appuyant sur le bouton 'Home', tous les menus seront toujours affichés, de sorte que vous commencerez au début du menu lors de la saisie.

14.12 Menu Navigation

La navigation dans les menus est simple. Toucher un bouton de menu permet d'accéder à l'élément et le bouton de flèche arrière vous ramène simplement au niveau du menu. Un élément de menu tactile, pourrait être un:

- Une branche dans un sous-menu, généralement identifiée par une flèche sur le bord droit.
- Un élément de paramètre qui vous permet de changer le paramètre concerné.
- Une boîte de dialogue ou un assistant, tel que celui utilisé pour le test d'apprentissage ou le test de fin de course.

La figure suivante montre un niveau de menu typique. Les deux premiers éléments de menu sont des paramètres et les trois autres sont des branches en sous-menus, facilement reconnaissables par la petite flèche située sur le bord droit de l'élément.

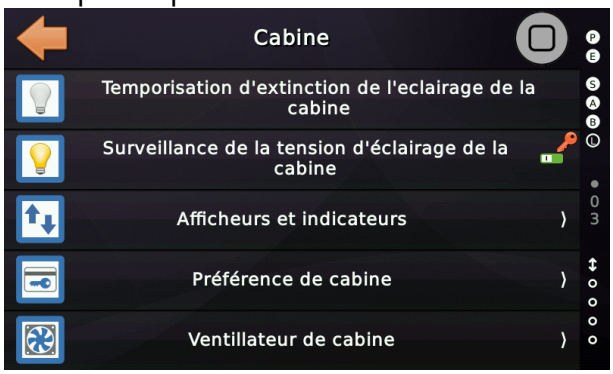
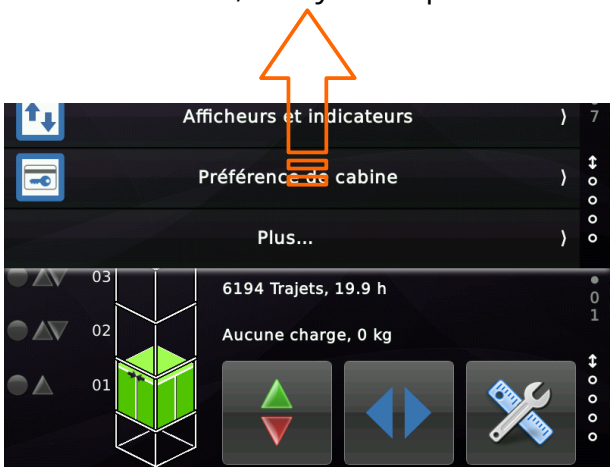


Figure 15: Niveau de menu typique

Si vous souhaitez rester dans une position de menu alors que vous vous trouvez déjà dans un sous-sous-... menu, mais souhaitez en revanche revenir au desktop, n'utilisez pas le bouton d'accueil. Au lieu de cela, balayez simplement le menu de bas en haut.



14.13 Privilèges de mot de passe

Si vous parcourez les menus, vous pouvez trouver une icône de superposition jaune ou rouge sur certains éléments de menu. Celles-ci indiquent que vous devrez entrer un mot de passe 'Service' (jaune) ou 'Configuration' (rouge) pour pouvoir modifier leur valeur / paramètre.



Figure 16: Élément de menu nécessitant le privilège de mot de passe de configuration



Élément de menu nécessitant le privilège de mot de passe de Service.



Élément de menu nécessitant le privilège de mot de passe de configuration.

Pour configurer / modifier le mot de passe 'Service' et / ou 'Configuration', appuyez sur le bouton matériel 'Favoris' et allez à 'Menu système' → 'Sécurité'.



Nous recommandons fortement aux clients de configurer un code de configuration et un code de service pour protéger l'utilisation sans surveillance de l'interface utilisateur des contrôleurs d'ascenseur.

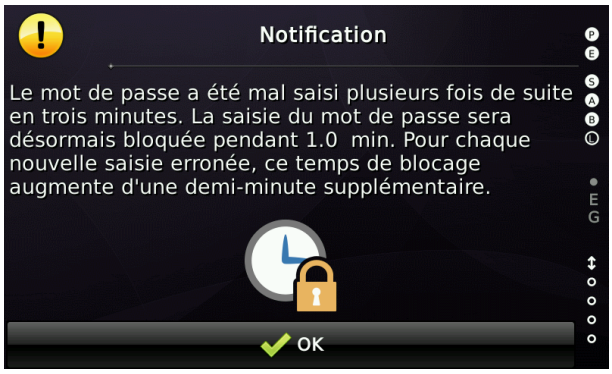
Le mot de passe de configuration et de service doit être composé de 8 chiffres, contenant des caractères et des chiffres.

Le mot de passe de configuration (touche rouge 🔑) permet de sécuriser des paramètres tels que les temps de surveillance des contacteurs ou l'orientation du codeur de position utilisé. Le mot de passe de service (touche jaune 🔑) protège les paramètres tels que les temps de stationnement ou les paramètres de l'affichage de la suite du trajet.

Les mots de passe ne sont généralement pas stockés dans la mémoire du contrôleur d'ascenseur. Au lieu de cela, un SHA-1 salé (hachage) du mot de passe est stocké. Cela signifie que le contrôleur d'ascenseur peut vérifier en toute sécurité la légitimité du mot de passe saisi, mais il n'est pas possible de recalculer à partir du hachage jusqu'à la chaîne de mot de passe lisible (visible).

Depuis la version V1.24.18 (12-2023)

Si le mot de passe a été mal saisi trois fois de suite, dans un délai de trois minutes, la saisie du mot de passe sera bloquée pendant une minute. Pour chaque nouvelle saisie incorrecte, ce temps de blocage augmente encore d'une demi-minute. Si quinze minutes se sont écoulées depuis la dernière tentative erronée, les compteurs internes sont réinitialisés et trois tentatives erronées de mot de passe sont à nouveau accordées.



Depuis la version V1.34.02 (09-2023)

Après avoir terminé le parcours de configuration, le technicien est invité à créer au moins un mot de passe SETUP.



15 Indication de la batterie de secours

L'unité THOR contient une batterie de secours (CR2032) utilisée pour maintenir l'horloge à temps réel intégrée, si l'unité a été mise hors tension. Vous trouvez la pile à droite de la 'LED de respiration'.

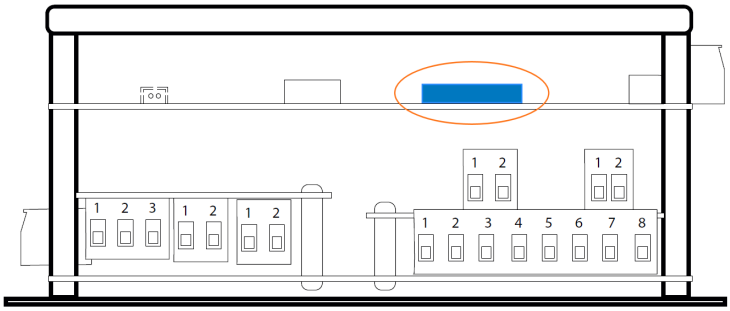


Figure 17: Batterie de secours pour l'heure/date

Si la batterie est presque vide, vous serez averti par une icône dans le coin supérieur droit du desktop.

Si la batterie est à plat, le système perdra les paramètres heure / date s'il est mis hors tension et tous les horodatages des nouveaux éléments du journal seront passés.

	La batterie est tombée en dessous de 2,5 V. Elle doit être remplacée lors de la prochaine maintenance.
	La batterie est déchargée et doit être remplacée immédiatement. Si ce symbole apparaît, l'horloge perdra ses paramètres d'heure / date actuels, si l'unité est hors tension. Comme effet secondaire, tous les horodatages dans le journal de bord pour les nouveaux articles seront de retour à une date en 2017.

Mettez toujours l'appareil hors tension pour pouvoir remplacer la batterie!
Soyez prudent lorsque vous retirez et enfoncez la batterie. Vous pouvez utiliser une petite pince pour le retirer.



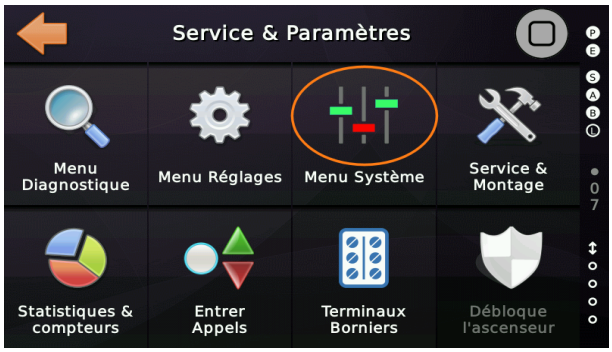
Une fois la batterie remplacée, vous devez configurer la date et l'heure système. Vous trouverez les réglages de l'heure et de la date dans le 'Menu système' → 'Système' → 'Date et heure'.

16 Paramètres de date et heure

L'horloge interne en temps réel garantit que l'heure et la date du système sont toujours à jour. Afin de conserver les paramètres de date et d'heure, le système dispose d'une batterie de secours intégrée. Vous pouvez consulter le chapitre 'Indication de la batterie de secours' pour plus de détails.

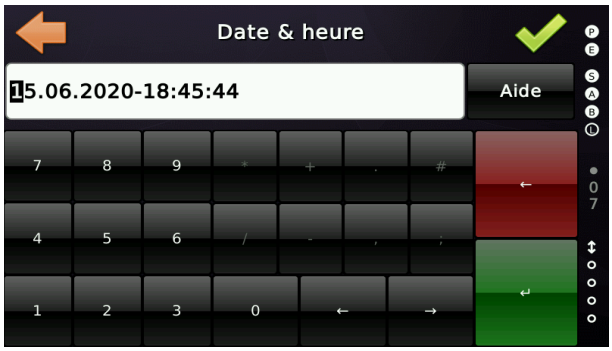
Une fois le système installé et chaque fois que la batterie de secours est remplacée, les paramètres de la date et de l'heure du système doivent être configurés.

Pour ouvrir les paramètres 'Heure et date', appuyez sur le bouton matériel 'Favoris', puis sélectionnez 'Menu Système' → 'Système' → 'Date et heure'.









▶ La date doit être entrée en style *jour-mois-année* jj.mm.aaaa, p. e. **18.05.2017**.

▶ L'heure doit être entrée en *heure, minute, seconde, 24h*, p. e. **15:42:36**.

Après avoir modifié les paramètres de date et d'heure, vous trouverez la nouvelle heure et la nouvelle date en haut du desktop.

17 Paramètres de langue

Parler la langue des clients est assez important.

L'application d'ascenseur THOR vous permet d'installer non pas une seule des langues disponibles, mais bien deux langues à la fois.

- La langue principale est la langue choisie comme langue active au démarrage du système.
- La langue alternative est la langue vers laquelle vous pouvez basculer, en utilisant le geste appelé «Appuyez et maintenez longtemps».
- La troisième langue optionnelle est la langue à laquelle vous pouvez basculer en utilisant à nouveau le geste appelé «Appuyez et maintenez longtemps». Comme pour la plupart des régions, deux langues suffisent, la troisième est facultative.

Cela vous permet de basculer vers votre deuxième langue 'à la volée' sans quitter le menu ou le dialogue dans lequel vous vous trouvez.

Cette fonctionnalité est utile non seulement pour les pays parlant plus d'une langue principale, comme la Belgique ou la Suisse, mais peut également faciliter le travail avec des équipes de support anglophones.

Pour l'essayer, configurez deux langues différentes. Appuyez sur le bouton matériel 'Favoris' et sélectionnez 'Menu système' → 'Langue'..

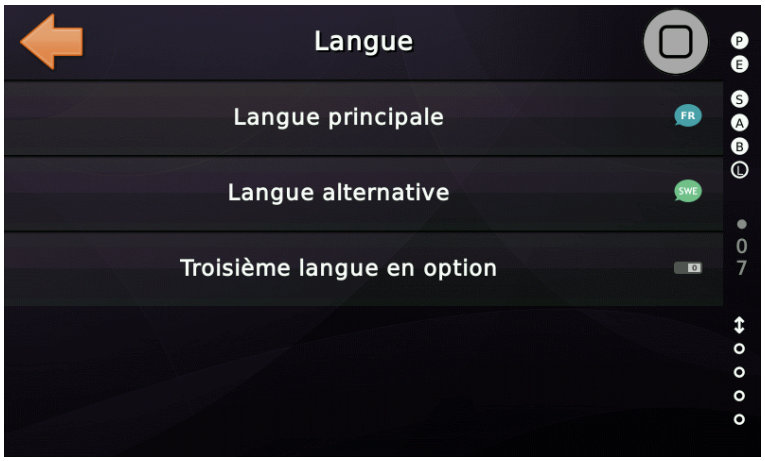


Figure 18: Sélection de la langue principale et alternative

Dans l'exemple donné, nous pouvons voir à droite des boutons de menu que nous avons sélectionné 'Francais' comme langue principale et 'Suédois' comme langue secondaire.

Si vous maintenez le doigt appuyé quelques instants sur l'écran, une boîte de dialogue contextuelle apparaîtra pour vous informer (déjà en suédois) que la langue a été remplacée par une autre langue.

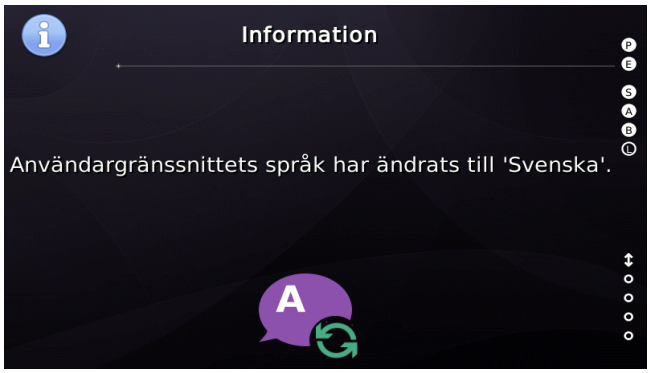


Figure 19: Passer à la langue alternative



Peu important si vous ne parlez pas encore le suédois. Il suffit de le refaire pour changer de langue. Au plus tard au prochain démarrage du système, la langue principale sélectionnée sera à nouveau active.

▶ Pour revenir à la langue principale sélectionnée, il suffit d'appuyer à nouveau sur 'Appuyez et maintenez longtemps'.

18 Support de stockage de masse USB

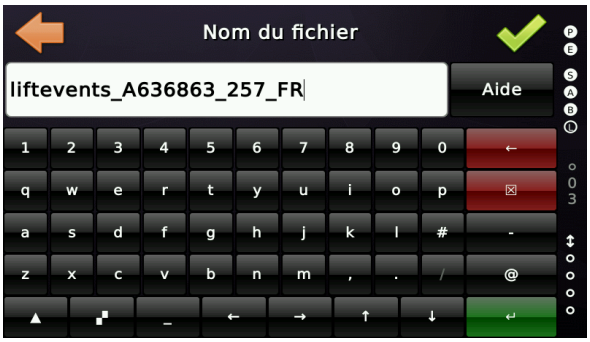
Utiliser une mémoire de masse USB intelligente pour stocker le contenu du journal (*Registre*) ou des paramètres définis en tant que fichier XML ou en tant qu'impression lisible est une fonction très utile. Faire une sauvegarde du logiciel en cours d'exécution ou une mise à jour de l'application en cours d'exécution est également possible.

Actuellement, le stockage de masse USB doit être au format FAT16 / 32 car exFAT est toujours protégé par un brevet par Microsoft®. Donc, pour utiliser le support de stockage de masse USB, vous aurez besoin d'une clé USB ne dépassant pas 32 GB. Si la clé ne fonctionne pas, vérifiez le système de fichiers sur un ordinateur portable et formatez-la à l'aide de FAT32.

18.1 Stockage du contenu du 'journal de bord' dans une mémoire de masse USB

Ouvrez le Journal, appuyez simplement sur l'icône 'Imprimante' et modifiez le nom du fichier.







Si vous touchez le symbole de la coche verte, l'impression sera stockée dans la mémoire de masse USB. Vous trouverez les événements, les textes d'aide et les valeurs de compteur inclus dans l'impression. Le fichier texte est codé en UTF8 (Unicode) et convient donc à une utilisation sur tout système à jour.

18.2 Stockage du jeu de paramètres dans la mémoire de masse USB

Vous pouvez stocker le jeu de paramètres sous forme de fichier XML lisible par machine ou d’impression de texte lisible par l’homme sur une mémoire de masse USB. Le fichier de paramètres XML peut également être utilisé pour restaurer une unité ou pour copier les paramètres sur un autre contrôleur d'ascenseur.

▶ Appuyez sur le bouton matériel 'Favoris', puis sélectionnez 'Menu système' → 'Système' → 'Sauvegarde / mise à jour des paramètres'.

19 Le journal de bord et les événements en attente

Lors de l'utilisation d'une application d'ascenseur, de nombreux événements peuvent se réaliser qui méritent d'être enregistrés. Il existe essentiellement trois catégories:

- Des notifications et des messages, tels que '*La préférence de voiture a été activée*'.
- Des avertissements du type '*Garder les portes fermées en service*'.
- Défaut grave et erreurs du type '*Pont / dérivation de chaîne de sécurité détecté*'.

▶ L'application ascenseur présente deux listes d'événements actifs. La liste '**En attente**' affiche uniquement les événements en attente, tandis que le '**Journal**' est une sorte d'historique contenant les événements enregistrés du passé.

L'application de l'ascenseur enregistre ces événements avec un tas d'informations supplémentaires appelées 'empreintes digitales'. Il contient au moins ces informations:

- Date et heure
- Masque de sol et de porte
- Position, distance jusqu'au prochain étage et vitesse à cet instant
- État de la charge utile et éventuellement en [kg] ou [%], si une unité de mesure de la charge CANopen est disponible.
- Compteur de voyage et heures de fonctionnement
- Compteur de changement de direction
- Mode de fonctionnement ascenseur
- Le mode 'Maintenance' et le mode 'Garder les portes fermées'
- Appels d'arrivée activés/désactivés
- Mode d'opération d'assemblage
- État du pont de la chaîne de sécurité de la porte via la carte SZ.
- État du signal de la chaîne de sécurité indiquant si les portes ont été fermées / verrouillées
- État du contacteur variateur/pilote

Les deux derniers éléments (signaux de chaîne de sécurité et signaux de contacteur d'entraînement) sont enregistrés pendant la dernière seconde, ce qui permet de revenir en arrière une seconde avant l'événement / le défaut.

19.1 Filtrage du journal de bord

Pour faciliter la recherche de ce que vous recherchez, vous pouvez barrer une ou plusieurs catégories en utilisant le filtre situé en haut de la boîte de dialogue.

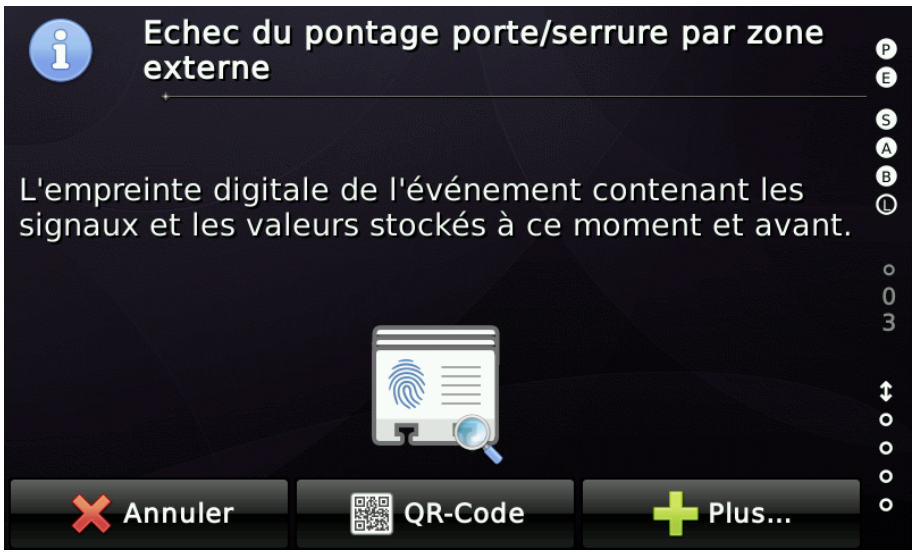
Pour ouvrir le journal de bord, appuyez sur le bouton matériel 'Favoris', puis sélectionnez 'Menu Diagnostic' → 'Journal'.

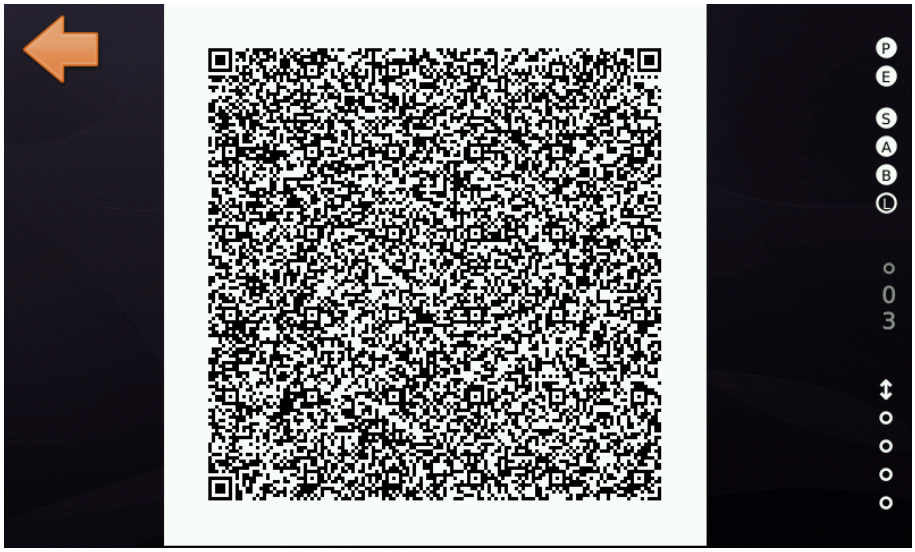


19.2 QR-Code représentant l'élément du journal de bord

Chaque élément du journal de bord peut être affiché sous forme de code QR incluant l'empreinte digitale stockée avec l'événement lui-même.

Utilisez une application code QR sur votre smartphone pour scanner le code et transférer le texte stocké dans le code QR sous forme de courrier électronique à un technicien de maintenance de votre bureau ou de votre siège.

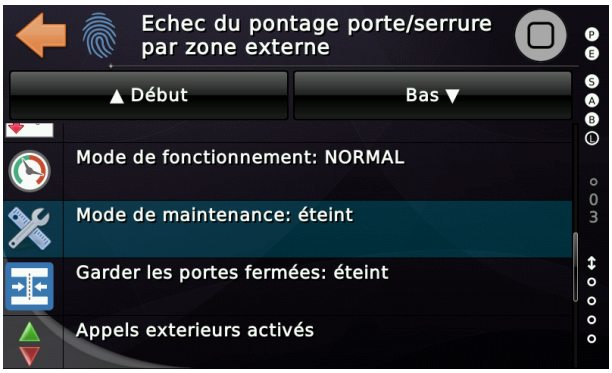




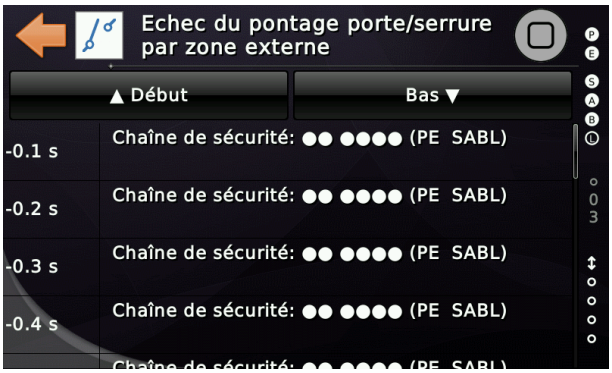
19.3 Empreinte digitale du journal de bord

Chaque élément du journal de bord contient des détails sur la situation, au moment où l'événement s'est produit. Certaines lignes, qui sont marquées d'un symbole ' **>** ', contiennent un 'miroir arrière', où les deux dernières secondes de la chaîne de sécurité, la vitesse ou la position peuvent être vues.









19.4 Quantité Liste des défauts

Il peut souvent être utile de voir quels défauts se sont produits le plus fréquemment. Le diagramme circulaire ci-dessous montre exactement cela.

Vous le trouverez en appuyant d'abord sur « Accueil », puis sur le bouton matériel « Favoris », puis allez dans « Menu de diagnostic » → « Plus... » → « Liste de la quantité de défauts ».

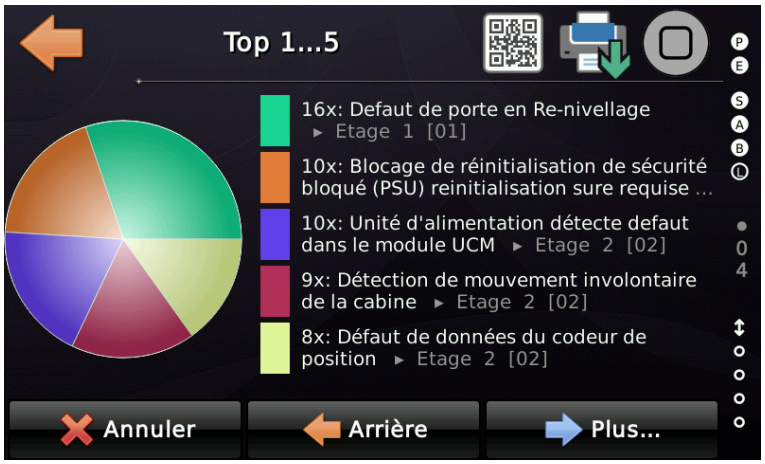


Figure 20: Diagramme circulaire montrant les 5 principaux défauts

Les pages peuvent être modifiées en glissant vers la droite et la gauche afin que les premiers événements 1..20 soient affichés.

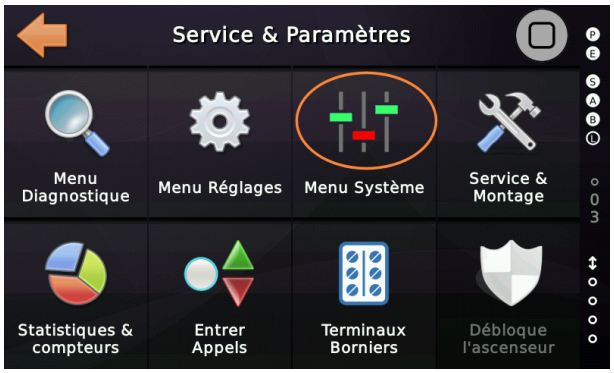


Vous aurez remarqué, que certains défauts peuvent être vus sur plusieurs pages. C'est parce qu'ils se sont produits à différents étages.

20 Protocole de modification des paramètres

Le journal des changements de paramètres est un système de fichiers d'enregistrement, stockant toutes les modifications apportées aux paramètres de l'ascenseur au fil du temps. Il stocke localement les 256 derniers changements de paramètres sur la carte contrôleur.

La visualisation graphique peut être trouvée en suivant 'Menu système' → 'Sécurité' → 'Journal des modifications des paramètres de levage'.



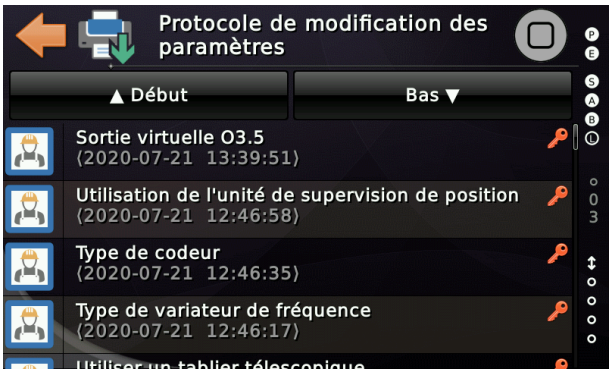


Figure 21: Journal des modifications des paramètres de levage trouvé sous Système → Sécurité

Le fichier journal stocke:

- Quel paramètre a été modifié (nom / texte d'aide).
- À quelle date / heure le paramètre a été modifié.

- Comment le paramètre a été modifié.
  - localement via l'interface utilisateur
  - via le système de bus
  - à distance (si possible) via la solution cloud

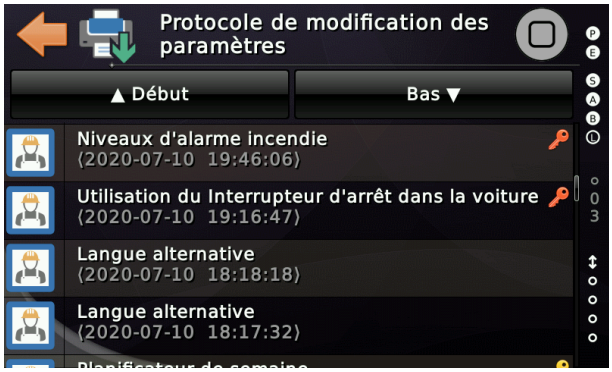
- Quel type de privilège avait été requis pour modifier le privilège de paramètre (configuration / service / non).
- L'ancienne et la nouvelle valeur (s) du paramètre, pour placer le changement de paramètre dans un contexte.

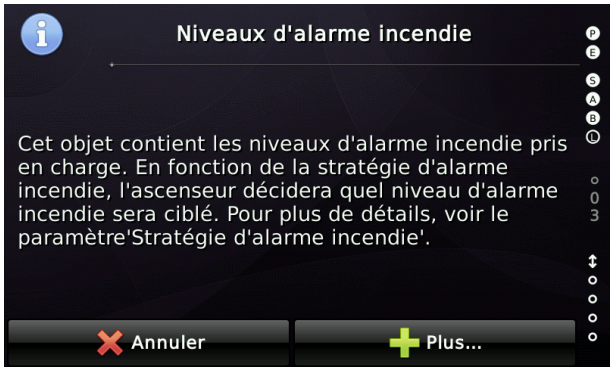
Le fichier journal complet peut être stocké sur une mémoire de masse (clé USB). Les entrées individuelles peuvent également être transférées via le code QR®.

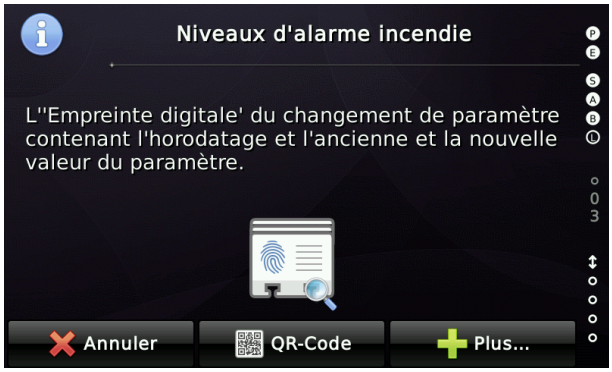
20.1 Exemples

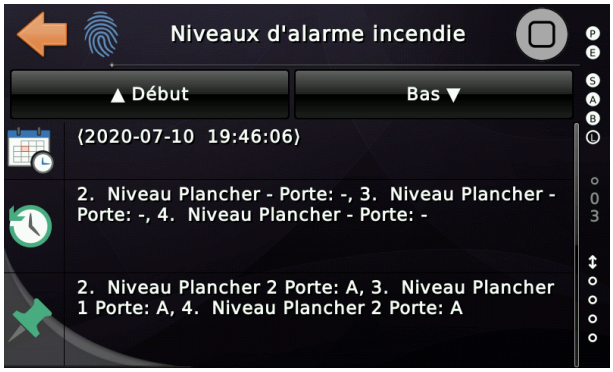
Dans le premier exemple donné, les niveaux d'alarme incendie ont été modifiés en un nouvel ensemble de valeurs. Le journal des changements de paramètres enregistrera les niveaux qui ont été modifiés. Le deuxième exemple montre les modifications apportées à la minuterie de stationnement. L'ancienne et la nouvelle valeur avaient été enregistrées, y compris l'unité physique.

20.1.1 Exemple de «Niveaux d'alarme incendie»

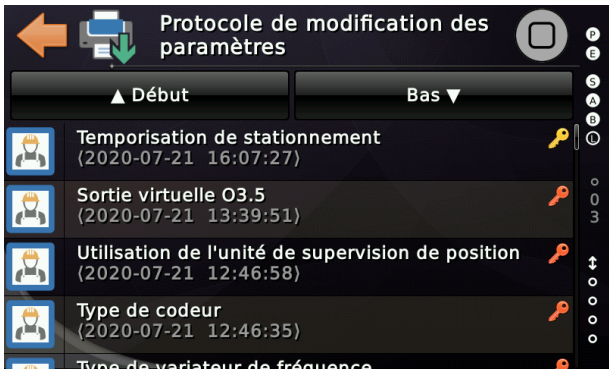








20.1.2 Exemple de «Minuterie de stationnement»





21 Liste des nœuds CANopen

21.1 Résumé

La liste de nœuds CANopen peut être utilisée pour modifier les terminaux d'entrée et de sortie de n'importe quel nœud du bus soutenant ces méthodes. Vous pouvez également modifier l'identifiant des nœuds existants. N'oubliez pas que les 'nouveaux nœuds d'usine' comportent souvent l'identifiant de nœud 125 et n'envoient aucun état d'entrée ni ne réagissent aux messages de sortie tant que l'identifiant de nœud n'a pas été configuré.

Le contrôleur d'ascenseur gère deux listes de nœuds, une pour chaque interface CAN physique (CAN1 & CAN2).



Vous trouverez la liste de nœuds sous 'Menu Diagnostic' → 'Liste de nœuds CANopen'. Puis sélectionnez CAN1 ou CAN2.

La première interface connecte toutes les unités périphériques locales, comme ...

- Unités de porte
- Unité d'entraînement
- Unité de position/unité de supervision de position (SIL3)
- Électronique de voiture
- La téléphonie de l'ascenseur (s'il s'agit d'une unité CANopen)
- Unité de mesure de charge de voiture
- Affichages et annonceurs vocaux

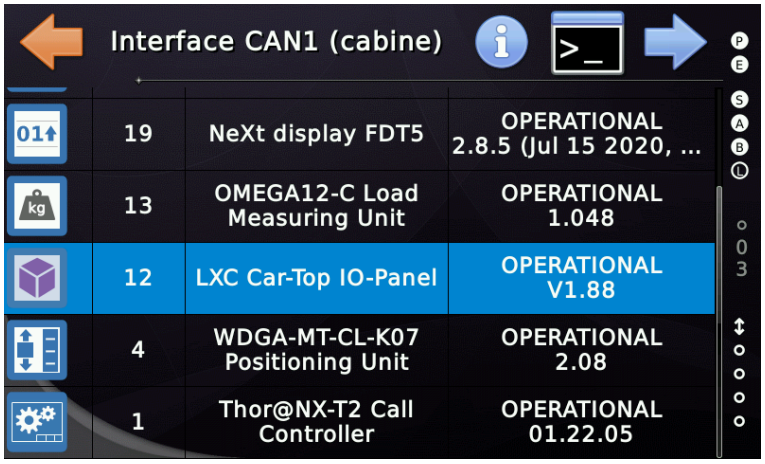
La seconde interface connecte tous les panneaux et écrans d'entrée/sortie pour les atterrissages ainsi que les autres contrôleurs d'ascenseur, s'ils fonctionnent dans une équipe/un groupe d'ascenseurs.



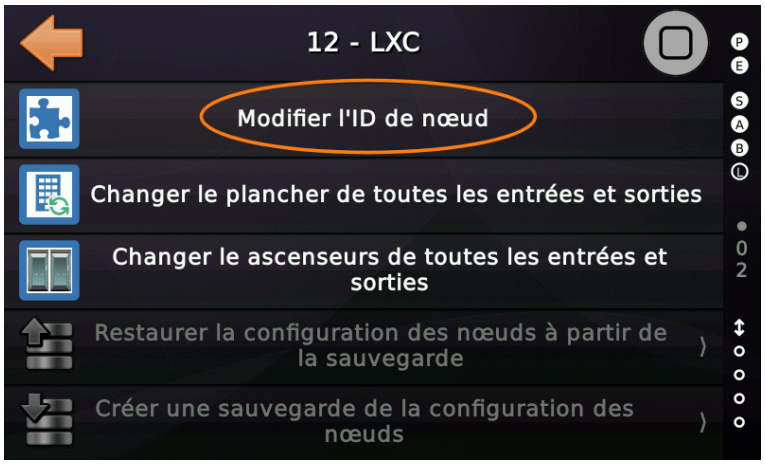
Faites glisser la liste de haut en bas et si vous avez trouvé le nœud que vous souhaitez modifier, appuyez dessus pendant quelques instants. Sinon, vous pouvez simplement les toucher, puis toucher le symbole '*Flèche droite*' dans le coin supérieur droit. Ensuite, vous trouvez un menu contenant les fonctions pouvant être utilisées sur ce nœud. L'élément de menu permettant de modifier l'identifiant du nœud se trouve généralement sous 'Plus ...'. Certains nœuds peuvent fournir une sorte '*d'interface utilisateur basée sur le texte*'. Vous pouvez essayer d'utiliser l'icône '*Console*'. Généralement, les onduleurs sont dotés de cette fonction, mais d'autres unités peuvent l'être également.

21.2 Changer l'identité de nœud d'un LXC (Car Top Electronics)

Afin de changer l'identifiant de nœud d'un LXC, appuyer quelques instants sur l'élément dans la liste. Sinon, vous pouvez simplement appuyer sur l'élément et utiliser l'icône 'Flèche droite'. Dans le nouveau menu qui s'ouvrira, sélectionnez 'Plus ...' puis cliquez sur 'Changer de nœud-ID'.







22 Opération d'équipe de levage

Si plusieurs unités de levage THOR ont été interconnectées via l'interface CAN2 pour fonctionner en équipe, les appels d'arrivée sont traités ensemble par l'équipe. Un algorithme intelligent à l'intérieur des unités THOR distribue les appels d'arrivée en attente de manière dynamique.

Pour que cela fonctionne, chaque unité doit être configurée pour être un 'membre d'équipe 1 - 8'.



Figure 22: Paramètre de levage simple/d'équipe

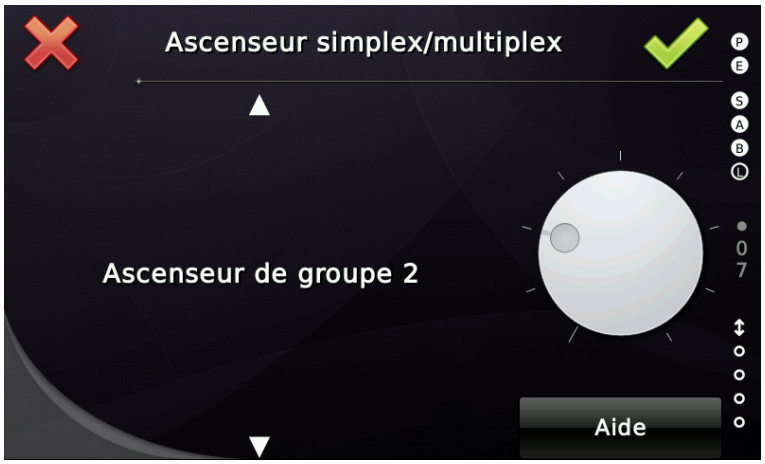


Figure 23: Sélection du numéro de membre de l'équipe

Vous trouverez le paramètre correspondant en appuyant d'abord sur 'Accueil', puis sur le bouton matériel 'Menu Paramètres', puis sur 'Autres' → 'Les bases' → 'Paramètres Simplex/Multiplex (Groupe)'.

Si plusieurs équipes possèdent le même 'numéro d'équipe', un conflit d'identificateur de nœud sur le bus CAN2 se produira, ce qui sera signalé par une erreur dans le 'Journal' et sous 'En attente': *CAN2: Ascenseurs utilisant le même identifiant de goupe.*

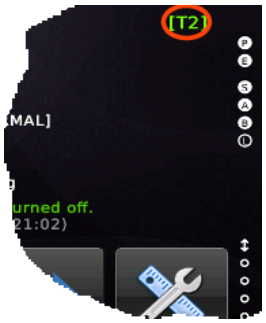
22.1 Statut d'équipe

Pour vérifier le '*statut de l'équipe*', appuyez sur le bouton matériel 'Favoris', puis sélectionnez 'Menu Diagnostic' → 'Plus' → 'Statut de l'équipe'. Vous trouverez une boîte de dialogue de présentation graphique appelée '*Présentation de l'équipe*' et une seconde boîte de dialogue nommée '*Informations sur l'équipe*' présentant deux pages de données de processus, pour chaque membre de l'équipe de levage, sur son état, sa position, sa vitesse, sa destination et son statut de porte.



Vous pouvez utiliser les boutons 'Retour' et 'Plus' ou simplement faire glisser les pages horizontalement.

Sur le desktop de chaque membre de l'équipe, vous aurez un petit symbole en haut à droite, tel que [T2] pour le deuxième ou [T3] pour le troisième membre de l'équipe. La couleur de ce symbole est un indice, indiquant si l'opération de l'équipe fonctionne bien ou si le membre de l'équipe a quitté l'équipe pour une raison quelconque, par exemple s'il se trouve sur les Préférences Voiture, Alarme incendie ou simplement Hors Service.



22.2 Options d'équipe



Vous trouverez le paramètre correspondant en appuyant d'abord sur 'Accueil' puis sur le bouton matériel 'Menu Paramètres' puis allez sur 'Plus' → 'Bases' → 'Ascenseur individuel / d'équipe'.

22.2.1 Stratégie d'exploitation de l'équipe de levage

Cette option définit, si le traitement des appels d'atterrissage dans l'équipe, doit mettre l'accent sur la consommation d'énergie ou les performances. Il définit essentiellement les facteurs utilisés pour décider si un autre ascenseur se précipitera pour intercepter des appels, comme...

- Facteur utilisé pour la distance (en étages) entre l'ascenseur et la destination.
- Facteur utilisé pour définir si un ascenseur doit réellement démarrer pour répondre à l'appel. C'est l'un des facteurs d '«efficacité énergétique» que vous souhaitez éliminer si «performant» a été choisi.
- Le facteur utilisé pour maintenir une élévation du niveau d'économie d'énergie. Un ascenseur encore éveillé est normalement considéré comme le «meilleur choix». C'est l'un des facteurs d '«efficacité énergétique» que vous souhaitez éliminer si «performant» a été choisi.
- Le facteur utilisé pour garder un ascenseur, en particulier dans le hall. Un ascenseur qui ne stationne toujours pas est normalement considéré comme le «meilleur choix».
- Le facteur déterminant pour rendre un ascenseur dans le hall moins attrayant qu'un autre ascenseur était. Cela empêchera un ascenseur «volé» du hall juste parce qu'il est un étage plus proche qu'un autre ascenseur.
- Le facteur d'un ascenseur qui s'éloigne de la destination souhaitée. Pour un ascenseur éloignant, le prochain point de retournement possible est calculé et voté, en utilisant des points de vote supplémentaires pour l'escale.
- Le facteur utilisé pour chaque «escale» que l'ascenseur effectuera estimera avant d'atteindre la destination souhaitée. Les appels en attente sont l'un des indicateurs utilisés avec ce facteur de critère.

22.2.2 Délai pour quitter le groupe, lorsque la porte battante est restée ouverte

Cette option définit la durée pendant laquelle la porte battante / manuelle doit être laissée ouverte par un passager, avant que l'ascenseur ne quitte le groupe / l'équipe.

22.2.3 Refléter les appels d'etage à bord au système de bus

Cette option est rarement utilisée et définit si les appels d'etage qui ne sont adressés qu'à un seul ascenseur doivent être réfléchis/diffusés vers le système de bus après avoir défini le masque d'ascenseur sur «Tous les ascenseurs».

22.2.4 Envoyer un autre ascenseur à pleine charge dans l'entrée principale

Avec cette option, vous spécifiez qu'un autre ascenseur d'équipe doit automatiquement se rendre à l'étage principal (lobby) lorsqu'un autre ascenseur d'équipe quitte l'étage principal avec une cabine pleine (pleine charge).

23 Mode d’assemblage

L'installation d'un ascenseur est toujours une tâche responsable, effectuée par des techniciens bien formés.

Étant donné que tous les capteurs et actionneurs de l'ascenseur ne peuvent pas être assemblés en même temps, il est nécessaire que le contrôleur d'ascenseur soit mis en 'mode de fonctionnement de l'assemblage'. Dans ce mode, l'ascenseur se comportera différemment de son fonctionnement normal:

- La détection automatique des ponts de sécurité est désactivée.
- L'ascenseur peut être entraîné en inspection/sauvetage d'urgence sans l'installation du système de codeur de position.
- Tant qu'il n'y a pas de commutateur 'Pré-limite d'assemblage ' installé, l'ascenseur limitera la vitesse maximale à la vitesse lente.
- Les contrôles 'Mouvement de voiture-sens' et 'Sens de rotation' sont désactivés.

Si l'as limite la vitesse à la vitesse lente sous 'Mode de fonctionnement de l'assemblage', les 'Interrupteurs de pré-limite d'assemblage' ne sont pas installés, mais sont activés, ce qui correspond au paramètre par défaut. Vous trouvez les paramètres associés ici sous 'Service et montage' → 'Assemblage et réparation'.

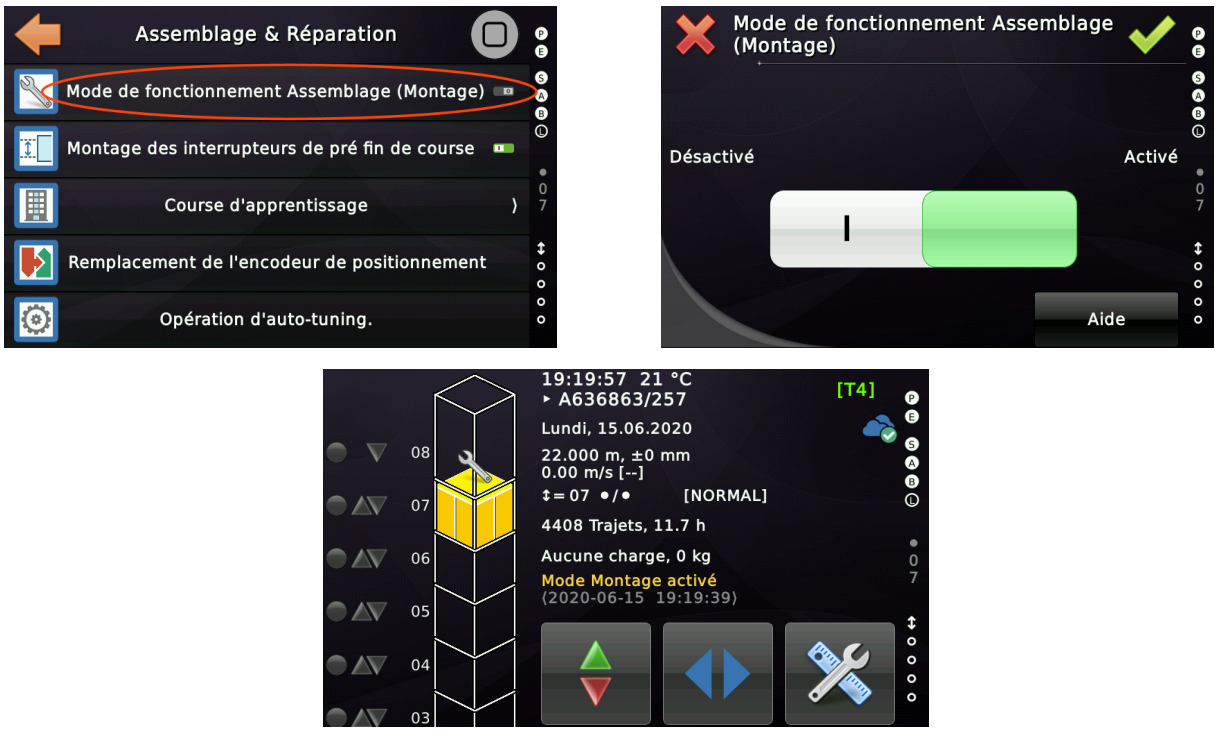


Figure 24: L'ascenseur avec mode d’opération d’assemblage activé

23.1 Préparation

La préparation du 'mode de montage' dépend en partie du type d'installation de l'ascenseur et des matériaux utilisés. Voici quelques points génériques:

- Si vous utilisez un lecteur CANopen, vérifiez que le système de lecteur communique avec l'interface de bus CAN1. Vérifiez simplement si le LED d'état/d'erreur CAN du variateur est vert. Il devrait cesser de clignoter en vert et rester continuellement vert lorsque le contrôleur de levage a initialisé le lecteur. Si le voyant d'état clignote toujours rouge ou reste rouge, vérifiez le câblage et la terminaison du bus.



- Si tout va bien, le lecteur devrait apparaître dans la liste des nœuds CANopen. La liste des nœuds CANopen se trouve sous 'Menu de diagnostic' → 'Liste de nœuds CANopen'.

- Assurez-vous que le bouton d'arrêt d'urgence de votre panneau de contrôle d'inspection / montage fonctionne vraiment! Vérifiez que les boutons de direction interrompent également la chaîne de sécurité, le cas échéant. Revérifiez le! Votre sécurité peut en dépendre.

- Installez les 'commutateurs de pré-limite' pour la durée de l'installation, tant que le système de capteur de position n'a pas été installé, afin de limiter l'allée haut/bas.



- Tant que vous n'avez qu'une plate-forme plutôt qu'une voiture/une cabine à conduire, veillez à ce que le contrepoids ne soit pas trop lourd et ne tire pas la plate-forme vers le haut, car les câbles glissent sur la poulie de traction..

▶ Le système d'entraînement doit être 'opérationnel' afin de pouvoir passer en 'mode de fonctionnement en montage'.

▶ Étant donné que le codeur et les composants électroniques de la voiture ne sont pas installés en 'mode de fonctionnement en assemblage', vous pouvez terminer le bus de communication CAN1 avec une résistance de 120 Ohm sur les bornes CAN-High et CAN-Low de l'armoire où se trouve normalement le câble de déplacement serait connecté.

23.2 Dépannage

23.2.1 Le lecteur ne démarre pas

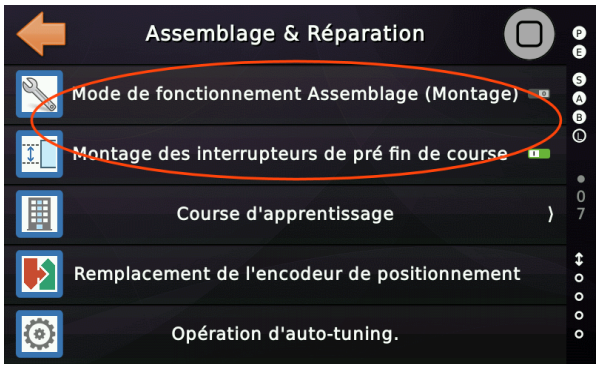
Si le contrôleur d'ascenseur ne mentionne aucun problème de communication avec le lecteur, vérifiez son propre afficheur pour plus de détails. Si vous avez un lecteur CANopen, vous pouvez consulter indirectement l'écran du lecteur via la 'Console CANopen' à partir de l'écran du contrôleur d'ascenseur. Vous trouvez cela sous 'Menu Diagnostic' → 'Affichage du groupe d'entraînement'.

▶ En fonction du système d'entraînement utilisé, d'autres étapes peuvent être nécessaires si vous souhaitez utiliser l'entraînement sans encodeur-moteur. Reportez-vous au manuel du lecteur à cet effet.

23.2.2 La voiture ou la plate-forme ne se déplace qu'à une vitesse lente

Si l'ascenseur limite la vitesse à la vitesse lente [V0] sous 'Mode de fonctionnement de l'assemblage', les 'Interrupteurs de pré-dimensionnement de l'assemblage' n'ont pas été installés et câblés, mais sont activés, ce qui correspond au paramètre par défaut. Vous trouvez les paramètres associés ici 'Service & Assemblage' → 'Assemblage & Réparation'.





24 Voyage d'apprentissage via un normal encodeur

Le système de codage de positionnement est l'une des pièces les plus vitales d'une installation d'ascenseur. Il fournit directement ou indirectement:

- Position de la voiture/de la cabine en incréments bruts plutôt qu'en millimètres. [directement]
- Position de la voiture/de la cabine en millimètres. [indirectement]
- Vitesse de la voiture/cabine en mouvement. [indirectement]
- Accélération de la voiture/cabine en mouvement. [indirectement]

Étant donné que la position en millimètres est calculée à partir de la valeur du codeur par incréments bruts, il est important que le contrôleur d'ascenseur fonctionne avec les bonnes valeurs de conversion. Pour les systèmes à codeur rotatif, la circonférence de la poulie est le paramètre clé.

Une fois que le système de codeur de positionnement a été installé et fonctionne correctement, l'opération d'apprentissage peut être lancée. La voiture / la cabine doivent être assemblées, y compris une machine à porte qui fonctionne correctement et un seuil de porte correctement installé. Ensuite, vous pouvez passer à l'étape suivante.

Afin de préparer l'ascenseur au fonctionnement normal, les positions correctes des étages doivent être enseignées. Ces valeurs sont vitales car toutes les autres distances, comme ...

- Zone de porte
- Zone de nivellement
- Distances de freinage (décélération)
- Distance de déplacement minimale pour la sélection de la vitesse

... dépendent des positions de niveau correctes. Assurez-vous donc que les valeurs de la position des étages sont vraiment précises.

Souvent il arrive que les positions de l'étage est modifié directement si l'ascenseur n'approche pas le niveau. Il est préférable de vérifier d'abord si l'ascenseur est en dépassement ou s'il s'est arrêté trop tôt, car les distances de décélération ne correspondent pas. Ce n'est que lorsque l'as s'arrête réellement à la position définie, qu'ils doivent être réglés de manière à ce que le seuil de la porte soit au même niveau.

24.1 Préparation

Vérifiez que le système de capteur de position CANopen communique avec l'interface de bus CAN1. Vérifiez simplement si le LED d'état/d'erreur du codeur est vert. Il devrait cesser de clignoter en vert et rester continuellement vert lorsque le contrôleur de levage a initialisé le codeur. Si le voyant d'état clignote toujours rouge ou reste rouge, vérifiez le câblage et la terminaison du bus.

Si le LED du codeur n'est pas vert, alors ...

- Vérifiez que CAN-High (blanc) et CAN-Low (bleu) ne sont pas déformés.
- Mettez le contrôleur hors tension et mesurez la résistance du bus CAN entre les lignes CAN-High (blanche) et CAN-Low (bleue). Le bus doit être terminé aux deux extrémités avec 120 Ohms, la résistance résultante doit être d'environ 60 Ohms. Gardez à l'esprit que souvent les codeurs de position sont déjà terminés, en supposant qu'ils se trouvent à l'une des extrémités de la ligne de bus.

Si tout est en ordre, le codeur devrait apparaître dans la liste des nœuds CANopen, comme dans cet exemple. Vous trouverez la liste de nœuds sous 'Menu Diagnostic' → 'Liste de nœuds CANopen'.

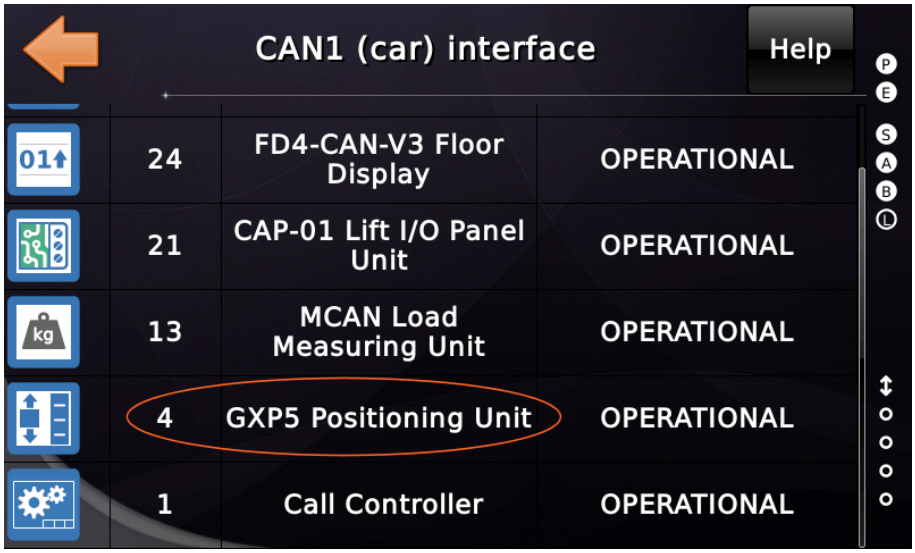
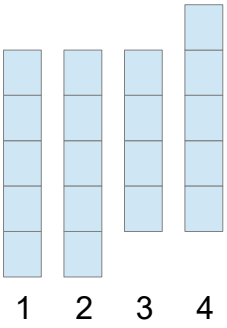


Figure 25: Exemple de liste de nœuds @ CAN1

Le système de encodage doit être 'opérationnel' pour pouvoir poursuivre l'opération d'apprentissage.

24.2 Paramètre d'étage inférieur/supérieur



Pour vous assurer que ces paramètres ont été configurés correctement lors de la fabrication de l'armoire, accédez rapidement à 'Paramètres' → 'Plus ...' → 'Bases' → 'Planchers'.

Vérifiez les valeurs pour les étages inférieur et supérieur. La valeur de 'Rez de chaussée' est assez souvent la même, mais dans une équipe d'ascenseurs, elle peut varier si les ascenseurs de l'équipe ont des étages différents à partir desquels ils (ou leur palier) commencent.

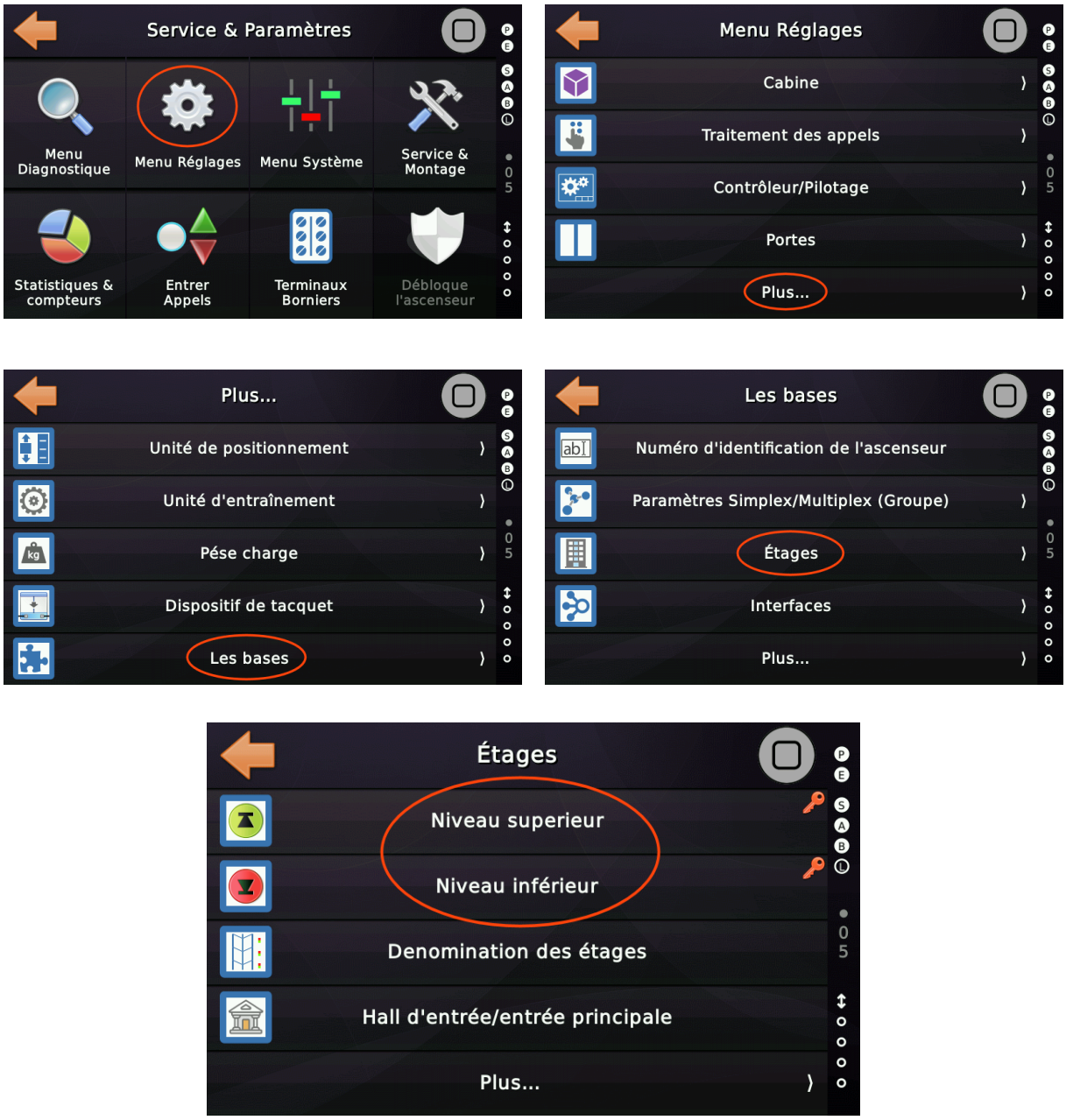


Figure 26: Paramètres du niveau du sol supérieur/inférieur

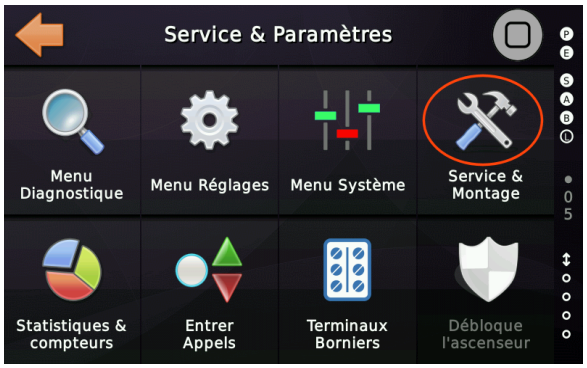
24.3 Apprentissage manuel des étages

'*L'opération d'apprentissage manuel*' ne peut être activée que si l'ascenseur a d'abord été mis sur l'opération Inspection / Sauvetage d'urgence..



Figure 27: Ascenseur en inspection / sauvetage d'urgence.

L'assistant de formation manuel se trouve sous 'Assemblage et Montage' → 'Assemblage et réparation' → 'Course d'apprentissage' → 'Course d'apprentissage manuelle'.





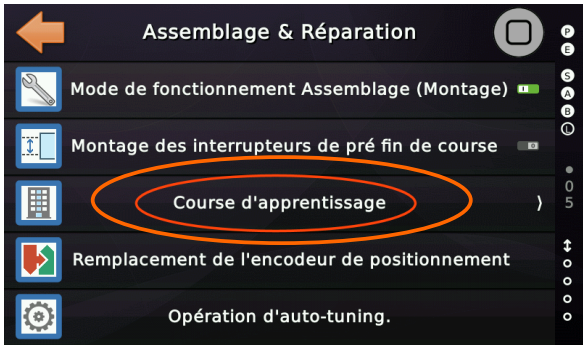


Figure 28: Assistant de formation manuel

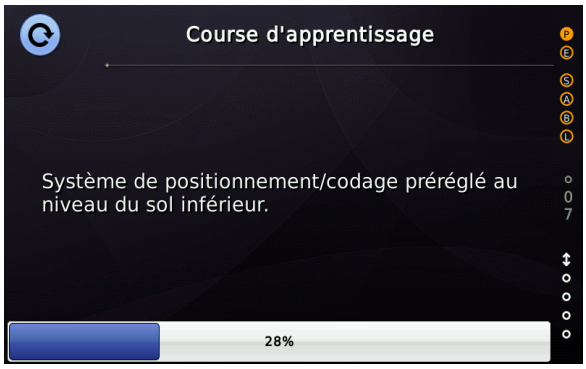


Figure 29: Effacer tous les niveaux d'étages

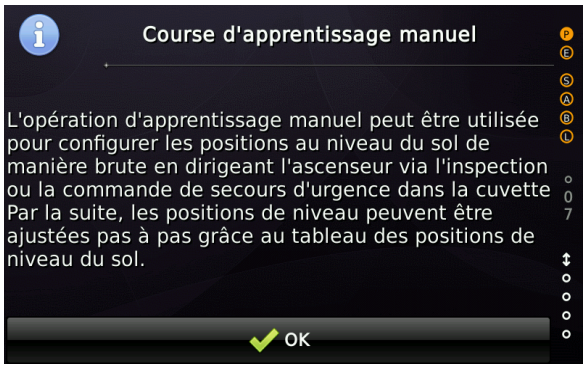
▶ L'activation de l'opération de voyage d'apprentissage effacera les positions existantes d'étages.

▶ Pour que cela soit le plus facile possible, nivelez la cabine au premier étage avant de commencer. En cas de poursuite, l'assistant 'prédéfinit' l'encodeur sur 1000 mm (1 m) comme premier niveau d'étage, qui est alors la position de base pour chaque étage situé au-dessus de celui-ci.





▶ Si le 'préréglage du codeur' a bien fonctionné, le codeur de positionnement doit indiquer que la cabine est maintenant alignée sur '1 000 m'. Si cela est correct, continuez en appuyant sur le bouton 'Enregistrer'.





Déplacez la cabine maintenant en actionnant l'ascenseur via le panneau de commande Inspection / Sauvetage d'urgence de haut en bas au prochain étage. Si vous avez une deuxième personne pour vous soutenir, cela pourrait être plus facile. Sinon, vous pouvez surveiller l'état de l'interrupteur magnétique de la zone de porte.

▶ Il n'est pas important que les valeurs du niveau d'éage sont exacts dans cette étape, car elles peuvent facilement être ajustées une fois le 'voyage d'apprentissage' se termine. Vous trouverez les valeurs apprises dans le tableau de niveau d'étage, qui se trouve sous 'Paramètres' → 'Plus ...' → 'Unité de positionnement' → 'Positions du niveau de l'étage'.

▶ Donc, plus tard, après que les niveaux ont été déterminés, un test de conduite et une simple règle pour mesurer la distance d'étages sont suffisants pour que la cabine devienne de niveau. Mais avant de réellement changer les valeurs, vérifiez si l'ascenseur s'arrête vraiment aux positions apprises, même s'ils ne sont pas corrects, assurez-vous que les distances de décélération sont suffisantes pour arrêter la cabine correctement.

Si vous avez atteint le niveau de l'étage suivant, mémorisez (apprenez) la position en appuyant soit sur le bouton 'Enregistrer' de l'écran du contrôleur de l'ascenseur, soit (au lieu de cela) sur le 'bouton d'appel de voiture' correspondant dans la voiture / cabine de l'ascenseur . Les lampes d'appel de cabine des étages déjà appris restent allumées.

Utiliser les boutons d'appel de la cabine pour mémoriser les niveaux d'étage signifie que vous pouvez utiliser un panneau de contrôle / contrôle temporaire suffisamment long pour être avec vous dans la cabine, afin de faire votre voyage d'apprentissage. Si vous avez enregistré une position d'étage, le numéro d'étage sera ajusté automatiquement.

▶ Si vous devez (pour quelque raison que ce soit) annuler une position déjà apprise, appuyez simplement sur le bouton 'Annuler' ou simplement glissez le numéro de l'étage vers l'arrière.



Figure 30: Écran principal de l'assistant de voyage d'apprentissage

▶ Continuez avec chaque étage jusqu'à ce que vous ayez fini le dernier étage de votre ascenseur.

24.4 Apprentissage automatique des niveaux

En plus de l'opération manuelle d'apprentissage, le contrôleur d'ascenseur offre également une opération d'apprentissage automatique, dans laquelle les aimants de zone soigneusement installés sont utilisés pour déterminer la position du niveau Les positions de niveau déterminées de cette manière peuvent ensuite être ajustées manuellement à l'aide du tableau des positions.

'*L'opération automatique d'apprentissage*' ne peut être activée que si l'inspection et le sauvetage d'urgence ont été désactivés.

L'assistant de formation automatique se trouve sous Assemblage et service '→' Assemblage et réparation '→' Voyage d'apprentissage '→' Voyage d'apprentissage automatique '.

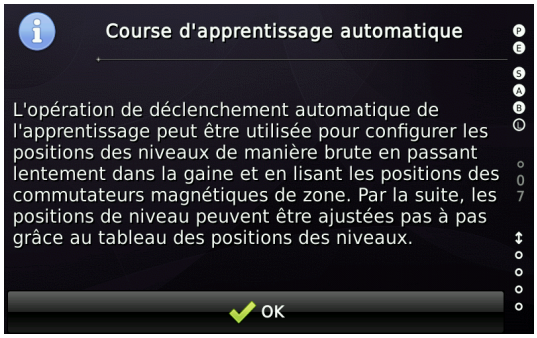
▶ L'activation de l'opération de voyage d'apprentissage écrasera les positions existantes des étages. Pour que ce soit aussi facile que possible, mettez la cabine au rez-de-chaussée, avant de commencer.

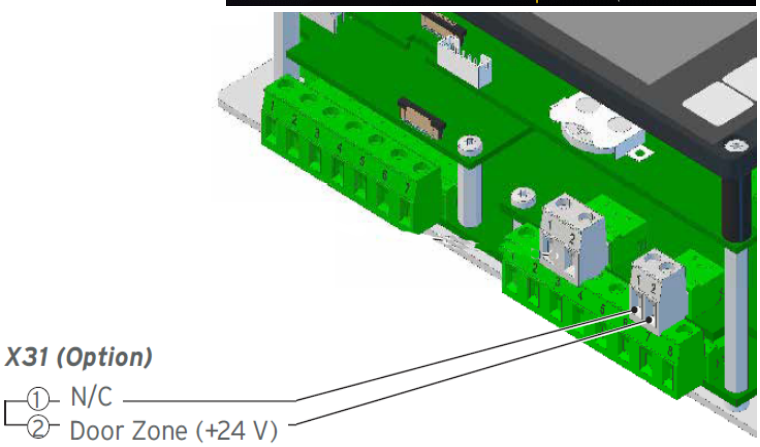
Vérifiez que l'interrupteur du solénoïde de la zone de la porte est allumé (fermé) avant de poursuivre. Vous pouvez facilement mesurer cela sur les unités de contrôleur de levage Thor sur le terminal X31.2.

En cas de poursuite, l'assistant 'prédéfinit' l'encodeur sur 1000 mm (1 m) comme premier étage, qui est ensuite la position de base pour chaque étage situé au-dessus de celui-ci.









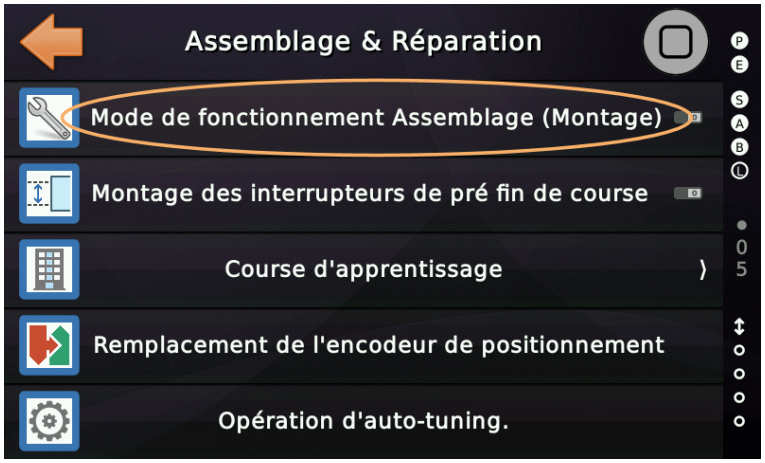
24.5 Mode assemblage désactivé automatiquement

'L'opération d'apprentissage' désactivera automatiquement le 'Mode d'opération d'assemblage' s'il est terminé avec succès.

Cela signifie que toutes les fonctions de supervision et de surveillance désactivées seront alors activées. Cela inclut la détection du 'pont de chaîne de sécurité'.

Le résultat courant est qu'après le voyage d'apprentissage, l'ascenseur sera bloqué car certains ponts de la chaîne de sécurité sont toujours connectés. Ce n'est pas une faute, mais un élément de sécurité, garantissant que l'ascenseur ne fonctionnera pas normalement s'il reste des ponts 'oubliés' connectés sur la chaîne de sécurité.





25 Mode d'apprentissage unité de supervision (SIL3)

Le bloc d'alimentation est un système de codage sécurisé (SIL3) et surveille le mouvement de la cabine d'ascenseur. Cela permet au bloc d'alimentation de remplacer les interrupteurs de fin de course physiques et le régulateur de vitesse, leur fonctionnalité est maintenant fournie virtuellement par le bloc d'alimentation.

Chaque fabricant de USP, étant une unité liée à la sécurité, met en œuvre sa propre procédure de configuration certifiée. Cela se traduit par une variété de procédures de voyage d'apprentissage.

Avant de commencer le voyage d'apprentissage du USP, assurez-vous de réussir les étapes décrites dans les chapitres Erreur: source de la référence non trouvée et Erreur: source de la référence non trouvée.

Vérifiez sous «Paramètres» → «Plus ...» → «Unité de positionnement» → «Type d'unité de positionnement» → «Type d'encodeur» si l'option choisie correspond au bloc d'alimentation utilisé.

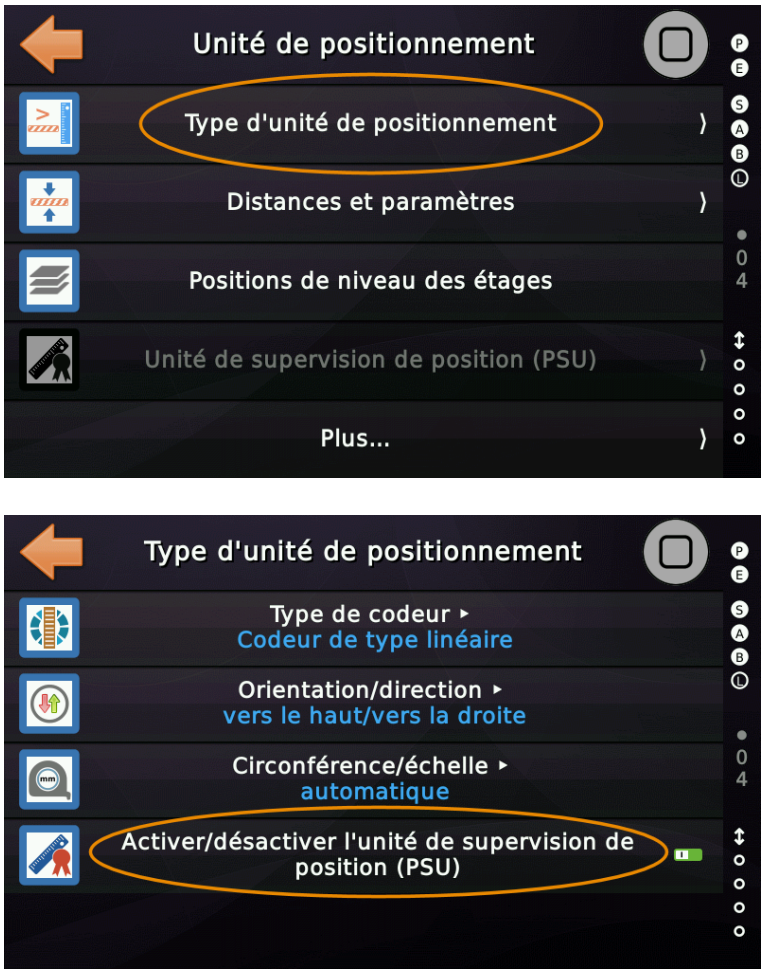


Figure 31: De l'utilisation d'un encodeur USP

25.1 Préparation

Pour passer de l'utilisation d'un encodeur normal à un USP, procédez comme suit.

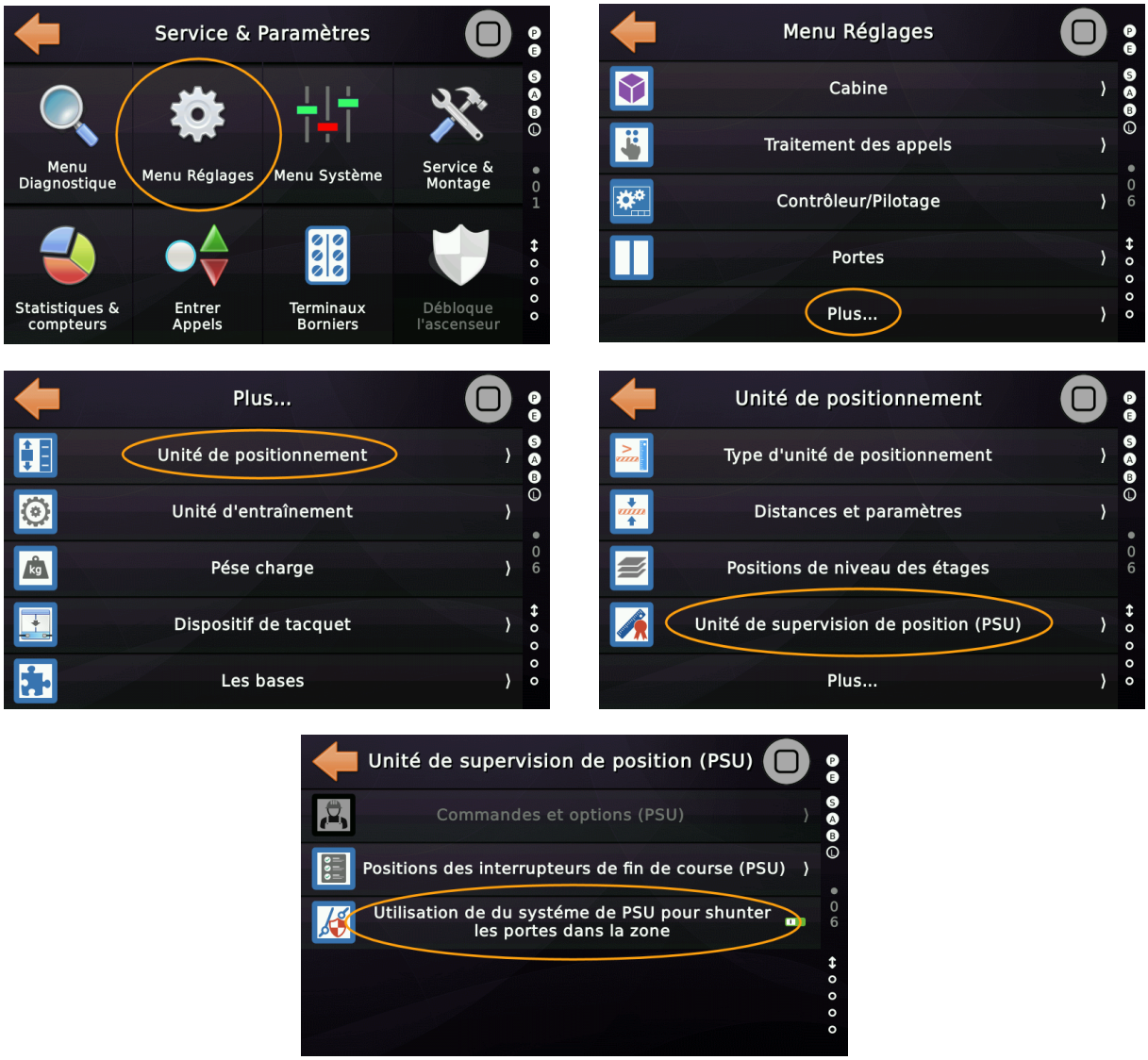


Figure 32: Activation / désactivation de l'utilisation du circuit de sécurité du bloc d'alimentation

L'étape suivante dépend du fait que vous ayez l'USP en charge du pontage des portes, couramment utilisé pour l'ouverture avancée des portes ou pour le nivellement. Si le bloc d'alimentation doit être utilisé pour ces fonctions, activez l'option suivante. Si vous utilisez le SMZ embarqué de Thor, cette option doit être désactivée à la place.

Avant de débuter un voyage d'apprentissage, assurez-vous d'activer le «Mode d'assemblage». Cette option se trouve sous «Service et assemblage» → «Assemblage et réparation» → «Mode de fonctionnement de l'assemblage».

25.2 Mode d'apprentissage utilisant un encodeur (SIL3/USP) SAFE ANTS (LES02)

Les commandes indispensables à la configuration de l'ANTS-PSU se trouvent dans la branche de menu suivante.

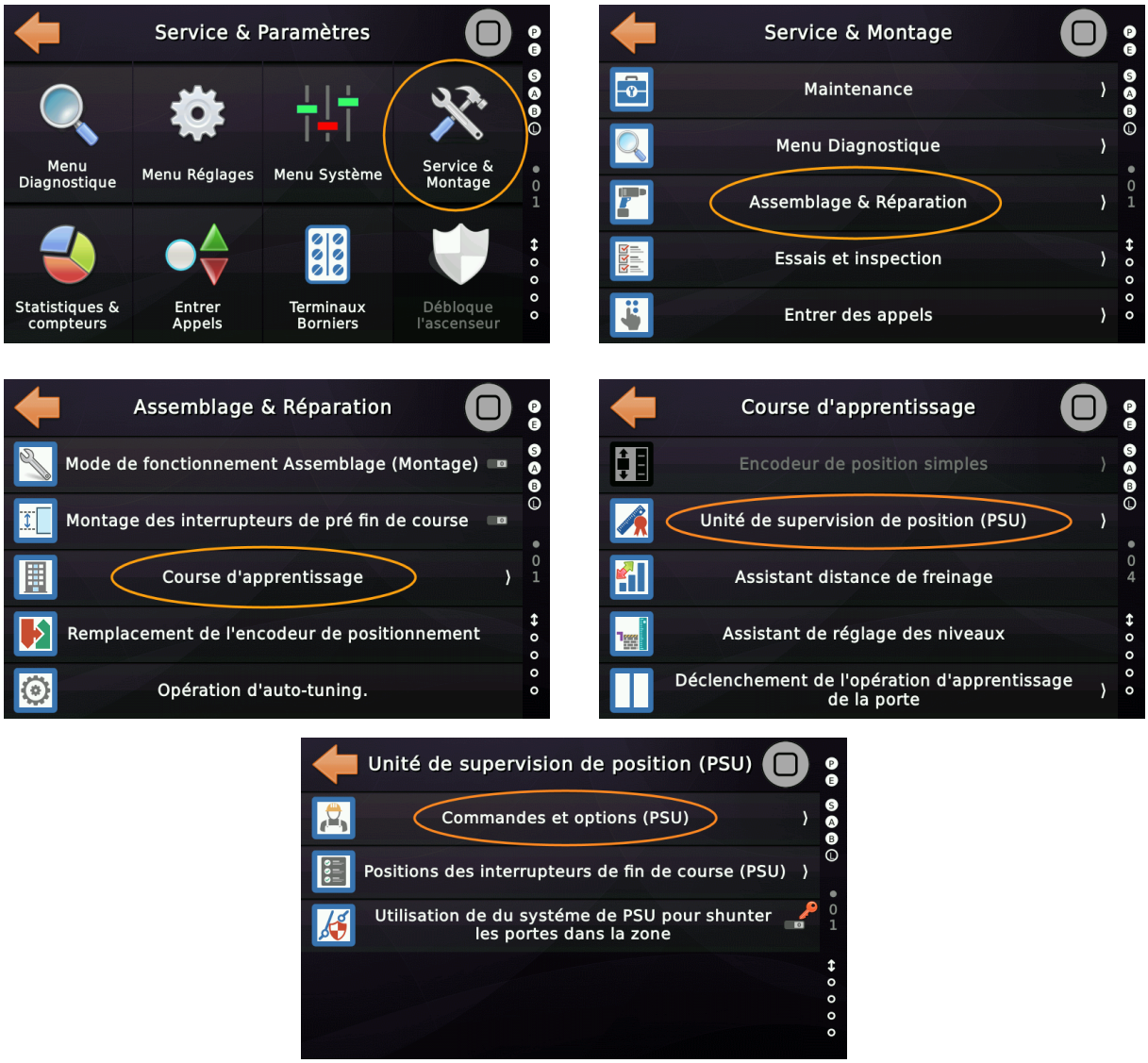
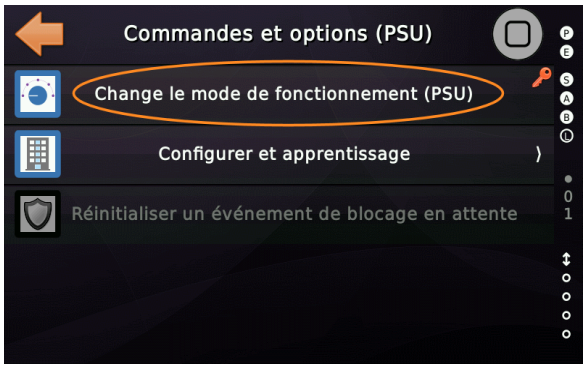
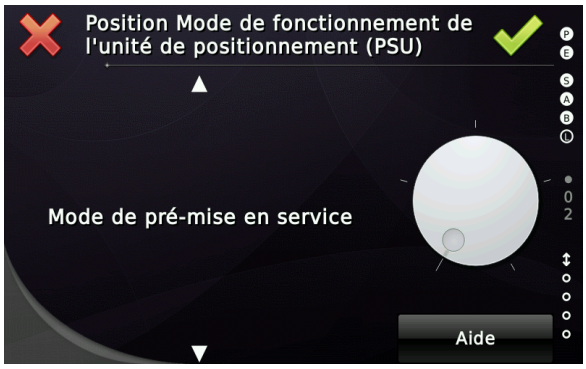


Figure 33: PSU Commandes et options

Pour démarrer le mode d'apprentissage avec le ANTS-PSU, le PSU doit être commuté en «mode de configuration» via l'interface utilisateur.

Si vous désirez réinitialiser toutes les données de position dans l'ANTS-PSU, par exemple, si l'unité avait été utilisée auparavant, mettez à la place, l'unité en «mode de pré-mise en service». Après avoir effacé toutes les données stockées, l'appareil entre automatiquement en «Mode de configuration».

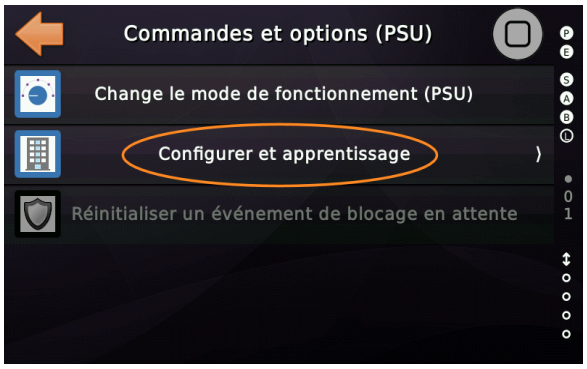


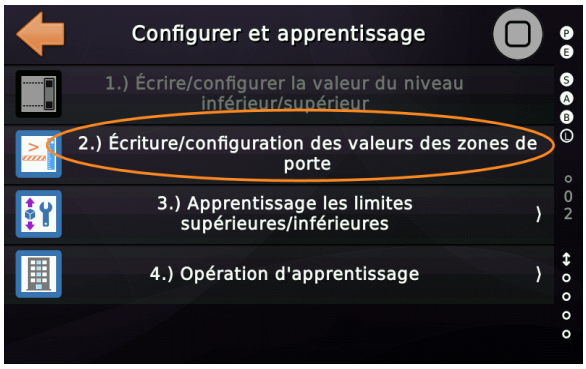


Maintenant que l'unité est entrée en «Mode de configuration», le bloc d'alimentation peut être configuré en entrant dans le menu «Configurer et enseigner».

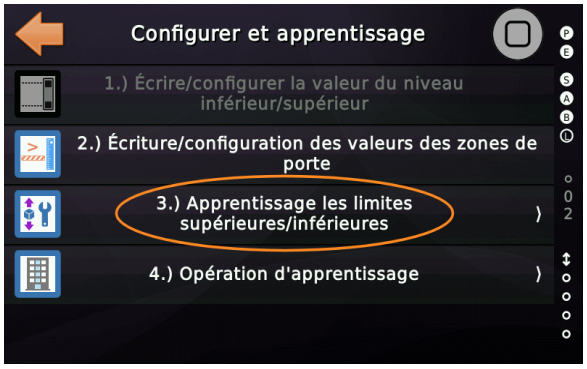
Le premier point de menu est grisé car le Variotech / Kübler ANTS-PSU ne repose pas sur la configuration de l'étage supérieur / inférieur. Ainsi, la configuration ANTS-PSU commence par le deuxième élément. Les valeurs de zone de porte qui ont été configurées dans Thor sont maintenant écrites dans l'unité.

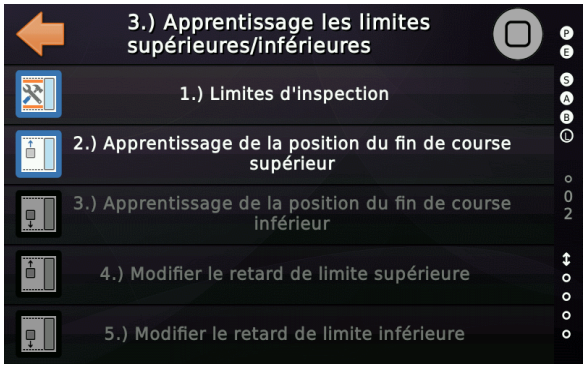
Les valeurs de la zone de porte se trouvent sous «Paramètres» → «Plus ...» → «Unité de positionnement» → «Distances et paramètres» → «Plus...» → «Zone de porte en dessous» / «Zone de porte au-dessus».





Ensuite, les fins de course seront apprises. Lors de la sélection du point de menu 3, la branche avec le processus d'apprentissage des fins de course est ouverte. La séquence est fixe, de sorte que seuls les éléments de menu actuellement valides peuvent être sélectionnés, tous les autres sont grisés.





L'ANTS-PSU utilise des décalages de limite d'inspection fixes de 1200 mm par rapport à la position de l'interrupteur de fin de course. Vous pouvez sélectionner les limites d'inspection qui existent réellement:

- Aucune limite d'inspection
- Seule limite d'inspection supérieure
- Seule limite d'inspection inférieure
- Limites d'inspection haut et bas
- Aucune limite d'inspection, mais l'inspection est connectée à l'unité ANTS-PSU.

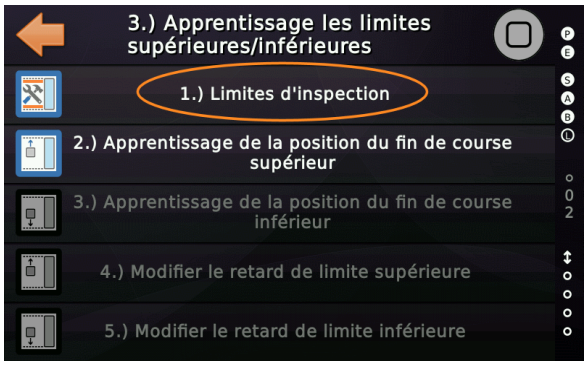


Figure 34: Enseigner les limites d'inspection

Aucune limite d'inspection n'est définie, par défaut. Si tel est le cas, il n'est pas nécessaire de modifier le paramètre, mais vous pouvez continuer directement avec l'apprentissage de fin de course supérieure.

Dans l'étape suivante du processus d'apprentissage de l'interrupteur de fin de course, la position actuelle est mémorisée comme position de l'interrupteur de fin de course supérieure. Avant de sélectionner l'élément de menu correspondant, assurez-vous d'avoir déplacé la cabine dans la position de l'interrupteur de fin de course supérieur, à l'aide de la commande de secours d'urgence. Après avoir appuyé sur le bouton, la position de fin de course supérieure est mémorisée de manière non volatile.

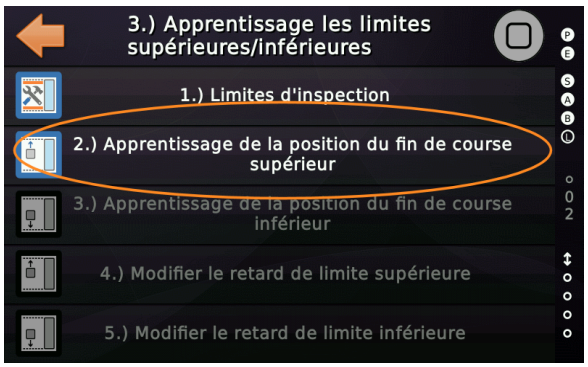


Figure 35: Enseigner la limite supérieure

L'interrupteur de fin de course supérieur est suivi de l'apprentissage de l'interrupteur de fin de course inférieur. Pour cela, l'ascenseur est déplacé vers la position de l'interrupteur de fin de course inférieur en utilisant à nouveau la commande de secours d'urgence. En appuyant sur le bouton, la position actuelle est enregistrée comme interrupteur de fin de course inférieur.

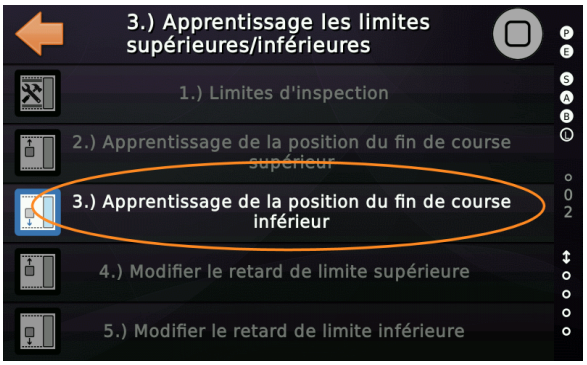
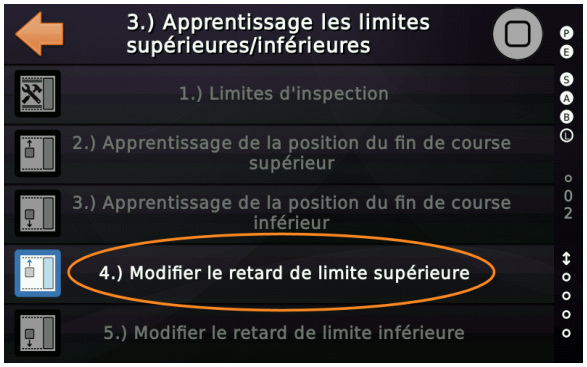
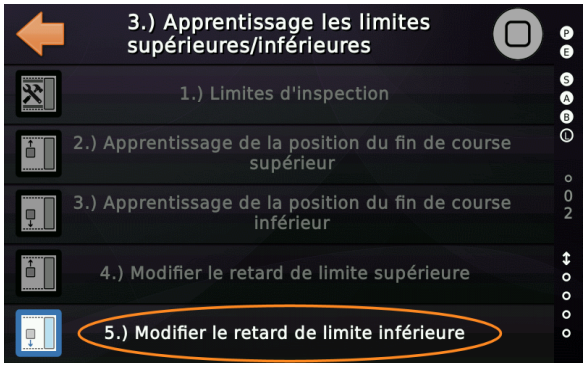


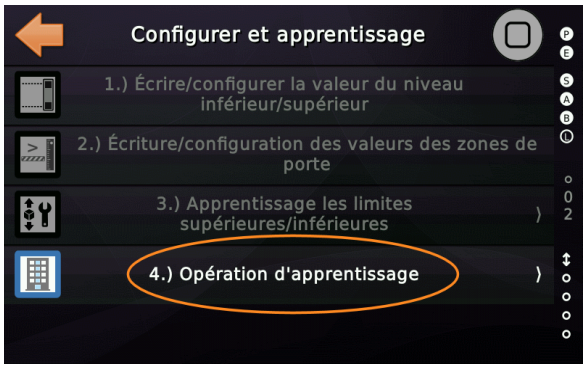
Figure 36: Enseigner la limite inférieure

Après avoir défini les interrupteurs de fin de course supérieure et inférieure, les interrupteurs de retard sont définis. Ceux-ci sont définis comme un décalage par rapport aux fins de course précédemment définis. La valeur saisie indique la distance entre un interrupteur de ralentissement et l'interrupteur de fin de course respectif en direction du centre de la cage.

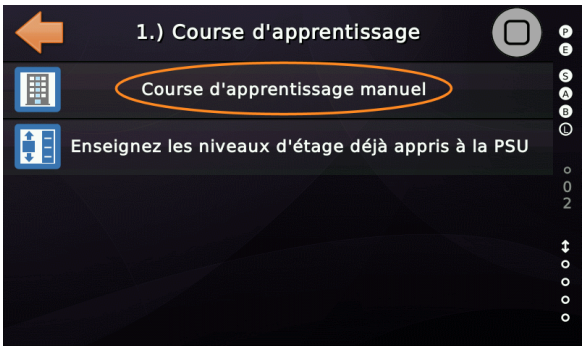




Dès que les fins de course et les positions de ralentissement ont été apprises, le déclenchement d'apprentissage peut être démarré. Pour ce faire, passez au menu correspondant et sélectionnez le voyage d'apprentissage. Les positions actuelles à l'étage sont supprimées. Avant de commencer le voyage d'apprentissage, la cabine doit être déplacée au ras du plancher le plus bas, en utilisant la commande de sauvetage / inspection d'urgence. C'est le point de départ du voyage d'apprentissage. Ensuite, l'assistant s'ouvre pour l'opération d'apprentissage manuel.





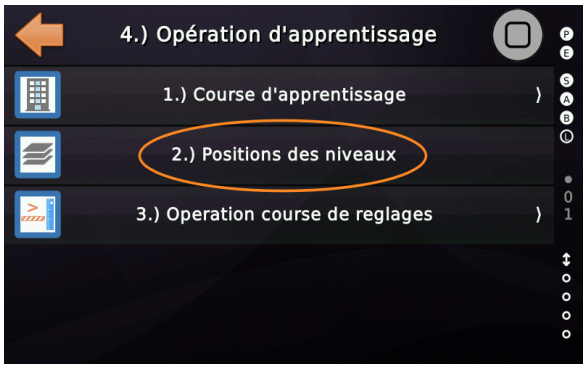


Grâce à la commande de sauvetage / inspection d'urgence, tous les étages, en commençant par le plus bas, peuvent maintenant être appris à l'aide du bouton «Enregistrer».

Dès que tous les étages ont été appris, l'assistant se ferme et vous revenez au menu de voyage d'apprentissage / réglage. Si toutes les positions à l'étage n'ont pas pu être atteintes avec précision, elles peuvent être ajustées au point 2.



Figure 37: Assistant d'apprentissage manuel de voyage





Une fois le voyage d'apprentissage terminé, il est maintenant possible de piloter l'ascenseur en utilisant la vitesse nominale. Avant de continuer avec le «voyage de réglage» à l'étape suivante, les positions à l'étage, les distances de freinage et les paramètres de conduite peuvent être optimisés jusqu'à ce que l'ascenseur s'arrête au niveau de chaque étage.

La raison en est que l'encodeur de position ANTS-PSU enregistre uniquement les positions à l'étage pendant le «déclenchement d'ajustement». Pendant le «voyage d'apprentissage», les positions à l'étage sont enregistrées uniquement dans le contrôleur d'ascenseur. Dès que les positions du sol ont été enregistrées dans le codeur de position, elles ne peuvent plus être modifiées. Pour cette raison, le «voyage d'ajustement» ne doit être effectué que lorsque l'ascenseur fonctionne parfaitement.

L'assistant de réglage fin (voir chapitre Erreur: source de la référence non trouvée) peut également être utilisé pour régler les positions à l'étage depuis l'intérieur de la cabine, avant de les stocker dans le bloc d'alimentation.

Dès que le système de levage a été réglé de manière optimale, le déclenchement de réglage peut démarrer, utilisé pour apprendre les niveaux du sol à l'unité PSU. Chaque étage doit être approché deux fois. Pour résumer, le voyage d'ajustement est divisé en deux tours - il est fait deux fois.

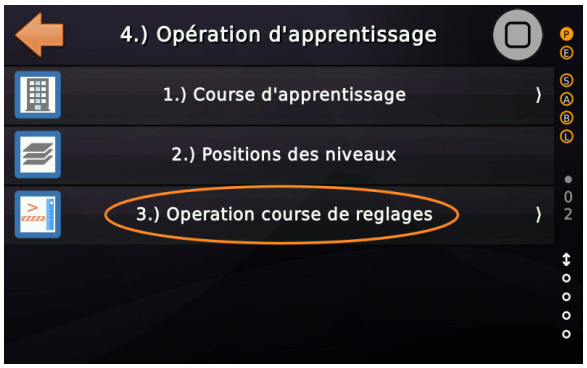
Au premier tour, les étages sont indiqués au PSU. Au second tour, ils sont à nouveau approchés et revus après chaque arrêt. Ceci est utilisé par le bloc d'alimentation pour vérifier à nouveau les positions à l'étage.

L'apprentissage des niveaux de sol à l'encodeur PSU peut être effectué de deux manières différentes:

- Automatiquement, ce qui est le moyen privilégié
- Manuellement, si pour une raison quelconque le processus automatique échouait

25.2.1 Apprentissage automatique des niveaux d'étage au bloc d'alimentation

L'assistant automatique vous évite d'avoir à visiter manuellement chaque étage deux fois et d'engager le bouton d'apprentissage.



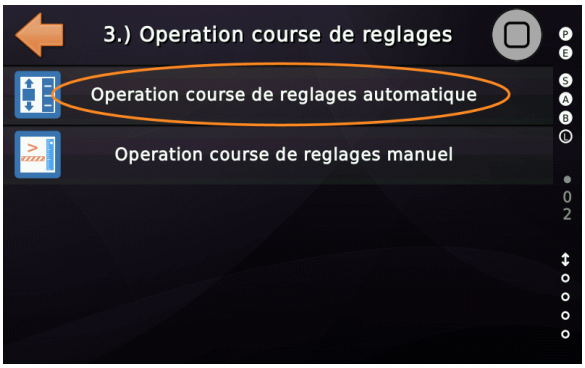








Figure 39: Assistant d'apprentissage automatique de voyage

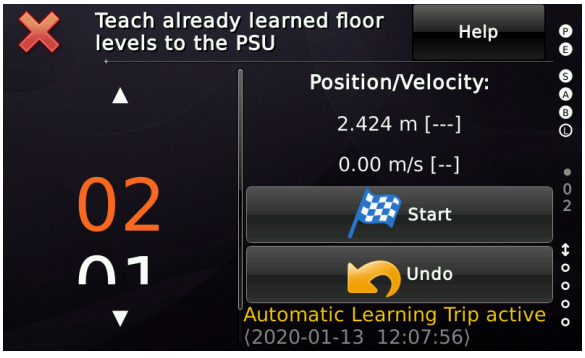


Figure 38: Assistant de déclenchement de réglage automatique

Appuyez sur le bouton «Démarrer» pour commencer l'apprentissage automatique. La cabine se déplace automatiquement de l'étage le plus bas à chaque étage et enregistre la position dans le bloc d'alimentation.

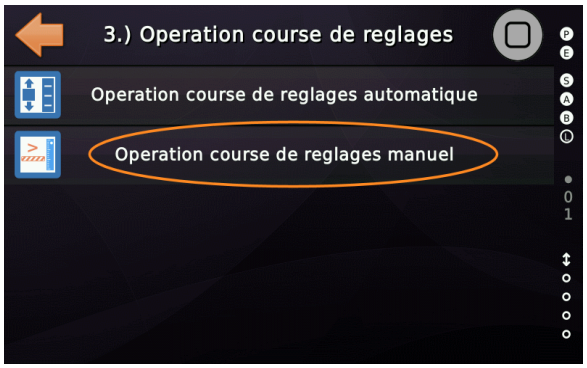
Dès que tous les étages ont été atteints une fois, l'assistant de voyage d'apprentissage recommencera le processus et revisitera tous les étages, de bas en haut. Ceci est requis par l'unité PSU pour être certain que tous les étages ont été visités.

Une fois le voyage de réglage automatique terminé, le bloc d'alimentation est configuré avec succès et doit passer automatiquement en mode de fonctionnement normal. Si ce n'est pas le cas, le mode de fonctionnement peut être réglé manuellement à l'aide de «Commandes et options (PSU) → Changer le mode de fonctionnement (PSU)».

25.2.2 Apprentissage manuel des niveaux d'étage au PSU

Vous souhaiterez peut-être utiliser la variante automatique de cette opération. Mais si pour une raison quelconque cela échoue, vous pouvez utiliser la variante manuelle comme décrit ci-dessous.

La procédure pour les deux tours est la même. L'étage actuellement sélectionné peut être atteint en utilisant le signal d'appel sur le côté gauche. Dès que l'étage est atteint, la valeur de l'étage peut être apprise dans le PSU en appuyant sur le bouton «Teach», au deuxième tour, elle est confirmée en appuyant également sur le bouton «Teach». Si un étage n'a pas encore été atteint, il sera affiché en orange lorsqu'il sera sélectionné. Si un étage est approché au premier tour, la couleur passe au bleu. Une fois que tous les étages du premier tour ont été approchés, le deuxième tour commence. Dès que le même étage du deuxième tour est à nouveau approché, la sélection est surlignée en vert. Cela montre quels étages ont déjà été visités deux fois.









Chaque étage doit être visité à nouveau au deuxième tour, **Y compris celui où se trouvait la cabine au début du deuxième tour.**

Une fois le voyage de réglage automatique terminé, le bloc d'alimentation est configuré avec succès et doit passer automatiquement en mode de fonctionnement normal. Si ce n'est pas le cas, le mode de fonctionnement peut être réglé manuellement à l'aide de «Commandes et options (PSU) → Changer le mode de fonctionnement (PSU)».

25.3 Opération d'apprentissage automatique à l'aide d'un encodeur (SIL3/USP) SAFE ANTS (LES02)

Puisque un codeur de sécurité ne comporte pas d'aimant de zone de porte, il est impossible d'effectuer une opération d'apprentissage automatique. Mais si l'ascenseur a déjà appris les niveaux ou a été livré avec, il est possible d'enseigner ces positions de sol à l'encodeur de sécurité.

Les commandes nécessaires à la configuration de l'ANTS-USP se trouvent dans la branche de menu suivante.

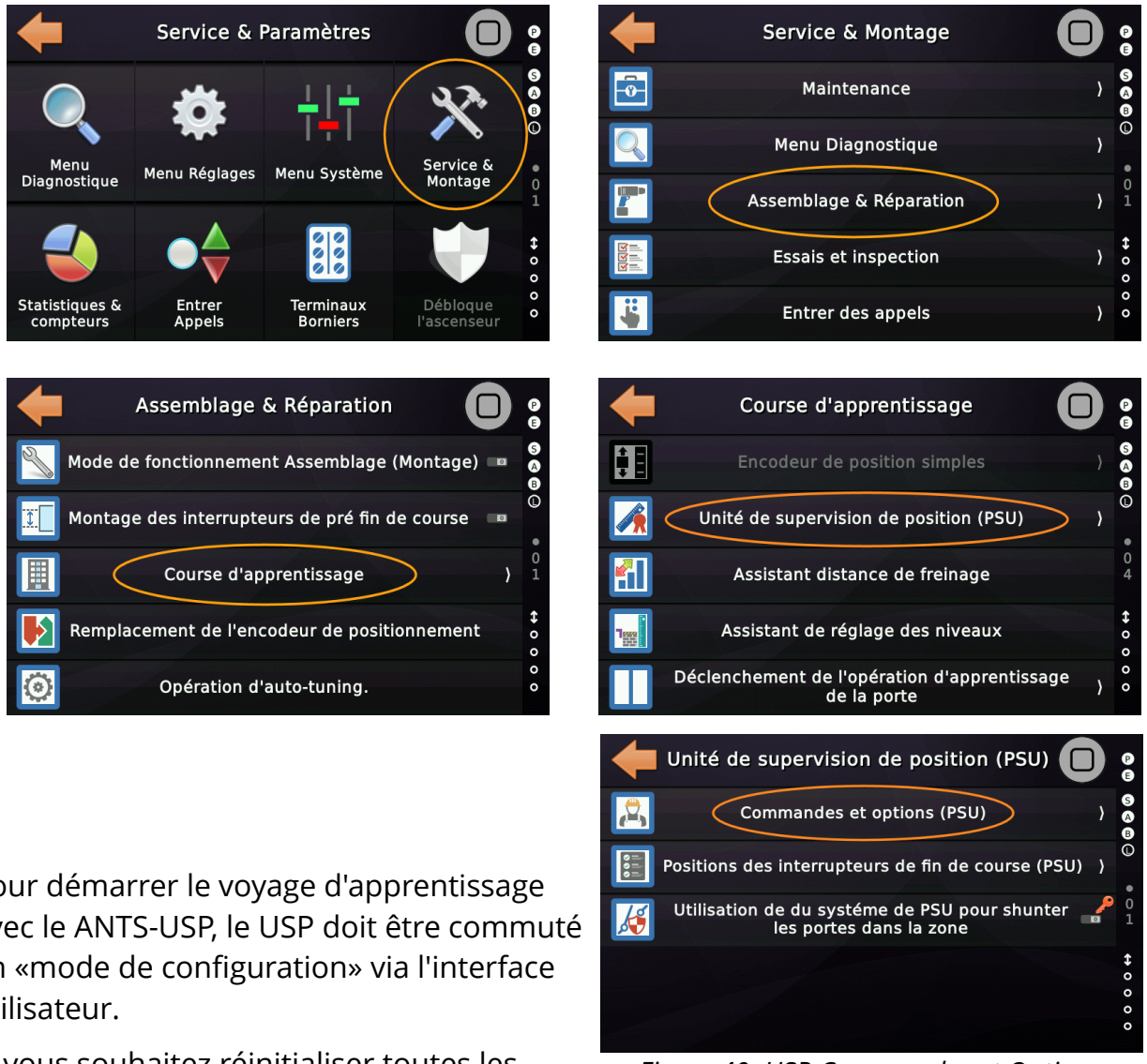
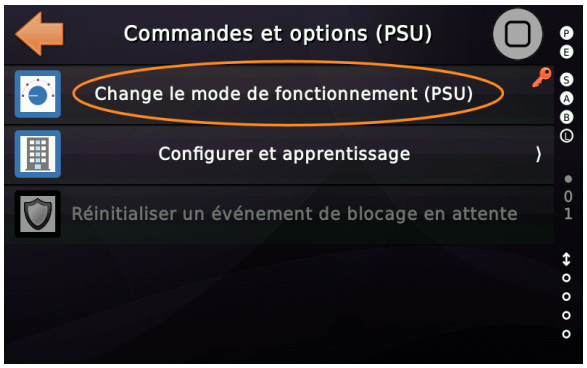
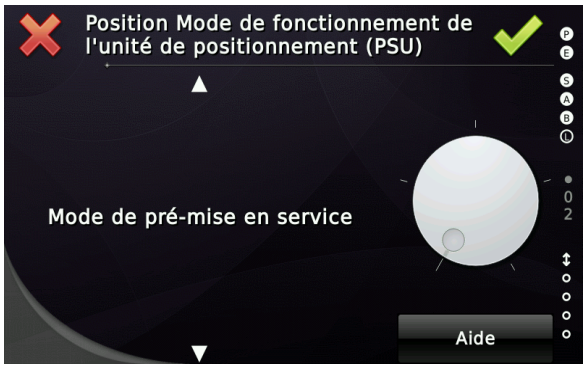


Figure 40: USP Commandes et Options

Pour démarrer le voyage d'apprentissage avec le ANTS-USP, le USP doit être commuté en «mode de configuration» via l'interface utilisateur.

Si vous souhaitez réinitialiser toutes les données de position dans l'ANTS-USP, par exemple si l'unité a déjà été utilisée, mettez l'unité en «mode pré-mise en service» à la place. Après avoir effacé toutes les données stockées, l'appareil entre automatiquement en «Mode de configuration».





Maintenant que l'unité est entrée en «Mode de configuration», le bloc d'alimentation peut être configuré en entrant dans le menu «Configurer et enseigner».

Le premier point de menu est grisé car le Variotech / Kübler ANTS-USP ne repose pas sur la configuration de l'étage supérieur / inférieur. Ainsi, la configuration ANTS-USP commence par le deuxième élément. Les valeurs de zone de porte qui ont été configurées dans le Thor sont écrites dans l'unité.

Les valeurs de la zone de porte se trouvent dans «Réglages» → «Plus ...» → «Unité de positionnement» → «Distances et paramètres» → «Plus ...» → «Zone de porte en dessous» / «Zone de porte au-dessus».



Ensuite, les fins de course seront apprises. Lors de la sélection du point de menu 3, la branche avec le processus d'apprentissage des fins de course est ouverte. La séquence est fixe, de sorte que seuls les éléments de menu actuellement valides peuvent être sélectionnés, tous les autres sont grisés.

L'ANTS-PSU utilise des décalages de limite d'inspection fixes de 1200 mm par rapport à la position de l'interrupteur de fin de course. Vous pouvez sélectionner les limites d'inspection qui existent réellement:

- Aucune limite d'inspection
- Seule limite d'inspection supérieure
- Seule limite d'inspection inférieure
- Limites d'inspection haut et bas
- Aucune limite d'inspection, mais l'inspection est connectée à l'unité ANTS-PSU.

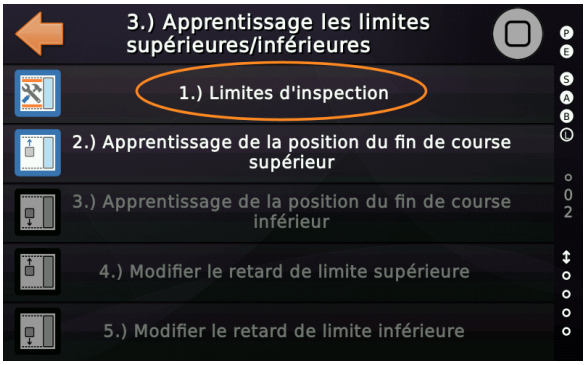


Figure 41: Enseigner les limites d'inspection

Par défaut, aucune limite d'inspection n'est définie. Si tel est le cas, le paramètre n'a, en plus, pas besoin d'être modifié, vous pouvez à la place continuer directement avec l'apprentissage du fin de course supérieur. Dans l'étape suivante du processus d'apprentissage de l'interrupteur de fin de course, la position actuelle est mémorisée comme position de l'interrupteur de fin de course supérieur. Avant de sélectionner l'élément de menu correspondant, assurez-vous que vous avez déplacé la cabine dans la position de l'interrupteur de fin de course supérieur avec la commande de secours d'urgence. Après avoir appuyé sur le bouton, la position du fin de course supérieur est mémorisée de manière non volatile.

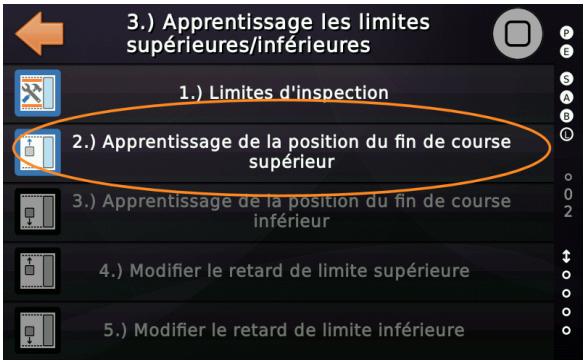


Figure 42: Apprentissage de la limite supérieure

L'interrupteur de fin de course supérieur est suivi de l'apprentissage de l'interrupteur de fin de course inférieur. Pour cela, l'ascenseur est déplacé vers la position de l'interrupteur de fin de course inférieur en utilisant à nouveau la commande de secours d'urgence. En appuyant sur le bouton, la position actuelle est enregistrée comme interrupteur de fin de course inférieur.

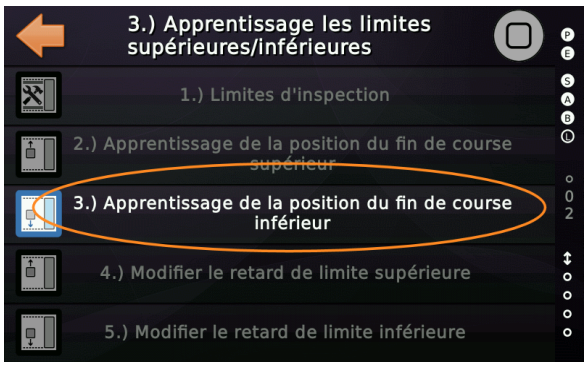


Figure 43: Apprentissage de la limite inférieure

Après avoir défini les interrupteurs de fin de course supérieure et inférieure, les interrupteurs de retard sont définis. Ceux-ci sont définis comme un décalage par rapport aux fins de course précédemment définis. La valeur saisie indique la distance entre un interrupteur de ralentissement et l'interrupteur de fin de course respectif en direction du centre de la cage.

Dès que les fins de course et les positions de ralentissement ont été apprises, le déclenchement d'apprentissage peut être démarré. Pour ce faire, passez au menu correspondant et sélectionnez le voyage d'apprentissage. Les positions actuelles à l'étage sont supprimées. Avant de commencer le voyage d'apprentissage, la cabine doit être déplacée au ras du plancher le plus bas, en utilisant la commande de sauvetage / inspection d'urgence. C'est le point de départ du voyage d'apprentissage. Ensuite, l'assistant s'ouvre pour l'opération d'apprentissage manuel.

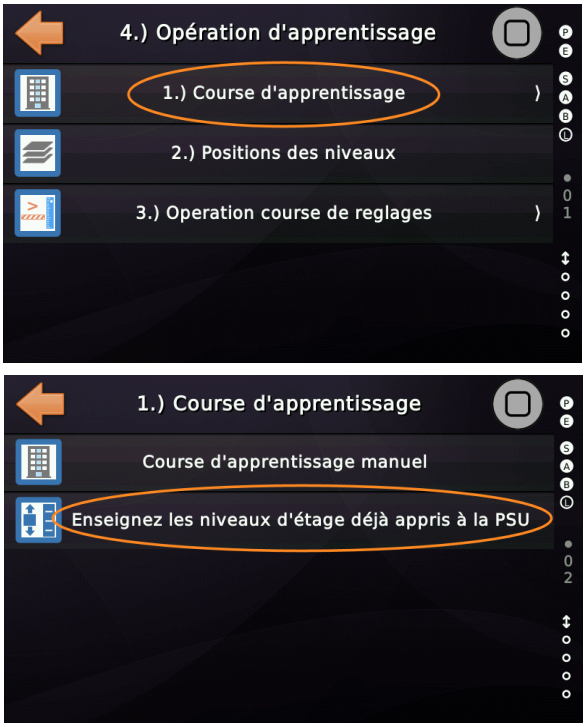


Figure 44: Déplacement d'apprentissage automatique

L'assistant suivant guide tout au long du processus d'enseignement. Appuyez sur le bouton «Démarrer» pour démarrer l'apprentissage automatique. La cabine se déplace automatiquement de l'étage le plus bas à chaque étage et enregistre la position dans le bloc d'alimentation. Dès que tous les étages ont été atteints une fois, l'assistant de voyage d'apprentissage recommencera le processus et revisitera tous les étages, de bas en haut. Ceci est requis par l'unité USP pour être sûr que tous les étages ont été visités. Une fois le voyage d'ajustement automatique terminé, le bloc d'alimentation est configuré avec succès et peut être remis en fonctionnement normal à l'aide de l'assistant USP.



Figure 45: Enseigner la limite inférieure

Une fois le voyage d'apprentissage terminé, il est maintenant possible de piloter l'ascenseur en utilisant la vitesse nominale. Avant de continuer avec le «voyage de réglage» à l'étape suivante, les positions à l'étage, les distances de freinage et les paramètres de conduite peuvent être optimisés jusqu'à ce que l'ascenseur s'arrête au niveau de chaque étage.



Figure 46: Assistant d'apprentissage automatique de voyage

La raison en est que l'encodeur de position ANTS-PSU enregistre uniquement les positions à l'étage pendant le «déclenchement d'ajustement». Pendant le «voyage d'apprentissage», les positions à l'étage sont enregistrées uniquement dans le contrôleur d'ascenseur. Dès que les positions du sol ont été enregistrées dans le codeur de position, elles ne peuvent plus être modifiées. Pour cette raison, le «voyage d'ajustement» ne doit être effectué que lorsque l'ascenseur fonctionne parfaitement.



Figure 47: Assistant de déclenchement de réglage automatique

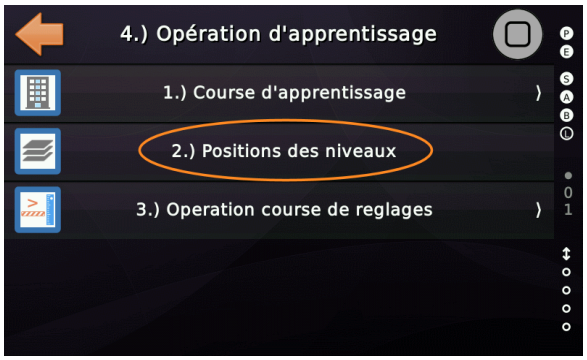
L'assistant de réglage fin (voir chapitre Erreur: source de la référence non trouvée) peut également être utilisé pour régler les positions à l'étage depuis l'intérieur de la cabine, avant de les stocker dans le bloc d'alimentation.

Dès que le système de levage a été réglé de manière optimale, le déclenchement de

réglage peut démarrer, utilisé pour apprendre les niveaux du sol à l'unité PSU. Chaque étage doit être approché deux fois. Pour résumer, le voyage d'ajustement est divisé en deux tours - il est fait deux fois.

Au premier tour, les étages sont indiqués au PSU. Au second tour, ils sont à nouveau approchés et revus après chaque arrêt. Ceci est utilisé par le bloc d'alimentation pour vérifier à nouveau les positions à l'étage.

L'apprentissage des niveaux de sol à l'encodeur PSU peut être effectué de deux manières différentes:





Automatiquement, ce qui est le moyen privilégié Manuellement, si pour une raison quelconque le processus automatique échouait

25.4 Voyage d'apprentissage à l'aide d'un ELGO LIMAX33CP (SIL3/USP)

Les commandes nécessaires à la configuration du Limax33CP se trouvent dans la branche de menu suivante.

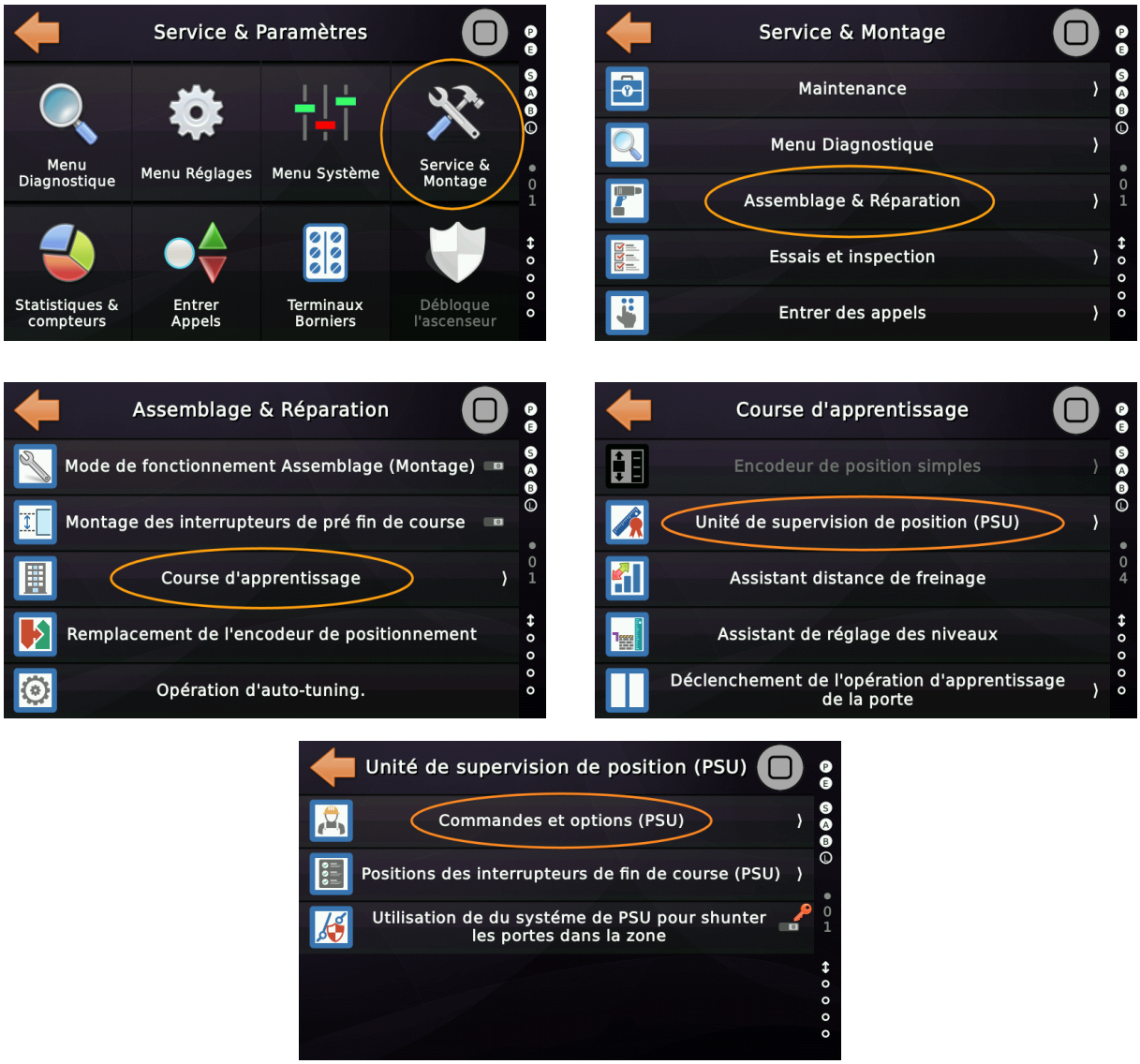
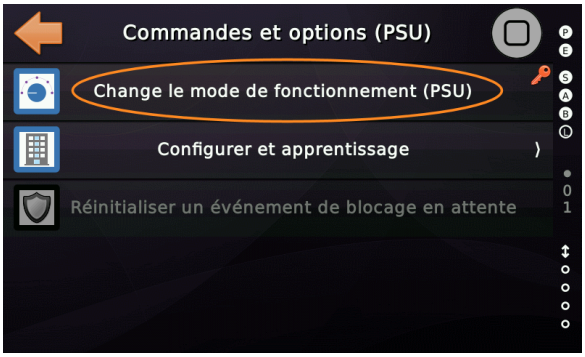


Figure 48: PSU Commandes et Options

Pour démarrer l'opération d'apprentissage à l'aide du Limax33CP, le USP doit d'abord être mis en «mode d'apprentissage» via l'interface utilisateur.

Si vous souhaitez réinitialiser toutes les données de position déjà enregistrées dans le Limax33CP, e. g. et si l'appareil était déjà utilisé auparavant, réglez plutôt l'appareil sur «Mode de pré-mise en service». Toutes les données stockées seront effacées. Pour démarrer le cycle d'apprentissage, vous devez à nouveau basculer manuellement en «Mode d'apprentissage».





l'unité est entrée en «Mode d'apprentissage», le bloc d'alimentation peut être configuré en accédant au menu «Configurer et enseigner».
La procédure de configuration du Limax33CP commence par l'écriture des valeurs des étages supérieur / inférieur et de la valeur de la zone de porte dans le bloc d'alimentation.

Les paramètres pour l'étage supérieur / inférieur se trouvent sous «Paramètres» → «Plus ...». → «Bases» → «Étages» → «Dernier étage» / «Étage inférieur».

Les valeurs de la zone de porte se trouvent sous «Paramètres» → «Plus ...» → «Unité de positionnement» → «Distances et paramètres» → «Plus ...» → «Zone de porte en dessous» / «Zone de porte au-dessus».

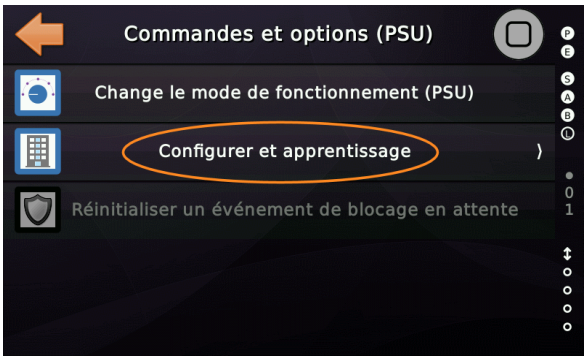
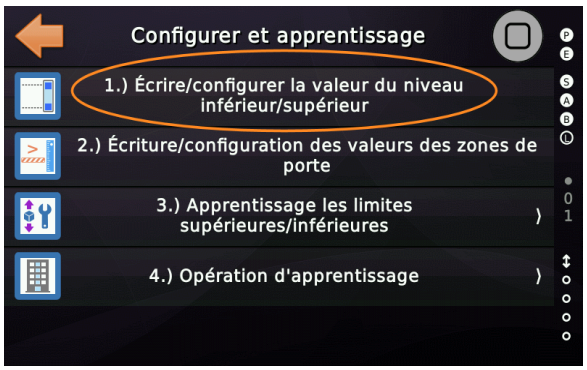
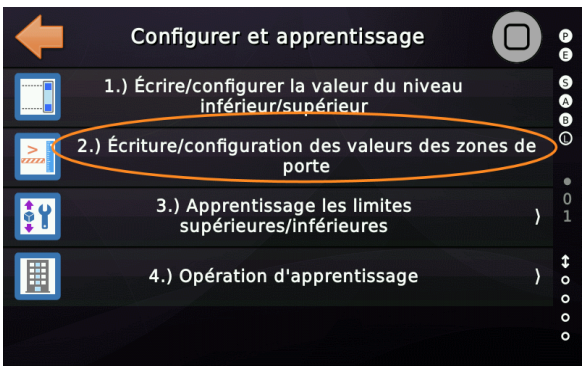


Figure 49: PSU Configurer et enseigner





Si le passage de l'unité USP à l'opération «Apprentissage» a échoué, un message correspondant s'affiche, indiquant que le USP n'est pas en mode d'apprentissage.

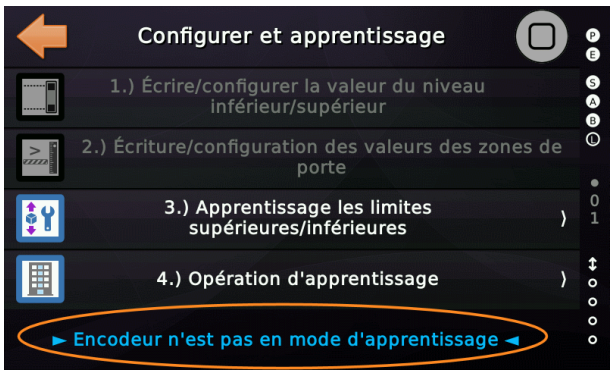
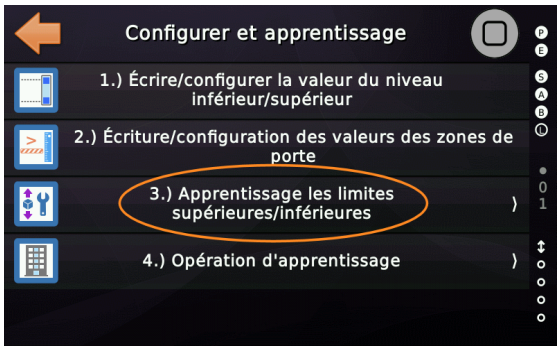
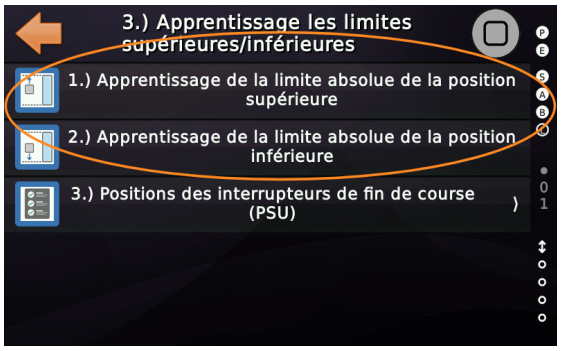


Figure 50: L'encodeur de position d'indication n'est pas en mode d'apprentissage

À l'étape 3.), les positions des différents interrupteurs de fin de course seront réglées. Pour ce faire, les positions de référence seront définies en premier. Les positions de référence indiquent le point où la cabine / contrepoids touche les tampons.

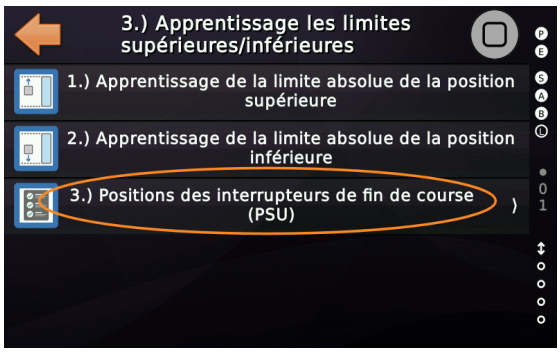
Veuillez noter que si vous avez commandé le Limax 33CP sans la fonctionnalité de gestion des fins de course, vous n'aurez pas besoin et ne pourrez pas régler les points de référence ! Dans ce cas, passez simplement à l'étape suivante.





Après avoir défini les points de référence, les fins de course de fin de course et d'inspection seront définies. Ceux-ci sont définis comme des décalages par rapport aux points de référence, définis auparavant.

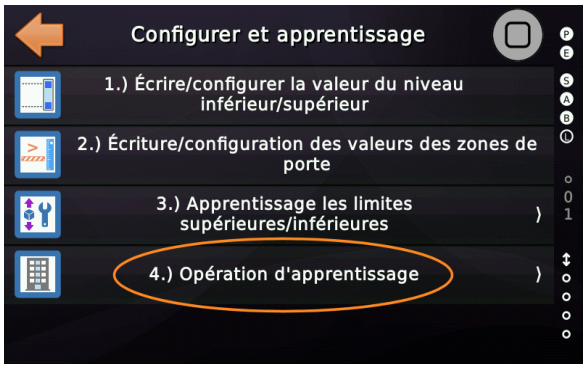
La procédure de détermination des valeurs de décalage se trouve dans le manuel du produit Limax33CP.





Après l'apprentissage des points de référence, l'opération d'apprentissage peut être lancée en utilisant le menu correspondant et en sélectionnant «Learning Trip». Les positions actuelles au niveau du sol sont effacées.

Avant de entamer le voyage d'apprentissage, la cabine doit être déplacée au ras du plancher le plus bas, à l'aide de la commande de secours d'urgence / d'inspection.





l'aide du panneau de commande de secours d'urgence / inspection, tous les étages peuvent maintenant être approchés et appris, en utilisant le bouton 'OK' sur l'écran ou les boutons d'appel de cabine correspondants dans
la cabine / cabine, en commençant par l'étage le plus bas.







Figure 51: Assistant de voyage d'apprentissage manuel

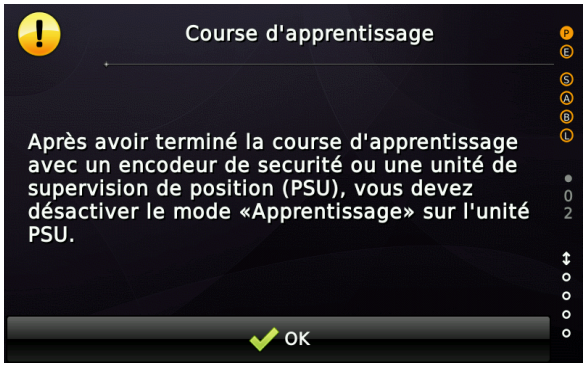
Étant donné que le contrôleur préréglera le bloc d'alimentation à l'étage le plus bas dans la première étape, le voyage d'apprentissage doit commencer à l'étage le plus bas.

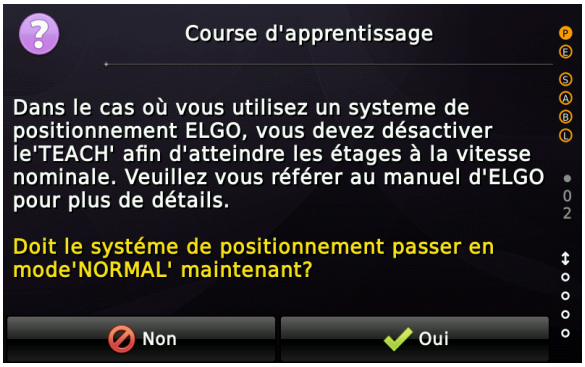


Figure 52: Réglage des positions à l'étage

Dès que tous les étages ont été appris, l'assistant se ferme et le menu de position des étages s'ouvre. Si toutes les positions n'ont pas pu être atteintes exactement, elles peuvent maintenant être réglées dans un étage limité par l'ELGO 33CP à ± 50 mm.

Après le réglage des positions des étages, deux messages seront affichés pour prendre en charge le changement d'état manuel du mode d'apprentissage au fonctionnement normal.



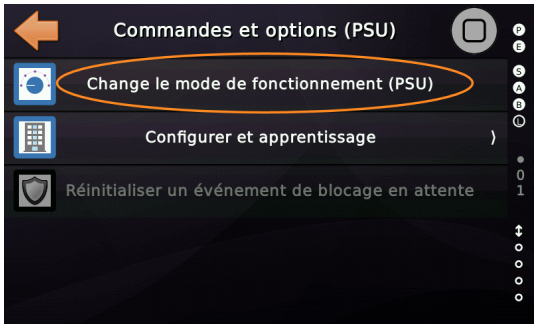


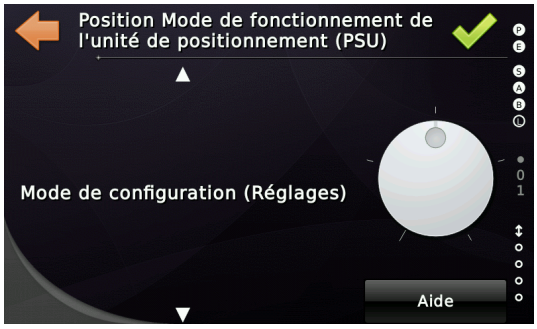
Le USP (Safe SLI3 encodeur) doit maintenant entrer en fonctionnement « normal ».

Avant de poursuivre le trajet de réglage, les positions de l'étage, les distances de freinage et les paramètres de conduite doivent être optimisés jusqu'à ce que l'ascenseur s'arrête à ras à chaque atterrissage. Le Limax33CP offre une plage de valeurs de ± 50 mm pour la correction des positions de sol précédemment apprises. Cette valeur ne peut pas être dépassée. Si le voyage d'apprentissage a été effectué avec des tolérances trop grandes, toute la procédure d'apprentissage doit être répétée à nouveau.

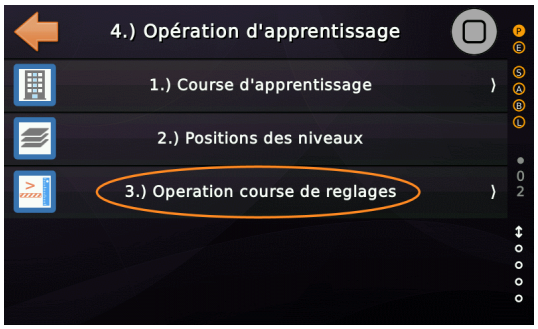
L'assistant de réglage au niveau du sol (voir chapitre Erreur: source de la référence non trouvée) peut également être utilisé pour régler les positions du niveau du sol depuis l'intérieur de la cabine. Une fois le système de levage réglé, le voyage de réglage peut être effectué. Cela peut être répété avec le Limax33CP aussi souvent que souhaité.

Pour pouvoir effectuer un déclenchement de réglage, vous devez passer manuellement le codeur de sécurité (USP) en «Mode de configuration (réglage)» via l'interface utilisateur.





Une fois entré en mode de configuration, le mode de réglage peut démarrer.





Àl'aide du bouton d'appel à gauche, l'ascenseur commencera à se rendre à l'étage sélectionné. Dès que l'ascenseur arrive à l'étage, la position peut être transmise au USP via le Bouton «Ajuster». Si vous quittez l'assistant de réglage du voyage, une boîte de dialogue s'ouvre et peut être utilisée pour revenir au fonctionnement normal. Une fois le déclenchement de réglage terminé avec succès, le bloc d'alimentation et le contrôleur sont appris et le système est en fonctionnement normal.

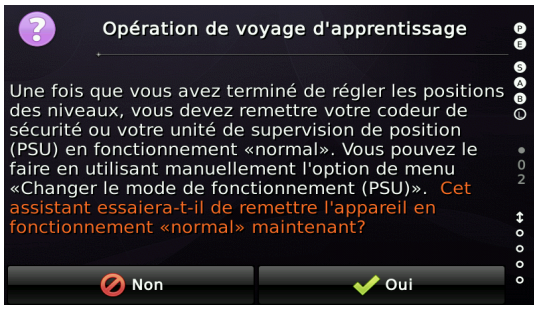


Figure 53: Mise du bloc d'alimentation en mode de fonctionnement normal

25.5 Opération d'apprentissage automatique à l'aide d'un ELGO LIMAX33CP (SIL3/USP)

Comme un codeur de sécurité ne comporte pas d'aimant de zone de porte, il est impossible d'effectuer une opération d'apprentissage automatique. Mais si l'ascenseur a déjà appris les étages ou a été livré avec, il est possible d'enseigner ces positions à l'encodeur de sécurité. Les commandes nécessaires à la configuration du Limax33CP se trouvent dans la branche de menu suivante.

Pour

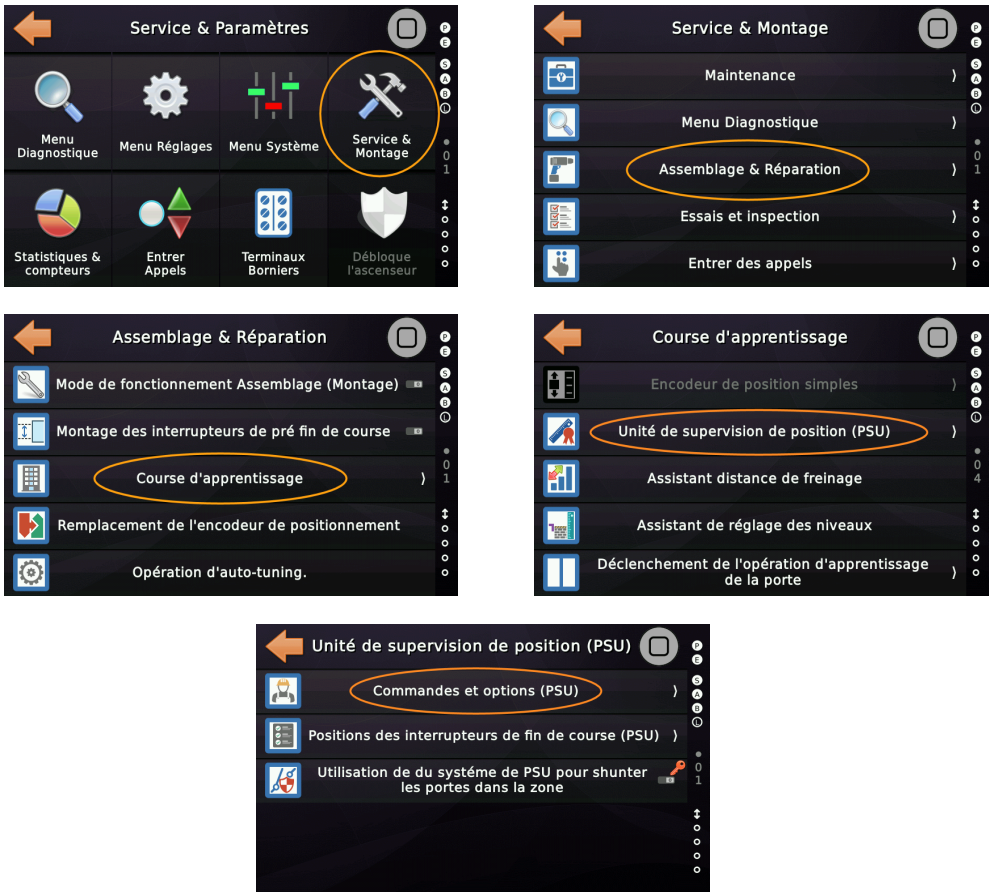
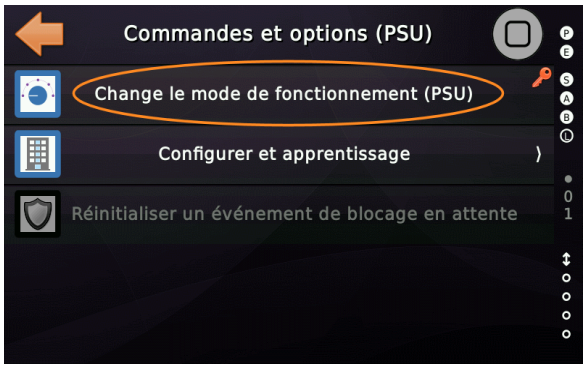
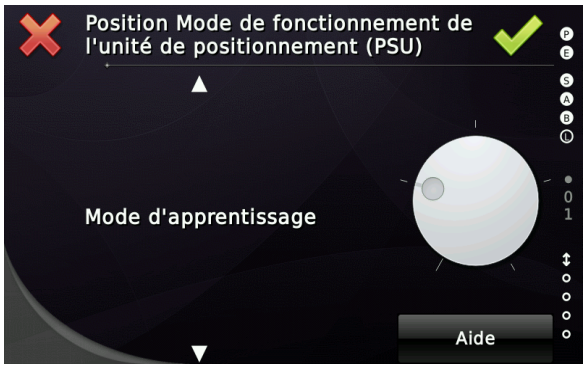


Figure 54: PSU Commande et Options

démarrer l'opération d'apprentissage à l'aide du Limax33CP, le USP doit d'abord être mis en «mode d'apprentissage» via l'interface utilisateur.

Si vous souhaitez réinitialiser toutes les données de position déjà enregistrées dans le Limax33CP, e. g. et, si l'appareil était déjà en cours d'utilisation, réglez plutôt l'appareil sur «Mode de pré-mise en service». Toutes les données stockées seront effacées. Pour démarrer le cycle d'apprentissage, vous devez à nouveau basculer manuellement en «Mode d'apprentissage».





Si l'unité est entrée en «Mode d'apprentissage», le bloc d'alimentation peut être configuré en accédant au menu «Configurer et enseigner».

La procédure de configuration du Limax33CP commence par l'écriture des valeurs des étages supérieur / inférieur et de la valeur de la zone de porte dans le bloc d'alimentation.

Les paramètres pour l'étage supérieur / inférieur se trouvent sous «Paramètres» → «Plus ...». → «Bases» → «Étages» → «Dernier étage» / «Étage inférieur».

Les valeurs de la zone de porte se trouvent sous «Paramètres» → «Plus ...» → «Unité de positionnement» → «Distances et paramètres» → «Plus ...» → «Zone de porte en dessous» / «Zone de porte au-dessus».

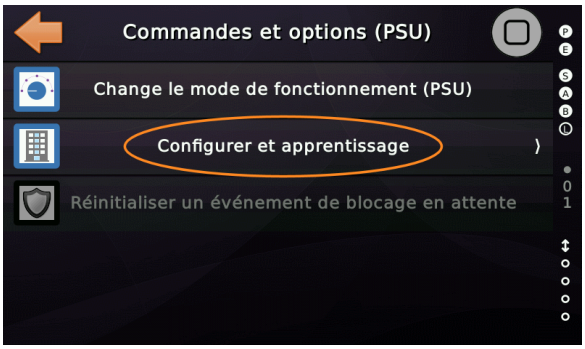
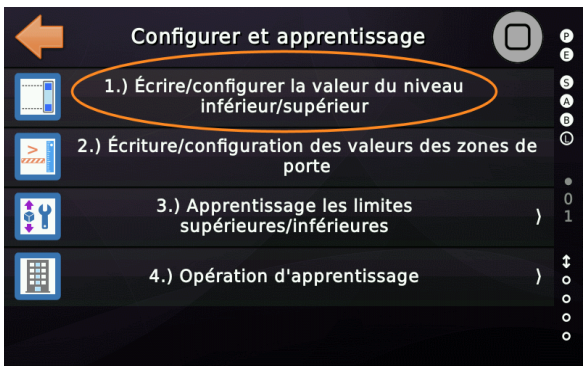
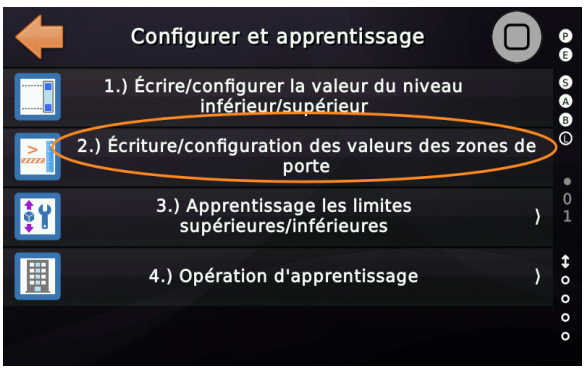


Figure 55: Configuration et apprentissage du bloc d'alimentationo





Si le passage de l'unité USP à l'opération «Apprentissage» a échoué, un message correspondant s'affiche, indiquant que l'USP n'est pas en mode d'apprentissage.

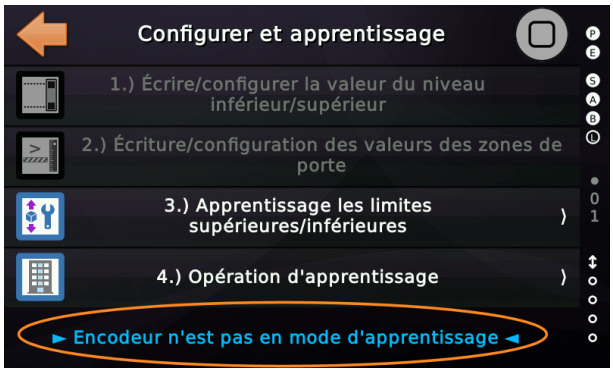
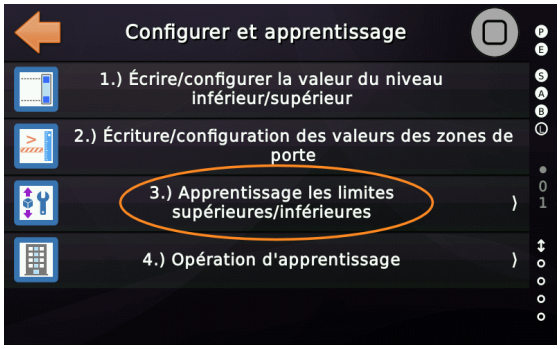
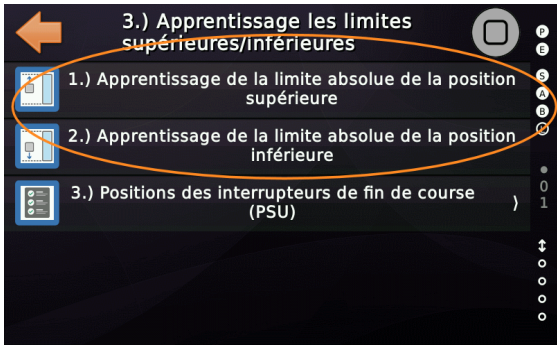


Figure 56: Indice PSU n'étant pas en mode apprentissage

l'étape 3.) Les positions des différents interrupteurs de fin de course seront réglées. Pour ce faire, les positions de référence seront définies en premier. Les positions de référence indiquent le point où la cabine / contrepoids touche les tampons.

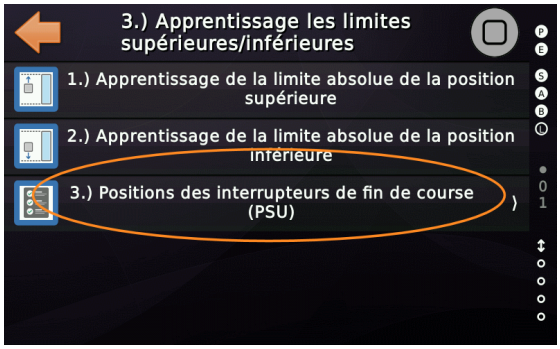
Veuillez noter que si vous avez commandé le Limax 33CP sans la fonctionnalité de gestion des fins de course, vous n'aurez pas besoin et ne pourrez pas régler les points de référence ! Dans ce cas, passez simplement à l'étape suivante.





Après avoir défini les points de référence, les fins de course de fin de course et d'inspection seront définis. Ceux-ci sont définis comme des décalages par rapport aux points de référence, définis auparavant.

La procédure de détermination des valeurs de décalage se trouve dans le manuel du produit Limax33CP.





L'opération de déclenchement d'apprentissage peut démarrée en utilisant le menu correspondant et, en sélectionnant «Learning Trip». Les positions actuelles au niveau de l'étage sont effacées. Avant de commencer le voyage d'apprentissage, la cabine doit être déplacée au ras de l'étage le plus bas, à l'aide de la commande de secours d'urgence / d'inspection.

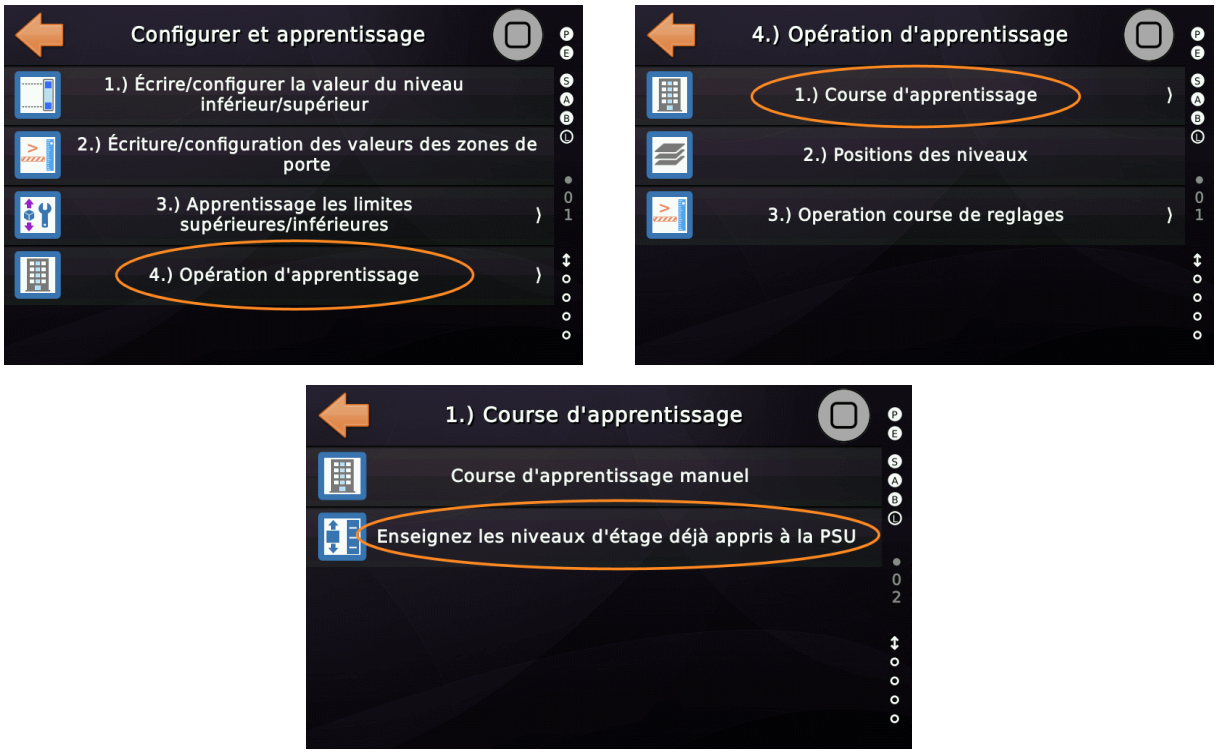


Figure 57: Course d'apprentissage automatique

L'assistant suivant apparaîtra alors pour guider le processus d'apprentissage.



Figure 58: Course d'apprentissage automatique

Appuyez sur le bouton «Démarrer» pour lancer le voyage d'apprentissage automatique. La cabine se déplace automatiquement de l'étage le plus bas à chaque étage et enregistre la position dans le bloc d'alimentation.



Figure 59: Voyage d'apprentissage automatique actif

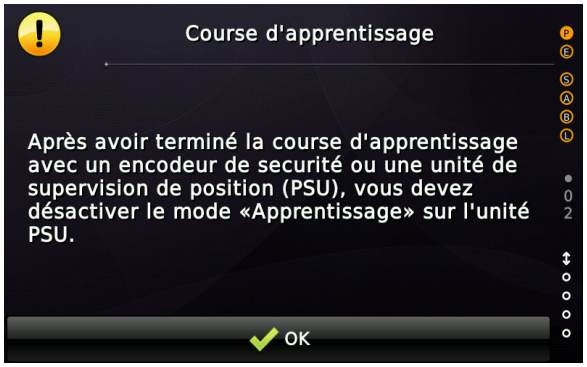
Étant donné que le contrôleur préréglera le bloc d'alimentation à l'étage le plus bas dans la première étape, le voyage d'apprentissage doit commencer à l'étage le plus bas.

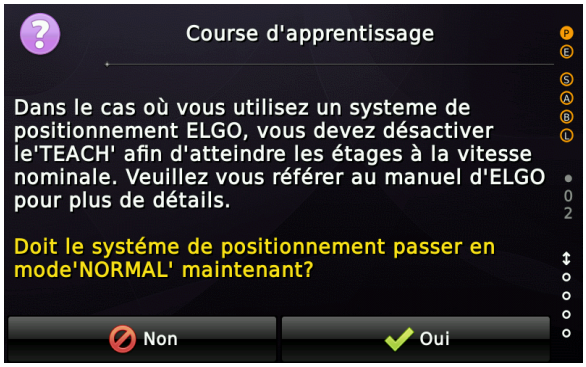


Figure 60: Réglage des positions au niveau du étage

Dès que tous les étages ont été appris, l'assistant se ferme et le menu de position de l'étage s'ouvre. Si toutes les positions n'ont pas pu être atteintes exactement, elles peuvent maintenant être réglées dans une plage **limitée par l'ELGO 33CP à ± 50 mm.**

Après le réglage des positions des étages, deux messages seront affichés pour prendre en charge le changement d'état manuel du mode d'apprentissage au fonctionnement normal.



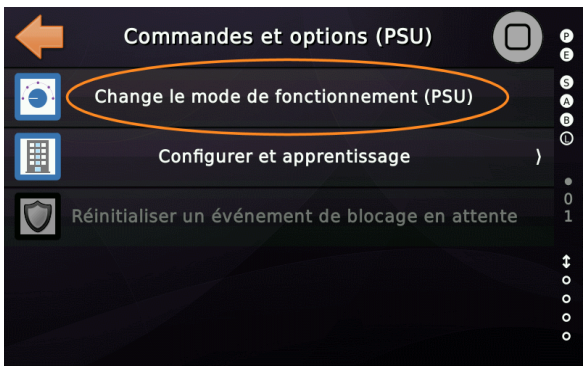


L'USP (Safe SLI3 encoder) doit maintenant entrer en fonctionnement normal.

Avant de poursuivre le trajet de réglage, les positions des étages, les distances de freinage et les paramètres de conduite doivent être optimisés jusqu'à ce que l'ascenseur s'arrête à ras à chaque atterrissage. Le Limax33CP offre une plage de valeurs de ± 50 mm pour la correction des positions précédemment apprises. Cette valeur ne peut pas être dépassée. Si le voyage d'apprentissage a été effectué avec des tolérances trop importantes, toute la procédure d'apprentissage doit être répétée à nouveau.

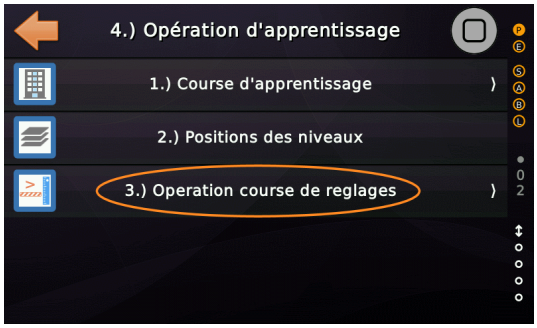
L'assistant de réglage des étages (voir chapitre Erreur: source de la référence non trouvée) peut également être utilisé pour régler les positions depuis l'intérieur de la cabine.
Une fois le système de levage réglé, le voyage de réglage peut être effectué. Cela peut être répété avec le Limax33CP et, aussi souvent que souhaité.

Pour pouvoir effectuer un déclenchement de réglage, vous devez passer manuellement le codeur de sécurité (USP) en «Mode de configuration (réglage)» via l'interface utilisateur.





Une fois entré dans le mode de configuration, le voyage de réglage peut maintenant être démarré.





En utilisant le bouton d'appel sur la gauche, l'ascenseur commencera à se rendre à l'étage sélectionné. Dès que l'ascenseur arrive au sol, la position peut être transmise au bloc d'alimentation via le Bouton «Ajuster».

Si vous quittez l'assistant de réglage du voyage, une boîte de dialogue s'ouvre et permet de revenir au fonctionnement normal.

Une fois le déclenchement de réglage terminé, le bloc d'alimentation et le contrôleur sont appris et le système est en fonctionnement normal.

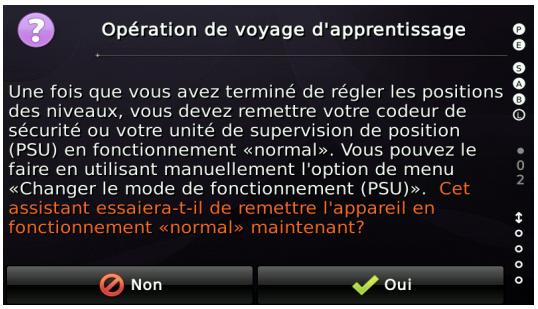


Figure 61: Mettre le bloc d'alimentation en mode de fonctionnement normal

26 Apprentissage automatique des distances de décélération

Cet assistant peut être utilisé pour l'apprentissage automatique des distances de décélération, si vous utilisez une unité d'entraînement classique, qui fonctionne dans le profil de vitesse, comme le font les ascenseurs hydrauliques.

L'assistant de distance de freinage n'est nécessaire que si le contrôleur doit calculer / spécifier les points de décélération.

Si le variateur présente un profil de «position», la courbe de déplacement est calculée par le variateur lui-même en interne, comme les onduleurs Ziehl Abegg ZetaDyn modernes.

L'assistant pour l'apprentissage des distances de décélération se trouve sous 'Assemblage et service' → 'Assemblage et réparation' → 'Voyage d'apprentissage' → 'Assistant de distance de freinage'.

26.1 Théorie de fonctionnement

L'assistant de distance de freinage conduira d'abord l'ascenseur à sa position de départ, puis commencera à conduire à chaque vitesse dans toutes les directions et enregistrera la distance nécessaire pour ralentir la voiture jusqu'à la vitesse rampante «Vx → V0» et enfin pour l'arrêter «V0 → Arrêt».

Une fois l'apprentissage des distances de décélération terminé, vérifiez les distances de décélération en conduisant l'ascenseur entre les étages. Si nécessaire, vous devrez

peut-être ajuster et / ou optimiser la distance d'arrêt, qui est la distance de décélération de la vitesse de fluage (V0) manuellement.



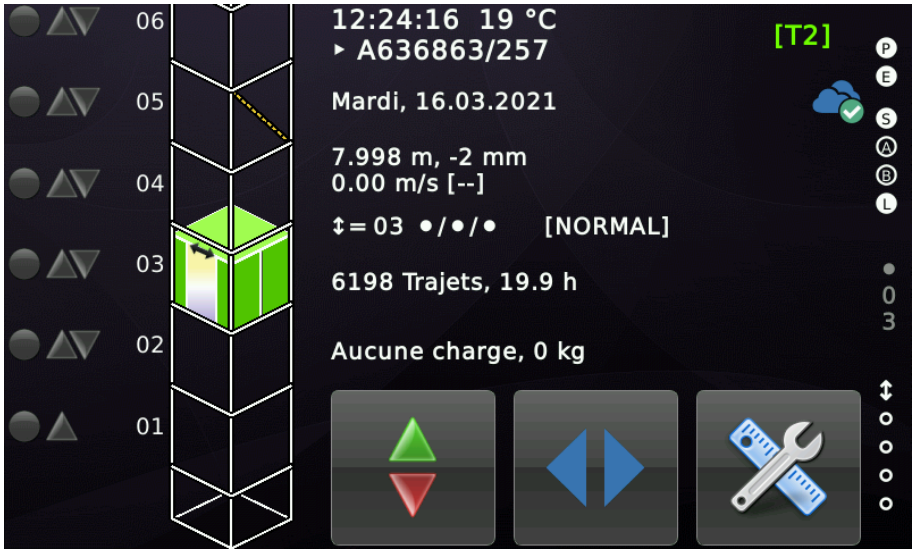
Figure 62: Assistant de distance de freinage

Pour les entraînements hydrauliques, le réglage fin de la distance d'arrêt peut être effectué étage par étage si nécessaire. De plus, un décalage de la distance d'arrêt peut être configuré pour les entraînements hydrauliques qui s'arrêtent uniquement à la vitesse nominale à l'aide d'un inverseur mais pas s'ils roulaient à une vitesse intermédiaire avant l'arrêt.

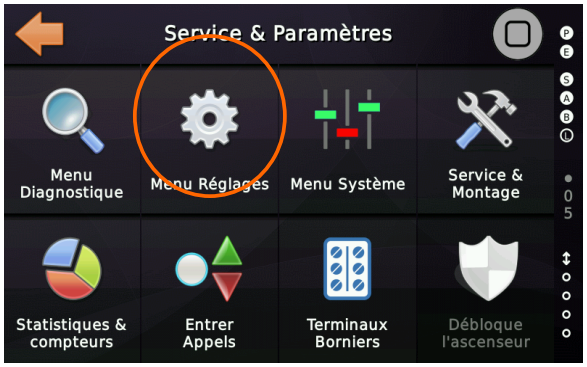
27 Changement/Réglage des positions d'étage

Une fois que les niveaux des étages ont été apprises, il vous suffit d'effectuer un test de conduite avec un simple tige de mesure pour mesurer la distance entre les niveaux, de manière à ce que la cabine soit à niveau.

Avant de modifier les positions de niveau apprises, assurez-vous que l'ascenseur s'arrête réellement à moins de ± 3 mm ces positions, même si les positions apprises ne sont pas correctes à 100% - l'ascenseur doit s'arrêter exactement à ces positions. Si cela ne fonctionne pas, commencez par trouver le problème avant de modifier les niveaux. Regardez le chapitre 'Trouble Shoot' de ce document.



Pour ouvrir la Chemin du menu 'Table de niveau d'étages', dirigez vous vers 'Paramètres' → 'Plus ...' → 'Unité de positionnement' → 'Positions de niveau d'étages'.





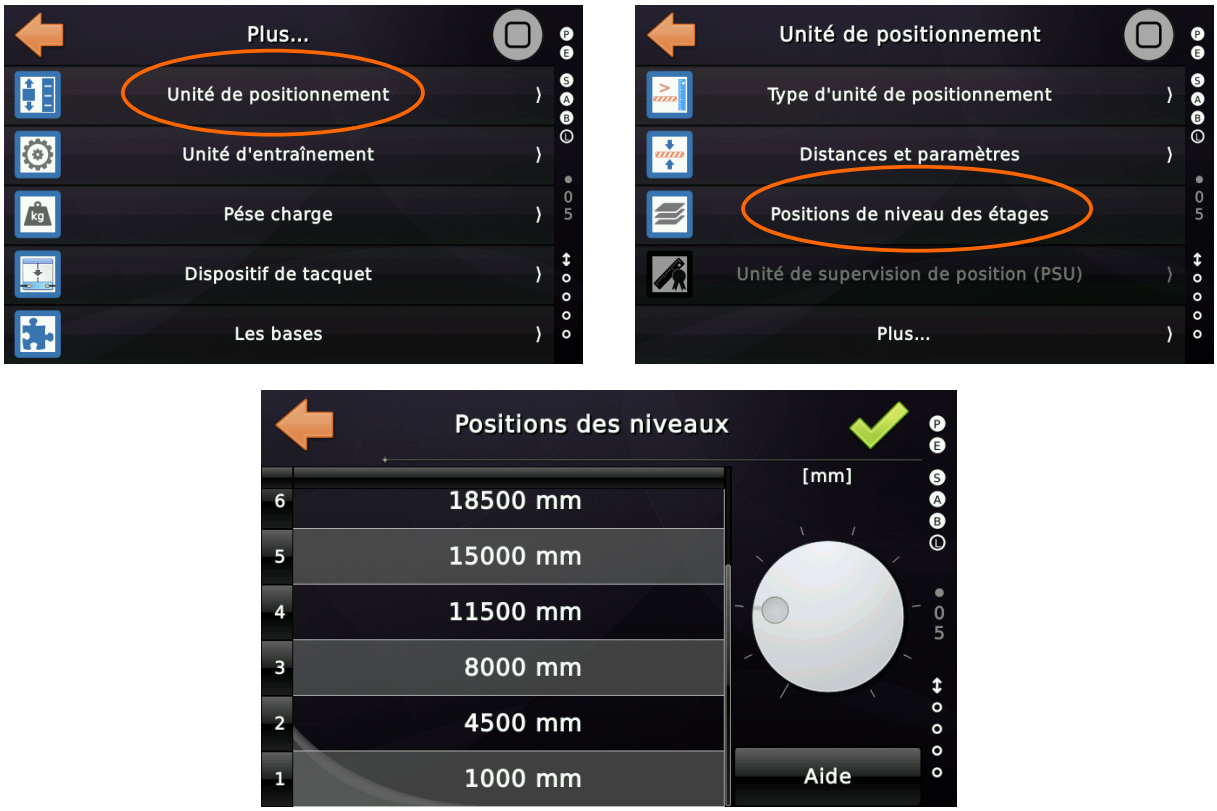
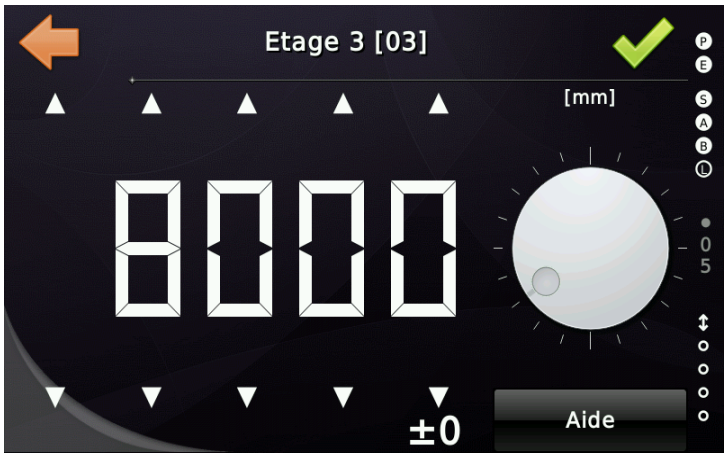


Figure 63: Table au niveau d'étage

▶ Afin de modifier une valeur de position de niveau, Tap'n'Hold une ligne de table. Un nouveau dialogue permettant de modifier la valeur numérique s'ouvrira

▶ Faites glisser les chiffres de haut en bas pour changer la position de l'étage.



Pour enregistrer la valeur modifiée, cliquez sur le bouton coche vert. Si vous avez fini de modifier les valeurs dans le 'Tableau de position du niveau d'étage', tapez sur le même bouton du tableau. Ce n'est qu'alors que les valeurs seront stockées dans la mémoire non-volatile.

27.1 Assistant de réglage au niveau du sol



Afin de simplifier le réglage fin des positions au niveau du sol, un assistant a été implémenté, qui permet de niveler la voiture et de confirmer la position de niveau ajustée, en utilisant rien de plus que les boutons d'appel de voiture existants.

Vous trouvez l'assistant en appuyant d'abord sur 'Accueil' puis sur le bouton matériel 'Service & Assemblage' puis allez dans 'Assemblage et réparation' → 'Voyage d'apprentissage' → 'Assistant de réglage au niveau du sol'.

Pour vous rendre à un étage, appuyez normalement sur l'appel de voiture désigné. Lorsque vous avez atteint cet étage, appuyez et maintenez enfoncé un appel de voiture au-dessus pour monter de niveau. Au dernier étage, utilisez plutôt le bouton d'appel de la voiture de l'étage actuel.

Pour niveler vers le bas, appuyez et maintenez enfoncé un appel de voiture ci-dessous. À l'étage le plus bas, utilisez plutôt le bouton d'appel de la voiture de l'étage actuel.

Si vous avez nivelé la cabine, appuyez normalement sur l'appel de voiture à l'étage actuel pour enregistrer la nouvelle position. Le contrôleur d'ascenseur répondra en laissant le voyant d'appel de la voiture clignoter trois fois.

Alternativement, vous pouvez contrôler le processus via l'écran du contrôleur.



Figure 64: Assistant de réglage au niveau du sol

27.2 Dépannage

27.2.1 Les positions de niveau d'étage stockées ne sont pas plausibles ou dans la mauvaise direction.

Vérifiez si l'orientation de la poulie (sens horaire / sens antihoraire) et la circonférence de la poulie correspondent aux paramètres définis dans le contrôleur de levage, sous 'Paramètres' → 'Plus ...' → 'Unité de positionnement'.

Une orientation et une circonférence de poulie incorrectes sont une raison courante si les valeurs de position ne sont pas plausibles.

Vérifiez également les facteurs de conversion trouvés sous 'Paramètres' → 'Plus ...' → 'Unité de positionnement'. Pour le mode profil de positionnement, il est essentiel que le variateur et le contrôleur d'ascenseur aient la '*même idée du millimètre*', car la conduite et l'arrêt se font en échangeant rapidement les données de position entre le variateur et le contrôleur afin d'éviter toute progression lente lors de l'arrêt.

27.2.2 L'élévateur ne s'arrête pas au ras du sol.

27.2.2.1 Si l'ascenseur présente un mode de profil de vitesse, comme les ascenseurs hydrauliques classiques ou les ascenseurs à traction plus anciens ...

Vérifiez si l'élévation passe réellement de la vitesse nominale V1..4 à la vitesse de fluage V0 et que la distance de fluage est suffisante. Si cela ne marche pas du tout, augmentez la distance de freinage des vitesses nominale et intermédiaire. Il suffit de regarder sur le bureau quelle vitesse l'ascenseur utilise [par exemple V4] et d'augmenter la distance de freinage par pas de 20 mm. Si le pont élévateur rampe et dépasse toujours le niveau du sol, augmentez la distance de freinage de la vitesse de fluage V0 par palier de 5 mm. Si l'ascenseur s'arrête maintenant trop tôt, diminuez simplement la distance de freinage de la vitesse de fluage V0 par pas de 5 mm.

27.2.2.2 Si l'ascenseur présente un mode de profil de position moderne, comme les ascenseurs de traction avec encodeur de moteur et un système de positionnement absolu pour la cabine ...

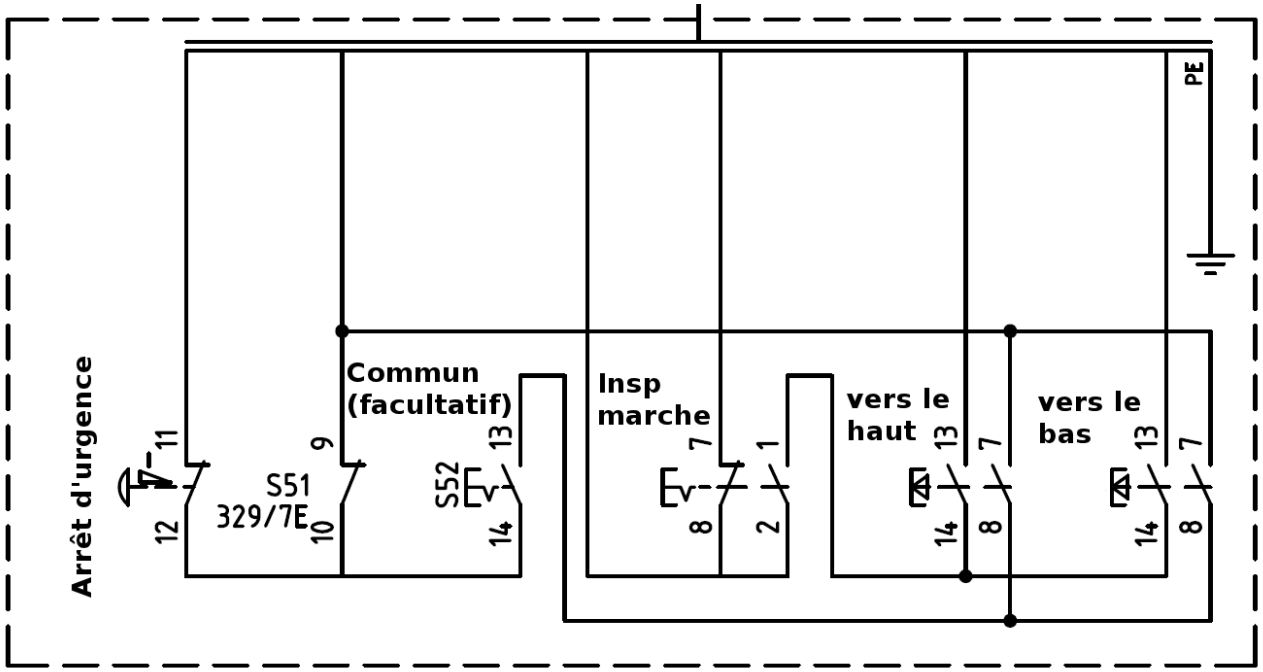
Un entraînement fonctionnant en mode profil de position ne nécessite normalement qu'un réglage manuel du freinage et des distances de conduite minimales pour la vitesse de contrôle.

En cas d'échec de l'arrêt sur niveau en fonctionnement normal, vérifiez si la vitesse affichée sur le desktop du contrôleur de levage est identique que celle affichée sur

l'écran du variateur. Si elles sont assez différentes, passez à la solution '*Les positions de niveau de sol mémorisées ne sont ni plausibles ni dans le mauvais sens*' et vérifiez le périmètre de la poulie du codeur et les facteurs de conversion de position, qui se trouvent dans 'Paramètres' → 'Plus ... '→' Unité de positionnement '. Dans ce cas, il est fort probable que l'onduleur et le contrôleur d'ascenseur utilisent des conversions différentes pour calculer les millimètres à partir des données du codeur.

28 Opération électrique d'inspection / d'urgence

L'arrêt d'urgence doit être câblé dans les interrupteurs d'inspection/de retour de sorte que l'interrupteur d'activation ouvre le circuit de sécurité et que les boutons de direction le referment. Les interrupteurs doivent être commandés positivement.



28.1.1 Signaux d'entrée

Pour utiliser l'ascenseur en mode inspection, trois groupes de signaux d'entrée sont disponibles.

Inspection du toit de la cabine

- Contrôle du toit de la cabine activé [NC]
- Inspection du toit de la cabine vers le haut
- Inspection du toit de la cabine vers le bas
- Bouton rapide d'inspection de la cabine

► Les entrées d'inspection du toit de la cabine ne peuvent être utilisées qu'à bord ou sur une unité d'E/S sur CAN1.

Inspection de la fosse

- Inspection de la fosse activée [NC]
- Inspection de la fosse vers le haut
- Inspection de la fosse vers le bas
- Bouton rapide d'inspection de la fosse

Fonctionnement électrique d'urgence (sauvetage d'urgence)

- Activation du système d'urgence de secours [NC]
- Urgence de secours montée
- Urgence de secours descente
- Bouton rapide de secours d'urgence



▶ Les entrées de fonctionnement électrique d'urgence (sauvetage d'urgence) ne peuvent être utilisées qu'à bord ou sur une unité d'E / S sur CAN1.

De plus, le signal de réinitialisation pour l'opération d'inspection de puits d'arbre:

- Signal de réinitialisation de l' Inspection dans la fosse

28.2 Paramètres et options

Appuyez sur le bouton matériel "Favoris", puis sélectionnez 'Paramètres Menu' → 'Plus ...' → 'Bases' → 'Plus ...' → 'Inspection / Sauvetage d'urgence' pour ouvrir les paramètres et les options liés à la opération d'inspection.

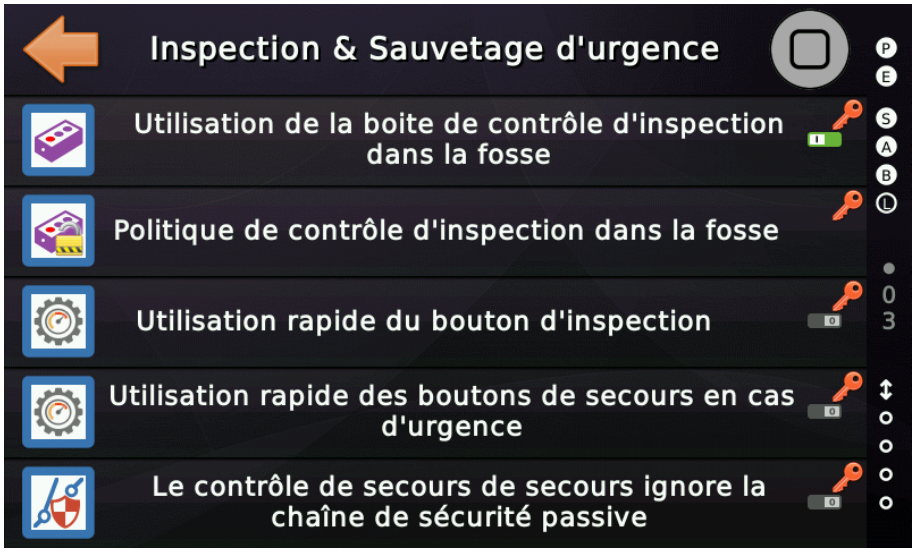


Figure 65: Options d'opération d'inspection

28.2.1 Panneau de contrôle d'inspection dans la fosse, utilisation

Ce paramètre définit si un panneau de contrôle d'inspection dans la fosse (EN81-20) est utilisé ou si l'ascenseur est installé sans un tel panneau de contrôle d'inspection. Si un tel panneau est utilisé et a été allumé une fois, n'oubliez pas qu'après l'avoir éteint, l'opération doit être réinitialisée par une entrée séparée ou l'interface utilisateur.

28.2.2 Panneau de contrôle d'inspection dans la fosse, politique

Ce paramètre définit si le déverrouillage de l'opération de l'inspection de la fosse doit être possible par l'interface utilisateur (affichage) après que l'interrupteur d'inspection de la fosse a été désactivé. Sinon, cela ne sera possible que par la fonction d'entrée électrique '*inspection de signal de réinitialisation de la fosse*'.

28.2.3 Utilisation du bouton d'inspection 'rapide'

Ce paramètre définit si, pour l'opération d'inspection, un bouton 'rapide' permet de conduire à la vitesse d'inspection. Si un 'rapide' est utilisé mais pas appuyé, la vitesse de fluage sera utilisée à la place.

28.2.4 Utilisation du bouton 'Rapide' secours d'urgence

Cet objet définit si, pour les opérations de secours d’urgence, un bouton 'rapide' permet de conduire avec une vitesse de secours d’urgence. Si un 'rapide' est utilisé mais pas appuyé, la vitesse de fluage sera utilisée à la place.

28.2.5 Les contrôles de secours d'urgence ignorent la chaîne de sécurité passive

Ce paramètre définit si l'opération de secours d'urgence doit ignorer l'état de l'entrée du tableau de sécurité pour la chaîne de sécurité passive. Cela peut être utile pour récupérer l'ascenseur après certaines opérations de test, si le secours d'urgence (opération électrique d'urgence) alimente à nouveau l'entrée d'arrêt d'urgence de la chaîne de sécurité, mais que l'entrée de la chaîne de sécurité passive sur la carte SB reste perdue, à cause de deux contacts ouverts dans la chaîne.

28.3 Options de maintenance liées à l'opération d'inspection

28.3.1 Conduire au-delà de l'étage supérieur / inférieur

Appuyez sur le bouton matériel 'Service et assemblage', puis sur 'Maintenance' pour utiliser le paramètre '*Conduite au-delà des étages inférieur et supérieur*'.

Ce paramètre définit si la cabine est autorisée à conduire au-delà de la position d'étage supérieure ou inférieure, en cas de sauvetage d'urgence (*opération électrique d'urgence*). Si cette option est activée, elle sera automatiquement désactivée après un fonctionnement normal de l'ascenseur.

Cette option peut être utile pour renvoyer la cabine / la voiture après avoir effectué une '*opération de test d'interrupteur de fin de course*'.

28.3.2 Activer le fonctionnement manuel de la porte

Cette option détermine si le technicien sur le toit de la voiture peut activer l'interrupteur 'Inspection' et maintenir les touches de direction enfoncées pendant 10 s pour changer ces touches en 'ouverture de portes' et 'Fermeture de portes '. Pour annuler l'opération, il peut la refaire ou simplement activer/désactiver l'interrupteur de contrôle. Il est également possible d'utiliser les clés 'Ouvrir/fermer la porte' existantes pour commander la porte. Si un « Inspection dans la fosse, buzzer » a été installé, il sonnera pendant une seconde pour indiquer que les boutons ont changé de rôle.

28.4 Inspection Distance d’arrêt étage supérieure/inférieure

Ces paramètres définissent la distance d'arrêt avant la position de niveau supérieur ou inférieur de l'étage, si vous conduisez en utilisant l'opération d'inspection.

Appuyez sur le bouton matériel 'Menu Paramètres', puis sur 'Plus ...' → 'Unité de positionnement' → 'Plus ...' pour modifier les paramètres d'arrêt avant le niveau supérieur / inférieur.



29 Supervision de panne de courant

La surveillance des pannes de courant est réalisée en connectant la ligne 230 VAC, qui alimente la 24 VDC du contrôleur de l’ascenseur, directement à l’entrée correspondante de la carte THOR-SB.

Cela empêche l’écriture sur l’EEPROM, FLASH ou toute autre mémoire non-volatile lors de la mise hors tension.

29.1 Théorie d'opération

La fonction de surveillance ne détectera qu'une chute de l’entrée de surveillance 230 V CA. Ainsi, il cessera de faire fonctionner le contrôleur d'ascenseur lorsque la puissance nette aura atteint son maximum, mais avant que le 24 V DC ne s'éteigne.

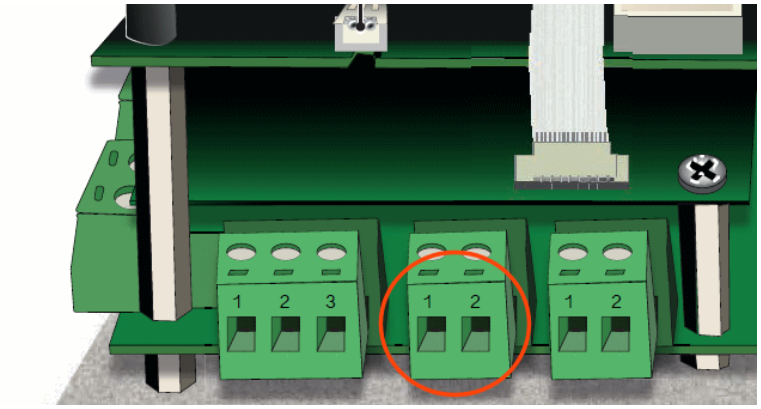




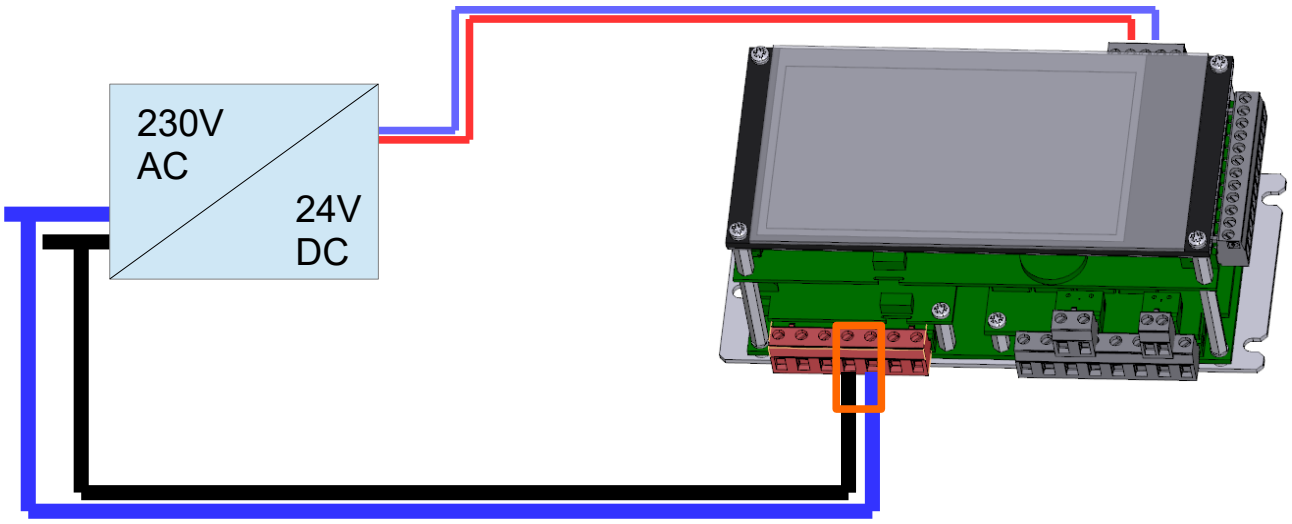
Figure 66: Supervision des pannes de courant sur la carte SB (matériel de référence)

29.2 Avertissement

La connexion à la supervision de panne de courant est essentielle au bon fonctionnement du contrôleur d’élévateur. Assurez-vous qu'il surveille la ligne d'alimentation réseau 230V AC appropriée, qui alimente la 24V DC alimentant le contrôleur d'ascenseur.

29.3 Schéma

Reliez les lignes 230 V / N qui alimentent votre alimentation 24 V, utilisée pour alimenter l'unité THOR, à l'entrée de supervision dédiée.



30 Supervision défaillance de phase

Ce paramètre définit si une unité externe est utilisée pour mettre en œuvre la détection de défaillance de phase, avec l'entrée correspondante du contrôleur de l'ascenseur '*Supervision de manque de phase*'. En règle générale, la fonction de supervision détectera un 'pic tombé', puis définira l'ascenseur sur 'Hors service'.

Vous trouverez le paramètre en appuyant d'abord sur 'Accueil', puis sur le bouton matériel 'Menu Paramètres', puis sur 'Contrôleur / Pilotage' → 'Plus' → 'Surveillance de défaillance de phase'.

30.1 Entrée

Cette fonction d'entrée doit être utilisée pour mettre en œuvre la 'supervision de défaillance de phase'.

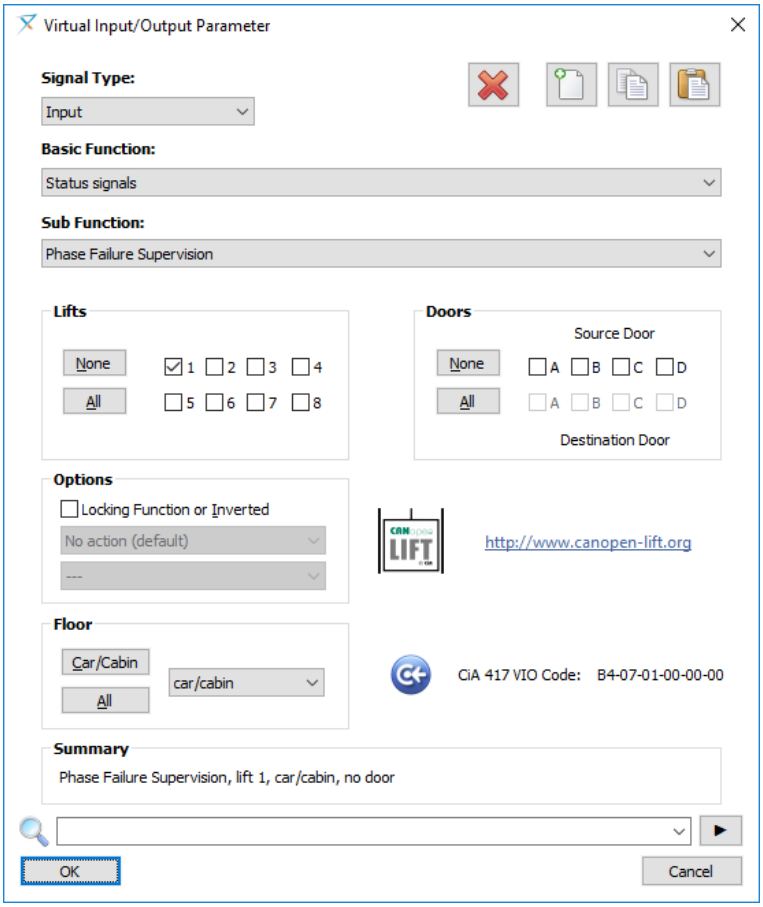


Figure 67: Entrée de supervision de défaillance de phase [Toolbox]

31 Tension d'éclairage de la cabine

La surveillance de la tension de l'éclairage de la cabine utilise une entrée 230 VCA sur le panneau de sécurité (THOR-SB) pour détecter une panne d'alimentation, alimentant l'éclairage de la cabine. L'entrée est extra rebondie pour des raisons de stabilité.

Vous trouverez le paramètre correspondant en appuyant d'abord sur 'Accueil', puis sur le bouton matériel 'Menu Paramètres', puis sur 'Cabine / Voiture' → 'Surveillance de la tension d'éclairage de la cabine'.

Cette fonction de supervision mettra l'ascenseur à l'arrêt si la puissance de l'éclairage de la cabine a atteint son maximum. Si l'ascenseur est en marche, il s'arrêtera à l'étage suivant et laissera le passager débarquer.

Si vous avez éteint l'éclairage de la cabine avec un objectif précis, en utilisant le 'Minuteur d'éclairage de la cabine', l'état de l'entrée de supervision 'Surveillance de la tension de l'éclairage de la cabine' est ignoré aussi longtemps.

Cette fonction est toujours ignorée si vous utilisez le contrôleur d'ascenseur en mode '*Mode Conseil de formation*'.

31.1 Sortie

Cette sortie peut être utilisée comme un accusé de réception pour la surveillance de la tension de l'éclairage de la cabine.

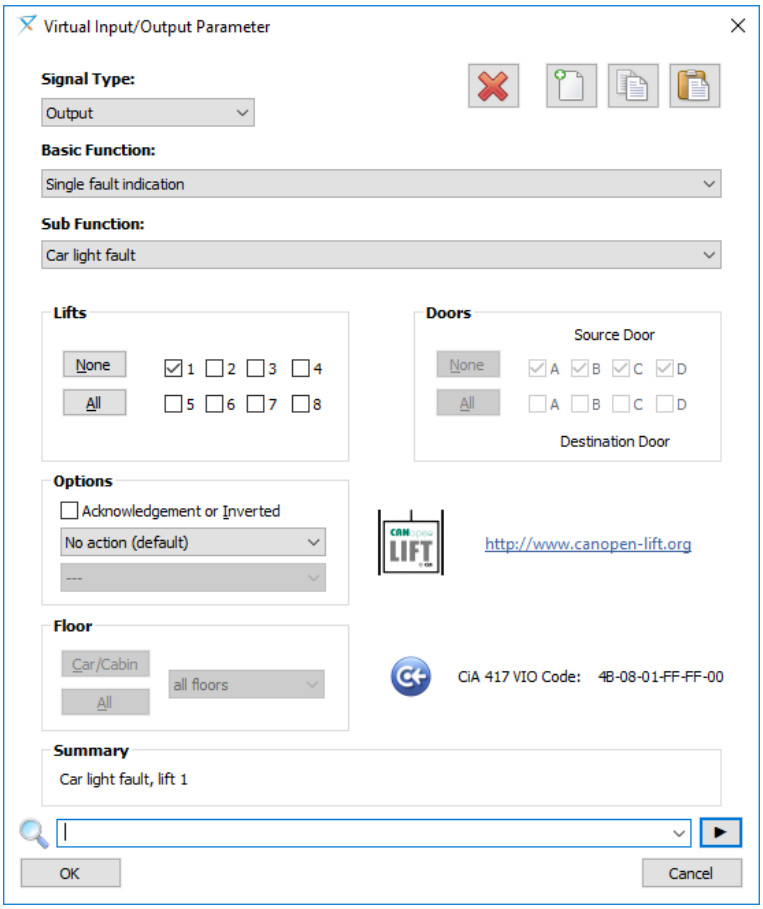


Figure 68: Acquittement de la supervision de la tension de l'éclairage de la cabine [Toolbox]

32 Type de traitement des appels

Ce paramètre définit le type/mode de traitement des appels du contrôleur d'ascenseur, tel que PB, APB ou Collective.

Vous trouverez le paramètre correspondant en appuyant d'abord sur 'Accueil', puis sur le bouton matériel 'Menu Paramètres', puis sur 'Traitement des appels' → 'Type de traitement des appels'.



Figure 69: Paramètre de traitement des appels

32.1 Opération d'appel collectif

C'est la manière la plus courante de traiter les appels. Les appels sont collectés dans la mémoire d'appel et seront traités en conservant le sens de la conduite. Alors que les 'appels de la cabine' sont indépendants de la direction et seront traités dans les deux sens, les appels paliers peuvent être déclarés comme des 'appels à la hausse (ascendant)' ou des 'appels à la baisse (descendant)'. Mais l'application de levage THOR prend également en charge les appels paliers indépendants de la direction, même s'ils sont exploités comme un contrôleur d'appel 'collectif'. Ils sont rarement utilisés mais obligeraient l'ascenseur à s'arrêter dans les deux sens.

	Appel de voiture - Utilisez des appels de cabine de faible priorité pour le panneau d'appel de cabine des utilisateurs de fauteuil roulant et des appels de cabine de haute priorité afin que l'ascenseur dépasse les autres appels de cabine.
	Appel palier indépendant de la direction (PB/APB)
	Appel palier ascendant / Appel palier supplémentaire ascendant
	Appel palier descendant / Appel palier supplémentaire descendant
	Appel palier à priorité basse (indépendant de la direction)
	Appel palier à priorité élevée (indépendant de la direction)

Le CANopen CiA 417 définit une 'deuxième couche' d'appels palier appelés 'appels supplémentaires'. Imaginez avoir une équipe de quatre ascenseurs et juste un ou deux attendent le parking. L'utilisation de ces appels supplémentaires vous permet de

créer un appel palier qui vient d'être opéré par ces deux ascenseurs, sans interférer avec les appels paliers 'normaux'.

32.1.1 Options liées aux appels en voiture

32.1.1.1 Annulation d'un envoi de cabine

Activez l’annulation des appels de cabine en appuyant à nouveau sur l’appel de cabine déjà enregistré. Cela nécessite une technologie à 4 fils ou un composant d'E/S prenant en charge l'impulsion de la sortie.

32.1.1.2 Nombre maximum d'appels de cabine sur indication « à vide »

Ce paramètre définit combien d'appels de cabine peuvent être enregistrés, si l'unité de mesure de charge de la cabine/de la cabine indique que la cabine est vide.

32.1.1.3 Politique d'annulation des appels en voiture en cas d'indication à vide

Ce paramètre définit si les appels de cabine en attente doivent être annulés, à la fermeture des portes, si davantage d'appels de cabine ont été enregistrés comme indiqué par le paramètre 'Max. la politique d'appel de cabine à vide et l'unité de mesure de charge de la cabine/de la cabine indique que la cabine est réellement vide.

32.1.1.4 Désactivation des appels de voiture

Ce paramètre contient une table contenant les appels de voiture désactivés. Ces appels de cabine verrouillés peuvent être activés via un terminal de saisie ou une fonction de planification horaire.

32.1.1.5 Tableau des codes d'appel de voiture

Cet objet contient le tableau contenant les étages et leurs portes, ainsi que le code numérique nécessaire pour activer l'appel. Le code doit être saisi via le panneau d'appel de voiture, en utilisant les boutons d'appel de voiture comme pavé numérique. Vous pouvez utiliser la sortie « Signaux d'état/contrôleur ▸ Indicateur de saisie du code » pour signaler qu'un code doit être saisi, avec un indicateur dans le panneau d'appel de la cabine.

32.1.1.6 Heure du code d'appel de voiture

Cette option définit le délai accordé à l'utilisateur pour saisir le code numérique.

32.1.2 Options liées aux appels d'atterrissage

32.1.2.1 Tableau de désactivation des appels d'arrivée

Ce paramètre contient une table contenant les appels d'arrivée désactivés. Ces appels d'atterrissage verrouillés peuvent être activés via un terminal de saisie ou une fonction de planification horaire.

32.1.2.2 Appel d'atterrissage « activant » le temps d'après-exécution

Ce paramètre définit un temps « après exécution » qui doit expirer après que le signal d'activation d'appel de palier redescende, avant que l'appel de palier ne soit à nouveau désactivé.

32.1.2.3 Politique d'accusé de réception des appels d'atterrissage

Ce paramètre définit le moment où l'accusé de réception d'appel à l'atterrissage (lampe) doit être annulé. Habituellement, l'accusé de réception d'appel à l'étage est désactivé lorsque l'ascenseur arrive à l'étage désigné. Pour les portes battantes, qui sont déverrouillées mécaniquement via l'ouverture complète de la porte de la cabine, il peut être utile que le voyant d'appel au palier ne soit pas éteint avant que la porte de la cabine ne soit complètement ouverte.

32.1.2.4 Les voyants d'appel d'atterrissage verrouillés clignotent pendant la conduite

Il s'agit d'une option qui ne peut pas être utilisée en mode de fonctionnement en équipe. Cette option fait clignoter tous les accusés de réception d'appel palier (verrouillés) en attente (lampes) lorsque l'ascenseur roule. Si l'ascenseur est à l'arrêt, les témoins (lampes) seront constamment allumés.

32.1.2.5 Interdire le temps entre les appels haut et bas

Ce paramètre définit si un temps d'inhibition doit empêcher le passager d'appuyer sur les deux boutons d'appel palier à peu près en même temps. Cela permettra d'éviter la mauvaise habitude de certains passagers d'appuyer sur les deux boutons d'appel de l'étage (haut/bas), pensant que l'ascenseur arriverait plus vite, puis de se plaindre plus tard de l'ascenseur et de conduire dans la mauvaise direction.

32.2 Opération PB et APB

Lors du fonctionnement en mode PB, le prochain appel palier ne peut pas être entré avant que l'ascenseur ne soit à nouveau en veille, car il n'y a plus d'appels en attente. En option, l'unité de mesure de la charge de la cabine peut être utilisée pour s'assurer que la cabine est réellement vide. Si l'élévateur n'est pas inactif, le signal de sortie 'Occupé' est activé.

La différence entre les opérations PB et APB est que, lors de l'opération APB, les appels paliers seront collectés tant que l'ascenseur est toujours 'occupé'. Ces appels d'arrivée seront traités dans l'ordre dans lequel ils ont été donnés plutôt que dans la direction. En fonction de la région, l'opération ABP peut également être appelé mode de fonctionnement 'Taxi'.

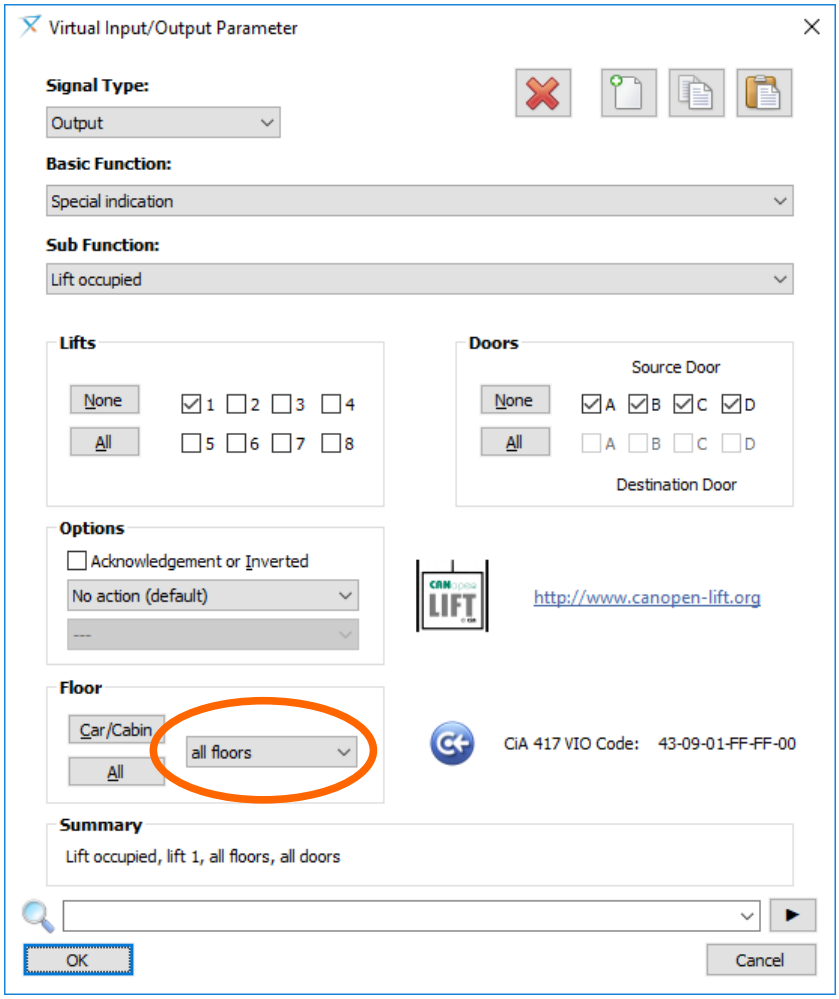


Figure 70: Indication spéciale 'ascenseur occupé' utilisée par l'opération PB / APB [Toolbox]

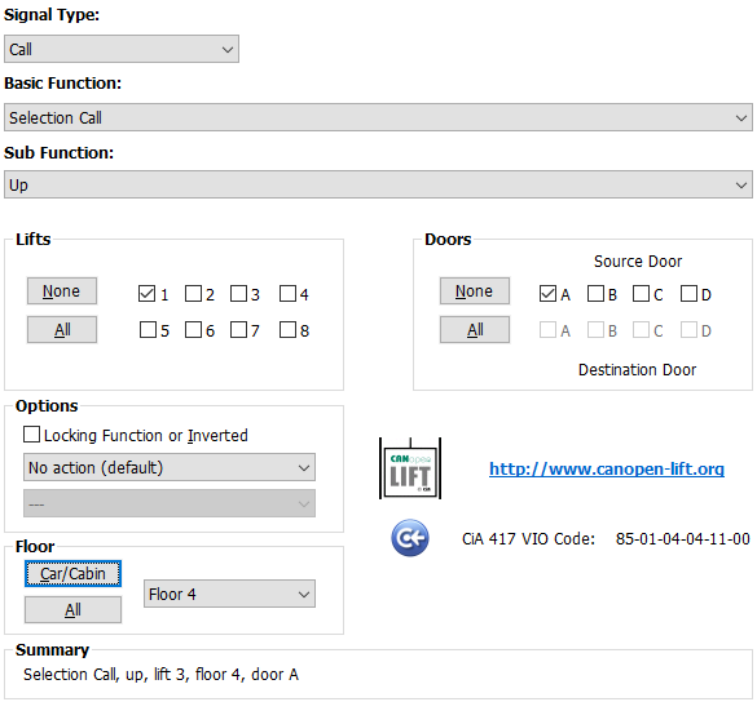
Comme le signal 'Occupé' est généralement utilisé lors des paliers, n'oubliez pas de définir 'étages' sur '**tous les étages**' au lieu de 'cabine'.

32.3 Spécial 'Sélection appels paliers'

Dans certaines installations, il peut être nécessaire de donner aux passagers un moyen facile d'entrer un appel palier et de ne s'adresser qu'à un ou plusieurs ascenseurs du groupe / de l'équipe, par exemple les ascenseurs avec une cabine plus grande. Pour archiver cela sans avoir besoin de boutons ou d'interrupteurs supplémentaires, vous pouvez utiliser la 'sélection d'appels paliers'.

Fondamentalement, il s'agit d'une fonctionnalité spécifique au fabricant implémentée dans l'unité / le panneau d'E/S. Donc, il ne fait pas encore partie du CiA-417 et ne peut donc pas être supposé être disponible lors de l'achat d'un appareil CANopen CiA-417 standard.

Normalement, lorsque le passager en attente passe un appel palier, l'unité IO / le panneau transmet immédiatement l'événement 'presse' et 'relâchement'. Si vous avez paramétré un 'Appel de sélection', l'unité de saisie déterminera la durée d'utilisation du bouton et enverra un 'Appel palier standard' à tous les ascenseurs de l'équipe / du groupe ou, si vous avez détecté un '*événement de longue pression*', Extra Landing Call 'avec les ascenseurs, qui ont été paramétrés pour cet appel. La durée peut être paramétrée dans l'unité d'E / S elle-même.



Si vous surveillez le trafic dans les bus, vous pouvez constater que l'appareil envoie un 'appel palier standard' à tous les ascenseurs lors d'un événement de pression de bouton régulier et un 'appel palier supplémentaire' lors d'un événement de pression de bouton long dans lequel l'ascenseur 1 est sélectionné, comme paramétré.

```
27.03.2018/11:46:45.947[RX56717], Node    2, Lift 1-8, Hall call, up, floor 4, door A, on <02-01-FF-04-11-01>
27.03.2018/11:46:45.947[RX56718], Node    2, Lift 1-8, Hall call, up, floor 4, door A, off <02-01-FF-04-11-00>
```

```
27.03.2018/11:47:55.537[RX26306], Node    2, Lift   1, Hall call, Up [extra], floor 4, door A, on <02-04-01-04-11-01>
27.03.2018/11:47:55.537[RX26306], Node    2, Lift   1, Hall call, Up [extra], floor 4, door A, off <02-04-01-04-11-00>
```

32.4 Opération d'appel prioritaire

Les appels prioritaires sont toujours utilisés lorsqu'un groupe de passagers doit être transporté de manière 'préférée'. Le transport de lits dans les hôpitaux en est un exemple.

L'application de levage THOR comporte deux niveaux d'appels prioritaires, les appels de priorité faible et élevée. Les appels prioritaires sont généralement des appels à destination qui ne sont affectés à aucune direction. Cela signifie que l'ascenseur s'arrête dans les deux sens, laisse le passager prioritaire à l'intérieur et lui permet d'entrer maintenant un appel de cabine qui sera traité immédiatement.

Comme il existe littéralement une douzaine d'applications pouvant être implémentées à l'aide d'appels prioritaires, il existe de nombreuses options pour le fonctionnement des appels prioritaires. Toutes les options existent deux fois. Une fois pour les appels faibles et une fois pour les appels hautement prioritaires.

Vous trouverez le paramètre correspondant en appuyant d'abord sur 'Accueil', puis sur le bouton matériel 'Menu Paramètres', puis sur 'Traitement des appels'.

32.5 Options

Toutes les options suivantes existent deux fois, pour les appels de priorité faible et élevée séparément.

32.5.1 Recueillir les appels paliers prioritaires

Utilisez ce paramètre pour autoriser la collecte des appels prioritaires. Les appels seront exécutés dans l'ordre dans lequel ils ont été donnés. Alors, imaginez notre exemple de l'introduction: le premier lit serait servi en premier.

32.5.2 Déverrouiller les appels de cabine en priorité via préférence de cabine

Utilisez ce paramètre pour définir si les appels de cabine en mode appel prioritaire ne doivent être activés que si le commutateur de préférence de cabine a été activé. Cette option peut empêcher le passager restant dans la cabine d'utiliser les appels de cabine lorsque l'ascenseur est arrivé via un appel prioritaire.

32.5.3 Règle pour les appels de cabine en attente

Ce paramètre définit le comportement des appels de cabine en attente si un appel palier prioritaire est reçu. Habituellement, les appels cabine en attente seront annulés.

32.5.4 Ramasser des passager sans charge

Ce paramètre définit si les passagers doivent être pris en charge lors d'une opération d'appel prioritaire, lorsque la cabine est vidée. Cela nécessite un appareil de mesure de charge fiable.

32.5.5 Recueillir les appels de cabine en mode prioritaire

Ce paramètre définit si le passager participant à un appel prioritaire est autorisé à entrer plusieurs appels de cabine ou un seul, appelant une modification. Modifiable signifie que si vous avez appuyé sur le mauvais appel de cabine, appuyer sur un autre appel de cabine annulera l'appel déjà en attente.

32.5.6 Annuler / désactiver les appels paliers

Ce paramètre définit si les appels paliers en attente doivent être annulés, si un appel prioritaire a été entré ou s'ils doivent être collectés.

32.6 Détection d'erreur d'embarquement

Si elle est activée, cette fonction permet de détecter les passagers qui se trompent d'embarquement, c'est-à-dire les passagers qui ont appuyé sur la mauvaise direction d'appel à l'atterrissage et qui montent ensuite dans la cabine en appelant la cabine dans la direction opposée. Le contrôleur de l'ascenseur vérifie quelle porte a été ouverte et sur quelle porte, à l'aide du rideau lumineux, les passagers sont entrés. Si l'appel de cabine donné est ensuite introduit dans la mauvaise direction, l'appel de descente restant dans l'autre direction sera alors annulé de ce côté de la porte.



Vous trouverez le paramètre correspondant en appuyant d'abord sur 'Home' et ensuite sur le bouton matériel 'Menu Réglages' et ensuite sur 'Traitement des appels → Appels à l'atterrissage → Détection d'erreur d'embarquement'.

32.7 Transition d'un appel de faible priorité à un appel de haute priorité



Si un appel de faible priorité est en cours de traitement - par exemple pour le transport de lits - et qu'un appel de haute priorité est entré - par exemple utilisé par

l'équipe médicale d'urgence - il annulera l'appel de faible priorité en attente pour traiter à la place l'appel de haute priorité. Si l'option de collecte des appels de faible priorité a été activée, l'appel n'est pas perdu, mais remis à la mémoire d'appels.

Donc, si nous nous en tenons à l'exemple de l'hôpital, une configuration d'option ressemblerait à ceci:

Appels de faible priorité:

Recueillir les appels paliers prioritaires	activé (oui)
Déverrouiller les appels de cabine en priorité via préférence de voiture	activé (oui)
Règle pour les appels de cabine en attente	Annuler les appels en attente
Pick-up passager sans charge	Non, ignore le chargement de la cabine
Recueillir les appels de cabine en mode prioritaire	Un appel modifiable
Annuler / désactiver les appels paliers	Recueillir les appels paliers

Appels de priorité élevé:

Recueillir les appels paliers prioritaires	activé (oui)
Déverrouiller les appels de cabine en priorité via préférence de cabine	déactive (non)
Règle pour les appels de cabine en attente	Annuler les appels en attente
Pick-up passager sans charge	Non, ignore le chargement de la cabine
Recueillir les appels de cabine en mode prioritaire	Un appel modifiable
Annuler / désactiver l'appel palier	Recueillir les appels paliers

32.8 Appels d'invités

Les applications typiques des appels d’invités sont les cabinets médicaux, les cabinets d’avocats ou les appartements dans lesquels un ascenseur entre directement. Les appels d’invités sont utilisés lorsqu'un passager souhaite se rendre d’un étage de prise en charge librement accessible à un étage de destination généralement bloqué et que le voyage doit être lancé par son hôte, e. g. le locataire, pas par le passager lui-même. Il n’est pas rare que les opérations d’appel d’invités soient combinées à un lien vocal ou vidéo, comme dans le cas de déplacements directs dans un appartement.

Le processus est déclenché en appuyant sur le bouton d'appel de l'invité à l'étage de destination de l'hôte.

Vous trouverez les paramètres correspondants en appuyant d'abord sur 'Accueil', puis sur le bouton matériel 'Menu Paramètres', puis sur 'Traitement des appels' → 'Appels d'invités'.

Les appels de cabine à l'étage de destination peuvent être verrouillés à l'aide du tableau de désactivation des appels de cabine (voir le chapitre 38.11). Le câblage des appels de la cabine à l'étage de destination est effectué soit dans:

- Technologie à 3 fils, si le dispositif CANopen est capable de détecter une crête du signal d'entrée, la sortie étant activée (par exemple, l'IO8 ou le LXC)
- Technologie 4 fils si l’appareil CANopen ne répond pas aux critères ci-dessus. Dans ce cas, l'entrée et la sortie doivent être câblées séparément.

32.8.1 Théorie de fonctionnement

L’opération d’appel d’invité est divisée en 4 phases:

- Phase 1 - En attente
- Phase 2 - Ramasser
- Phase 3 - Allocation
- Phase 4 - Livraison

La phase 1 est activée lorsque l'opération d'appel d'un invité a été déclenchée par un appel d'invité, mais que le départ du passager doit être retardé. Les raisons possibles d'un retard sont:

- Des opérations spéciales sont en attente, par exemple l'activation de la préférence de cabine.
- Appels de cabine en attente ou appels prioritaires à traiter en premier.
- L’opération / le voyage en cours doit être terminé d'abord.

Dès que l'ascenseur est inactif, le système d'invités passera à la phase 2, conduisant à l'étage source (collecte). Une fois que l'ascenseur est arrivé à l'étage source, il ouvre ses portes et permet au client d'entrer dans la cabine. L'ascenseur reste ensuite en phase 3 pendant un temps d'arrêt définissable, jusqu'à ce que l'un des événements suivants se produise:

- Le temps d'arrêt défini a expiré.
- Les portes de l'ascenseur ont été fermées.
- Un signal d'activation a été activé par le passager dans la cabine (voir chapitre 32.8.4).

Le passage à la phase 4 peut être initié par les deux premières conditions (*temps de latence ou portes fermées*) ou par certaines des options, évoquées ultérieurement. Au cours de la phase 4, l'invité est livré à l'étage de destination.

Aucun nouvel appel de cabine ne peut être donné pendant les phases 2 à 4. Les appels paliers sont généralement collectés (voir le chapitre 32.8.4).



Le temps de passage utilisé dans la phase 3 peut être modifié en allant dans le menu 'Paramètres' → 'Portes' → 'Options et heures de porte' → 'Horloges de porte' → 'Valeurs de délai d'attente' → 'Temps de priorité d'appel prioritaire et invité' → 'Temps de passage d'appel invité'.

32.8.2 Signal d'appel d'invités

Vous trouvez les signaux d'appel standards CiA 417 pour cette opération dans le groupe '*appel invité*'.

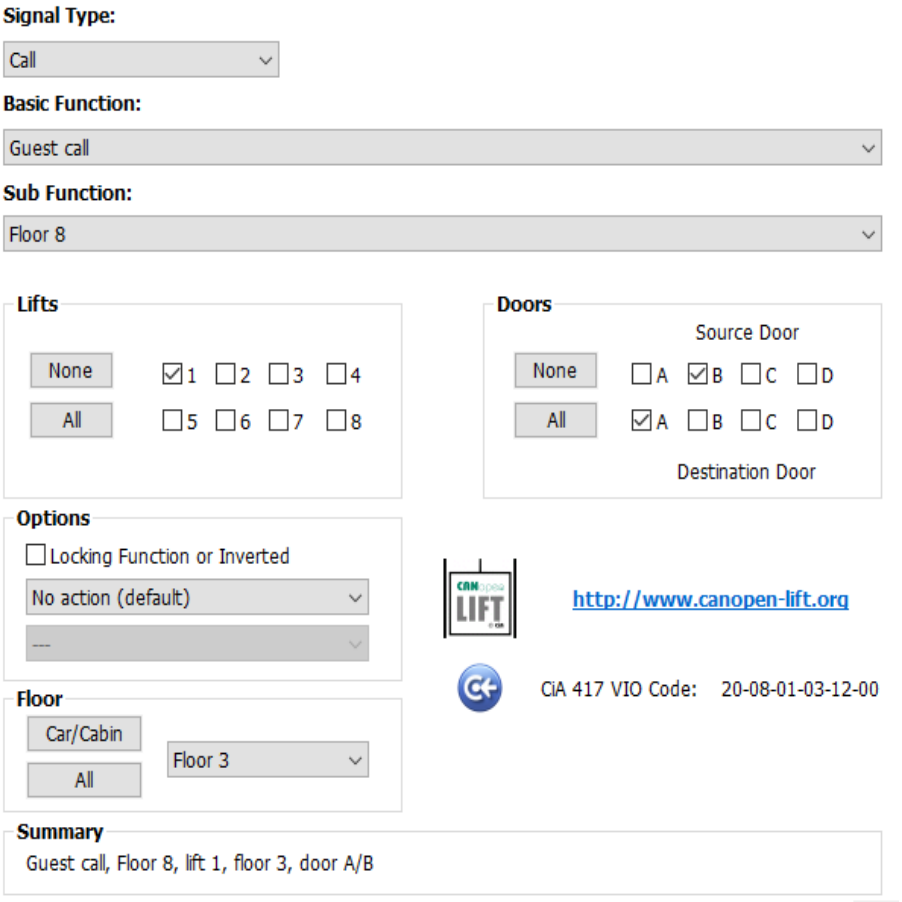


Figure 71: Signal d'appel 'Appel invité' [Toolbox View]

Cet exemple montre le paramètre de l'appel d'invité à partir de l'étage 3 de la source (collecte), porte B, jusqu'à l'étage de destination 8, porte A.

32.8.3 Signaux de sortie d'appel d'invités

- Accusé de réception de fonction spéciale → Accusé de réception de service spécial, ascenseur 1, tous les étages, toutes les portes

  Ce signal de sortie est activé lorsque l'opération d'appel invité est en phase 1 pendant plus de 5 secondes. Le signal est désactivé lorsque vous quittez la phase 1.

- Indication spéciale → Indication d'appel d'invités, ascenseur 1, tous les étages, toutes les portes

  Ce signal est activé pendant les phases 2 à 4.

La sortie du bouton d’appel d’invités actif clignote pendant la phase 1 (délai). Il est allumé en permanence dans les phases 2 à 4. S'il existe d'autres appels d'invités en attente, alors qu'un appel en attente est déjà en cours de traitement, ces appels clignotent également.

32.8.4 Paramètres et options d'appel d'invités

Une unité de mesure de charge CANopen qui fonctionne parfaitement est requise pour l'option '*Prise en charge des invités avec cabine vide et livraison des invités par changement de poids*' pour fonctionner de manière fiable.

32.8.4.1 Autoriser la rappel en cabine

Après avoir activé cette option, les appels de cabine entrés récemment sont traités et le transfert d’invités retardé en phase 1. Cela peut être utile si l’embarquement de nouveaux passagers ne peut pas être empêché lorsque l’ascenseur s’arrête à certains étages, valeur par défaut: désactive.

32.8.4.2 Recueillir les appels paliers

Cette option active la collecte des appels paliers lors d'une opération d'appel en cours dans les phases 2 à 4, valeur par défaut: activé.

32.8.4.3 Prise en charge des invités avec une cabine vide

L'activation de cette option permet de passer de la phase 1 à la phase 2 uniquement si le dispositif de mesure de la charge détecte la cabine comme étant vide, valeur par défaut: désactivé.

32.8.4.4 Livraison des invités par appel de cabine

Cette option active le début de la livraison du client en appuyant sur le bouton d'appel cabine, valeur par défaut: activé.

32.8.4.5 Livraison des invités par changement de poids

Cette option active le début de la livraison en notant un changement de poids, valeur par défaut: désactivé.

32.8.5 Notification d'appel d'invités (journal de bord)

Le journal de bord donne un enregistrement de la procédure d'opération d'appel d'invités.

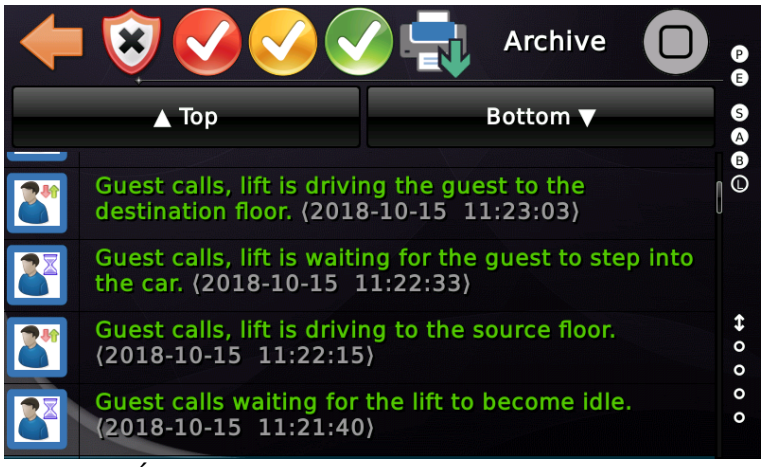


Figure 72: Éléments du journal créés par l'opération d'appel d'invités

33 Opération de stationnement

L'opération de stationnement conduira généralement l'ascenseur à un étage spécifique ou à plusieurs étages, appelés 'zones'.

Vous trouverez le paramètre relatif à l'opération de stationnement en appuyant d'abord sur 'Accueil', puis sur le bouton matériel 'Menu Paramètres', puis sur 'Contrôleur / Pilotage' → 'Temps et options' → 'Parking'.

Si l'ascenseur est déjà garé, vous pouvez également appuyer sur le symbole 'Park' au-dessus de la cabine pour atteindre rapidement les paramètres.

De la manière la plus simple, une minuterie et un étage peuvent être configurés pour que l'ascenseur se gare après une période d'inactivité donnée.





L'ascenseur est défini comme étant 'inactif' si aucun appel ou fonction comme 'Préférence automobile' n'est en attente et que les portes ont été fermées. Pour les ascenseurs à portes manuelles / battantes, cela signifie généralement que les portes palières sont fermées mais que les portes de la cabine sont maintenues ouvertes.

Si vous configurez uniquement une minuterie et que le sol est désactivé, l'ascenseur se garera toujours après une période d'inactivité du temps imparti, mais à n'importe quel étage.

33.1 Paramètres et options de stationnement

33.1.1 Stratégie de stationnement

Ce paramètre définit si l'ascenseur doit comporter un étage de stationnement simple ou un mode amélioré, tel que le "stationnement de zone" dans un environnement de groupe / d'équipe. Si vous utilisez le mode «parking de zone», le programme divisera le puits en plusieurs parties et garantira que chaque partie est couverte par un ascenseur d'équipe.

- Mode de stationnement simple
  L'ascenseur est simplement conduit à l'étage de stationnement donné, s'il est inactif et que la minuterie de stationnement est expirée.

- Mode de stationnement de zone (équipe seulement)
  L'équipe d'élévateurs divisera la gaine en zones et veillera à ce que chaque zone soit couverte par un ascenseur d'équipe se tenant «au centre» de chaque zone. Sachez que l'option «Cabines dans le hall» est en charge et peut réduire le nombre de cabines pouvant réellement couvrir les zones.

33.1.2 Minuterie de stationnement

Ce paramètre définit le temps nécessaire pour stationner l'ascenseur quand aucun appel n'est présent. L'étage de stationnement est déterminé par la stratégie / le mode de stationnement et d'autres options.

33.1.3 Étage de stationnement

Ce paramètre définit l'étage de stationnement, utilisé pour garer l'ascenseur, s'il est inactif et utilise le mode de stationnement «simple».

33.1.4 Cabines au rez-de-chaussée

Ce paramètre définit le nombre de cabines qui doivent être conservées dans le hall d'entrée si la stratégie de «zone de stationnement» est utilisée.

33.1.5 Stationnement entre les étages

Ce paramètre définit la distance utilisée pour stationner entre les étages, par rapport à la position de l'étage de stationnement utilisé. Cette option est uniquement disponible si la stratégie de stationnement a été définie sur «Mode de stationnement

simple».

33.2 État et signaux empêchant le stationnement

L'ascenseur pourrait ne pas entrer en stationnement, si ...

- La préférence de cabine a été activée.
- La maintenance a été activée.
- Des appels d'invités sont en attente.
- Des appels prioritaires sont en attente.
- Tout type de temps de chargement / allocation maintient l'ascenseur en place.

33.3 Sorties

Le signal d'accusé de réception est envoyé deux fois via le système de bus. Une fois pour la cabine et une fois pour la gaine, contenant l'étage de stationnement actuel.

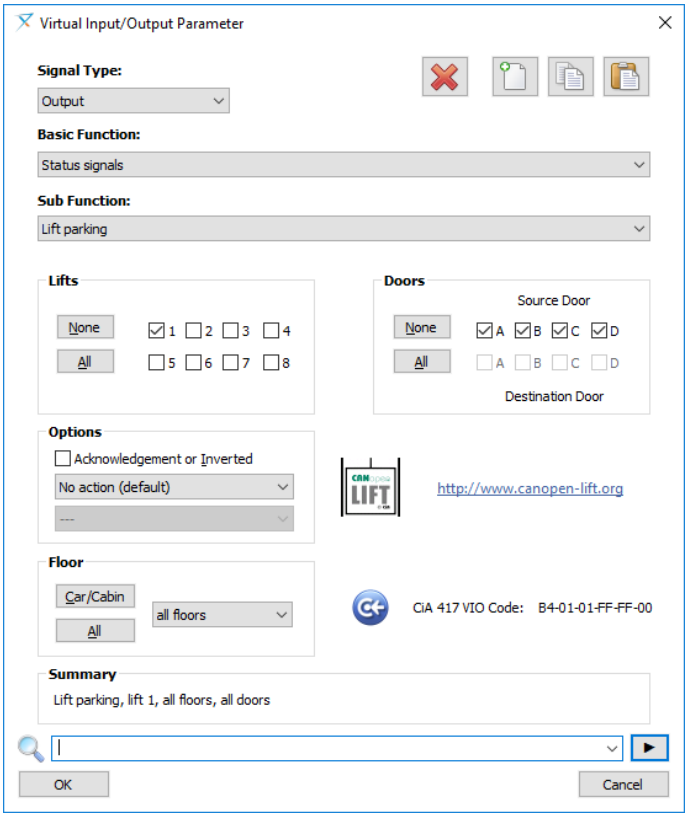


Figure 73: Signal d'accusé de réception de stationnement [Toolbox]

34 Minuteur éclairage cabine (lumière)

Pour éteindre la lumière dans la cabine une fois que l'ascenseur a fermé les portes et est resté inactif pendant une période donnée, vous pouvez configurer une minuterie.

Vous trouverez le paramètre correspondant en appuyant d'abord sur «Accueil», puis sur le bouton matériel «Menu Paramètres», puis sur «Cabine» → «Minuterie d'éclairage de cabine» '. Si l'ascenseur a déjà éteint la lumière, vous pouvez également appuyer sur le symbole «Lumière» au-dessus de la cabine pour atteindre rapidement les paramètres.



Figure 74: Minuterie d'éclairage de cabine

Si vous utilisez des portes automatiques, vous devez les fermer pour éteindre la lumière. Si vous utilisez des portes manuelles / battantes, les portes palières doivent être fermées. Les portes de la cabine resteront généralement ouvertes. Dans ce cas, il est recommandé de ne pas éteindre complètement la lumière, mais de la réduire en éteignant simplement une partie de la lumière. Si vous mettez l'ascenseur en mode «veille», l'éclairage de la cabine sera toujours éteint immédiatement dans les 3 secondes. Il y a une table dédiée, qui vous permet de définir des étages, où la lumière de la voiture peut être éteinte, même si les portes palières sont encore ouvertes. Cela peut être utile si l'ascenseur doit se garer avec les portes complètement ouvertes.

L'entrée « *Statut/Signaux du contrôleur → Rallumez l'éclairage de la voiture* » peut être utilisée s'il est nécessaire qu'un composant externe maintienne l'éclairage de la voiture allumé.

34.1 États et signaux qui empêchent d'éteindre la lumière de la cabine

L'ascenseur peut ne pas éteindre les lumières de la cabine si ...

- La préférence de cabine a été activée.
- Des appels d'invités sont en attente.
- Des appels prioritaires sont en attente.
- L'ascenseur est sur n'importe quelle opération spéciale, comme 'Alarme incendie'.

34.2 Sortie pour éteindre l'éclairage de la cabine

Deux signaux émis par le système de bus peuvent être utilisés pour éteindre l'éclairage de la cabine. L'un est spécifique au fournisseur et l'autre est normalisé.

- Signaux d'état → Éclairage de la cabine éteint, ascenseur 1, cabine
- Voyants d'ascenseur → Voyant principal éteint accuser réception, ascenseur 1, cabine

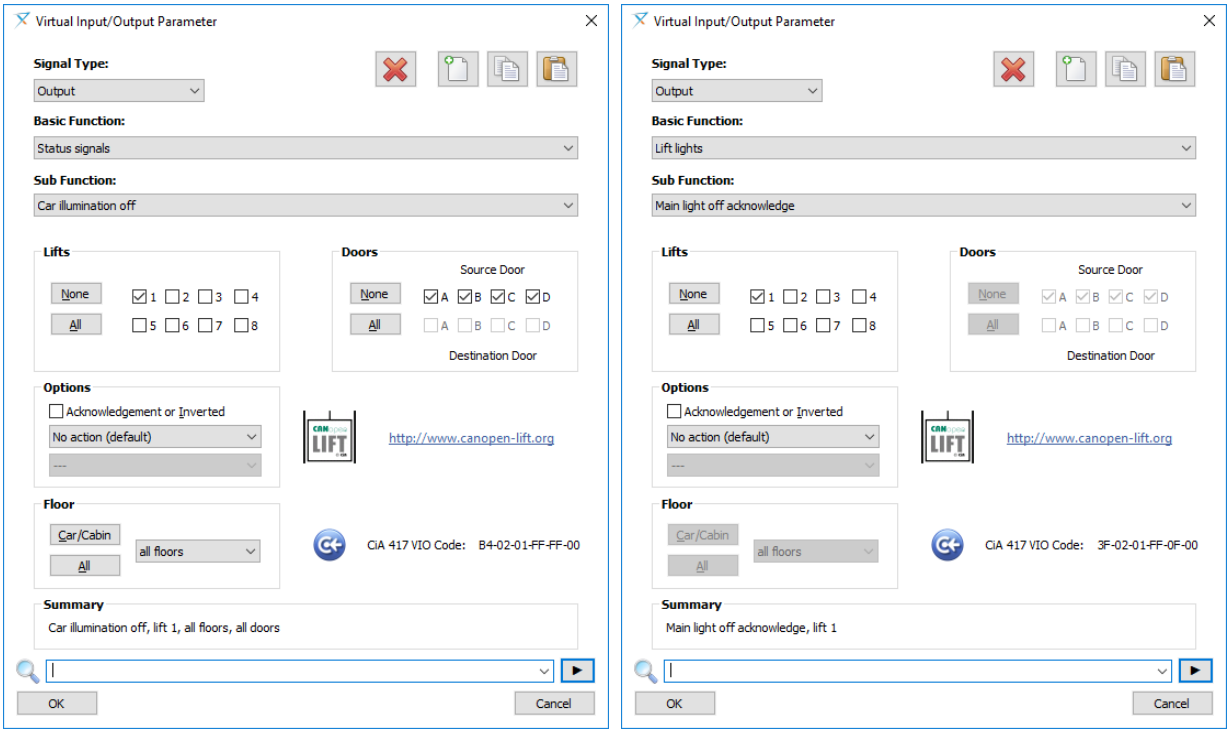


Figure 75: Sortie pour éteindre les lumières de la cabine [Vue Toolbox]

Nous vous recommandons de toujours utiliser un signal qui éteint activement la lumière, s'il est activé. Si vous utilisez un signal dans l'autre sens, de sorte qu'il doit être activé pour allumer les phares, vous risquez d'éteindre l'éclairage de la cabine par erreur si la communication par bus entre l'armoire de commande et la cabine a été interrompue. Donc, vous risquez d'attraper d'abord les passagers puis de les laisser dans l'obscurité.

35 Affichages au sol / Indicateurs minuterie

Afin de réduire la luminosité et / ou d'éteindre les affichages et les indicateurs, vous pouvez configurer des minuteries une fois que l'ascenseur a fermé les portes et est resté inactif pendant une période donnée.

Vous trouverez le paramètre correspondant (minuteries) en appuyant d'abord sur «Accueil», puis sur le bouton matériel «Menu Paramètres», puis sur «Contrôleur / Pilotage» → «Temporisations & options» → «Temporisations d'affichage paliers».

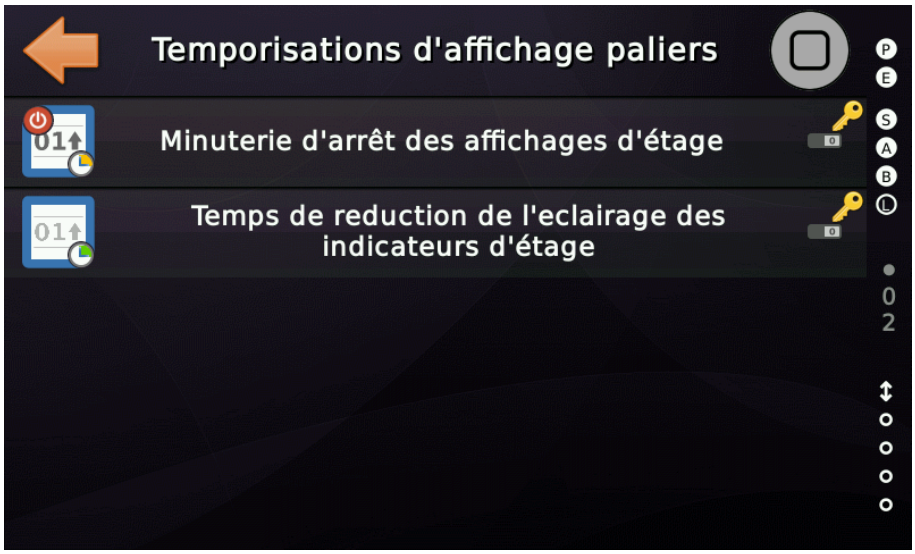


Figure 76: Minuteries pour réduire et éteindre les affichages au sol

Si les deux minuteries ont été configurées, la minuterie «Réduction d'affichage» expirera en premier, puis la minuterie «Affichage désactivé» commencera à expirer.

Si vous mettez l'élévateur en mode «veille», les écrans s'éteindront toujours immédiatement dans les 3 secondes.

35.1 État et signaux empêchant de réduire / d'éteindre les afficheurs

L'affichage sera conservé, si ...

- La préférence de cabine a été activée.
- Des appels d'invités sont en attente.
- Des appels prioritaires sont en attente.
- L'ascenseur est sur n'importe quelle opération spéciale, comme «alarme incendie».

35.2 Signaux utilisés pour réduire / éteindre les affichages aux paliers

35.2.1 Lanternes de salle

Les lanternes de la salle sont simplement éteintes en utilisant les signaux réguliers des flèches et en les éteignant.

35.2.2 Indicateurs de direction

Les indicateurs de direction sont simplement éteints en utilisant de toute façon les signaux régulièrement utilisés pour les flèches.

35.2.3 Indicateurs de sol

Les indicateurs de sol sont de luminosité réduite ou éteints de deux manières différentes. Tout d'abord, toute la valeur d'étage actuelle est définie sur «zéro», ce qui peut amener certains des affichages existants sur le marché à indiquer «Hors service», ce qui peut souvent être paramétré dans l'unité d'affichage.

Le deuxième moyen de réduire la luminosité et / ou d'éteindre les écrans au sol est d'utiliser les messages plus modernes et sophistiqués de «Consommation d'énergie (économie d'énergie)» définis par CiA 417. Ainsi, si vous avez installé un ou plusieurs écrans CANopen modernes: traiter ces messages, comme le FD4 ou le FDT50 de SafeLine, réduiront l'éclairage d'arrière-plan et s'éteindront finalement sans nécessiter de câblage supplémentaire.

35.3 Indication d'arrivée

En principe, le signal d'arrivée (gong) peut être paramétré sur tout module d'E / S compatible CANopen CiA 417, comme un LXC sur la cabine ou un IO2, IO4 ou IO8 sur les panneaux paliers.

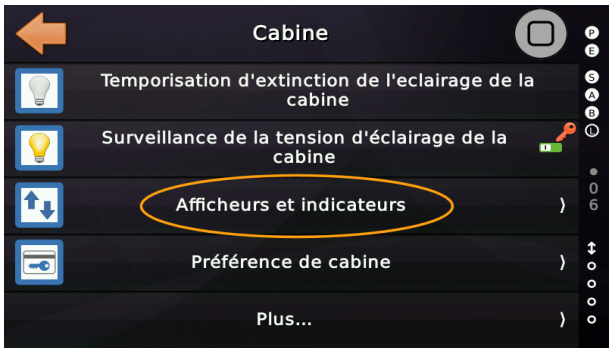
Pour une indication d'arrivée de cabine correctement configurée, les signaux de sortie généralement utilisés pour monter et descendre ressemblent à ceci:

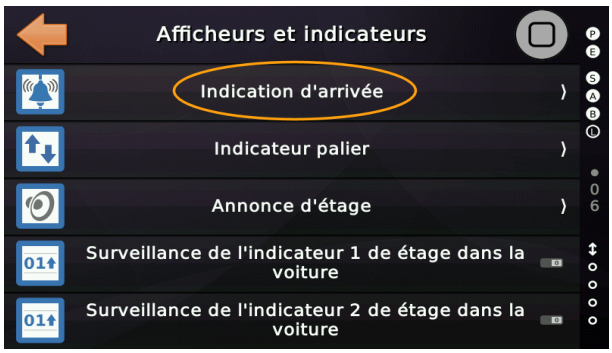
- Indication d'arrivée, en haut, ascenseur 1, tous les étages, toutes les portes
- Indication d’arrivée, en bas, ascenseur 1, tous les étages, toutes les portes

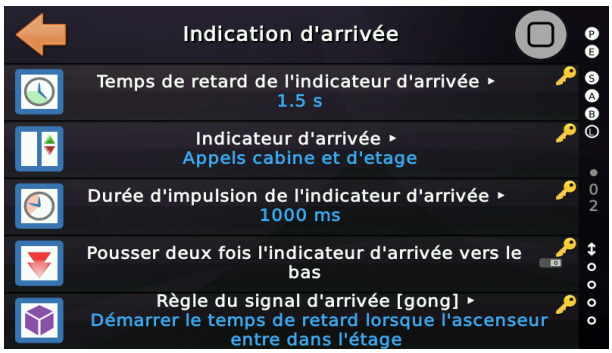
Si l’indication d’arrivée est utilisée dans un panneau de porte palière, au lieu du réglage 'tous les étages' le bon étage (1..n) doit être configuré.

L’interface utilisateur (menu) vous permet de spécifier le type d’appel qui déclenche l’indicateur d’arrivée lorsqu’il arrive sur l’étage (appels paliers généralement), le délai utilisé pour déclencher l’indicateur ainsi que la durée de l’impulsion. La durée est actuellement sans intérêt pour les unités indicatrices d’arrivée numériques modernes.









35.3.1 Options d'indicateur d'arrivée

35.3.1.1 Temps de retard de l'indicateur d'arrivée

Ce paramètre définit le délai de l’indicateur d’arrivée, qui commence après le passage de l’impulsion de comptage.

35.3.1.2 Déclencheur indicateur d'arrivée

Ce paramètre définit les types d’appel qui déclencheront l’indicateur d’arrivée – généralement, les appels paliers.

35.3.1.3 Durée d'impulsion de l'indicateur d'arrivée

Ce paramètre définit la durée de l'impulsion qui déclenche le module d'arrivée (gong). La longueur d'impulsion du gong a été initialement conçue pour les cloches mécaniques avec un aimant pour pousser une tige au pavillon.

35.3.1.4 Pousser deux fois l'indicateur d'arrivée vers le bas

Ce paramètre définit si l'indicateur d'arrivée pour le sens descendant doit être pulsé deux fois via le système de bus. Sachez qu'un grand nombre d'annonceurs vocaux ou d'afficheurs l'émettent déjà deux fois, alors l'activation de cette option peut les faire vibrer quatre fois.

35.3.1.5 Règle du signal d'arrivée [gong]

Ce paramètre définit quand le temps de retard pour le signal d'arrivée (gong) doit commencer. Par défaut, l'heure commence à l'arrivée de l'ascenseur. Cependant, il peut être judicieux de laisser le temps de retard commencer lorsque les portes sont ouvertes.

36 Minuteries à économie d'énergie

Afin de réduire la consommation d'énergie de l'installation d'ascenseur, lorsque l'ascenseur est inactif, deux minuteries ont été implémentées.

Vous les trouverez sous 'Menu Paramètres' → Contrôleur / Pilotage '→ Plus' → 'Encore plus ...' → 'Encore plus ...' → Opération d'économie d'énergie '.

36.1 Minuterie à économie d'énergie

Si l'ascenseur est inactif pendant la durée donnée, l'ascenseur activera la sortie affectée et transmettra le «niveau d'économie d'énergie S4» via le bus CANopen. Habituellement, les affichages CANopen et les unités d'entraînement réagissent automatiquement à ce problème, passant en mode de fonctionnement d'économie d'énergie. Sachez que cela signifie en fait que le traitement du premier appel d'atterrissage peut prendre un peu plus de temps car les systèmes doivent d'abord entrer en fonctionnement normal.

36.2 Minuterie de veille

Si l'ascenseur est inactif pendant la durée donnée, l'ascenseur activera la sortie dédiée et transmettra le «Niveau d'économie d'énergie S6» via le bus CANopen. Habituellement, les affichages, les portes et les unités d'entraînement CANopen réagissent automatiquement à ce problème, passant en mode de fonctionnement de veille. Sachez que cela signifie en fait que le traitement du premier appel d'atterrissage peut prendre un peu plus de temps car les systèmes doivent d'abord entrer en fonctionnement normal et l'unité motrice doit remettre sous tension son bus CC.

36.3 Minuteurs de réveil

36.3.1 Heure de réveil à économie d'énergie

Cette durée définit le temps nécessaire pour réveiller tous les composants du fonctionnement d'économie d'énergie (S4). Habituellement, les unités indiqueront une sorte d'état pour revenir au fonctionnement normal. Quoi qu'il en soit, si vous n'utilisez qu'une sortie dédiée pour les mettre en mode d'économie d'énergie, vous devrez peut-être avoir une configuration de minuterie de «réveil».

36.3.2 Heure de réveil en veille d'énergie

Cette durée définit le temps nécessaire pour réveiller tous les composants du mode veille d'énergie (S6). Habituellement, les unités indiqueront une sorte d'état pour revenir au fonctionnement normal. Quoi qu'il en soit, si vous n'utilisez qu'une sortie dédiée pour les mettre en mode veille d'énergie, vous devrez peut-être configurer une minuterie de «réveil».

36.3.3 Les sorties

Il existe deux fonctions de sortie dédiées disponibles pour indiquer le mode de fonctionnement «Économie d'énergie» ou «Veille d'énergie».



Ces fonctions de sortie peuvent être utilisées sur tout type de module d'E / S CANopen aussi souvent que nécessaire.

36.4 Visualisation

Les icônes correspondantes sont utilisées pour indiquer sur le bureau, si l'ascenseur est dans n'importe quel type d'opération d'économie d'énergie. Si une heure de réveil est toujours en attente / en cours d'exécution, l'avertissement dédié s'affiche également à l'écran.

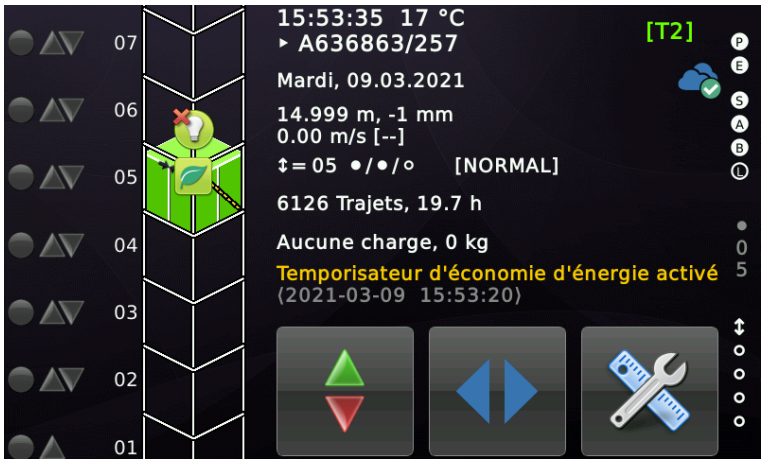


Figure 77: Minuteries à économie d'énergie

37 Fonctionnement en circulation

Ce mode de fonctionnement peut être utilisé, si l'ascenseur doit se rendre automatiquement à un ensemble d'étages, faire une escale à chaque étage défini, faire un cycle de porte, puis conduire à nouveau à l'étage donné suivant depuis la table. Une fois la table terminée, l'ascenseur recommencera.

Vous pouvez définir le nombre de cycles complets que l'ascenseur doit effectuer avant de mettre automatiquement en pause ce mode de fonctionnement pendant une durée réglable.

Vous trouverez la fonction sous «Menu Paramètres» → Contrôleur / Pilotage »→ Plus» → «Encore plus ...» → «Encore plus ...» → «Fonctionnement de circulation».

37.1 Options

37.1.1 Utilisation de l'opération de circulation

Ce paramètre définit si l'ascenseur peut être mis en circulation, généralement via une fonction d'entrée - voir page 143.

37.1.2 Table au sol / plan pour fonctionnement en circulation

Cet objet définit la table / plan d'étage utilisé, s'il fonctionne en circulation, pour définir à quels étages l'ascenseur doit se déplacer et dans quel ordre.

Le plan d'étage doit être rempli en commençant par le bas du tableau. L'étage principal où le cycle commence et se termine finalement, est l'entrée la plus basse, surlignée en couleur.

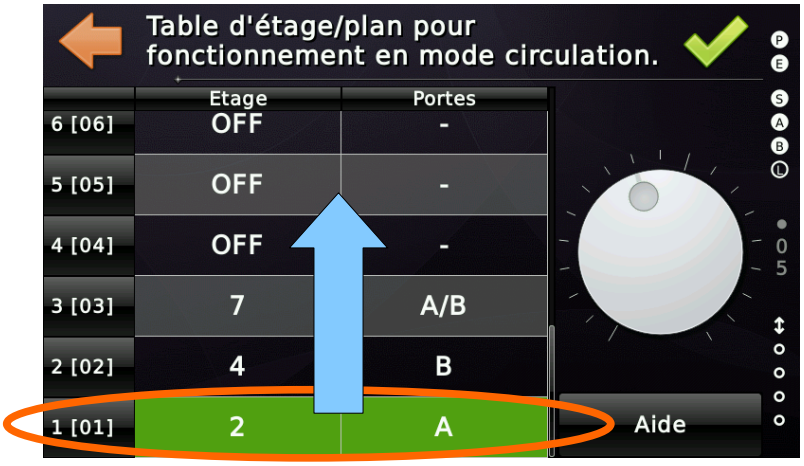


Figure 78: Plan pour fonctionnement en circulation

37.1.3 Comptage de cycles sur fonctionnement en circulation

Cet objet définit le nombre de cycles que le contrôleur de l'ascenseur doit accomplir avant d'effectuer une pause et de fonctionner normalement.

37.1.4 Temps de pause entre les cycles en circulation

Cet objet définit le temps de pause entre les cycles, si vous avez effectué le décompte de cycles donné.

37.1.5 Interdire le temps pour les appels réguliers des passagers

Cet objet définit le temps d'inhibition utilisé, si un appel passager régulier a été traité, avant que le suivant puisse interrompre à nouveau l'opération de circulation.

37.1.6 Fonctionnement en circulation, fonction et temps de mise hors tension de la barrière lumineuse. Cet objet définit le temps pendant lequel la barrière photoélectrique sera mise hors tension après l'arrivée, si l'ascenseur fonctionne en mode de fonctionnement en circulation.

Pour que cette fonction fonctionne, vous devrez alimenter les barrières photoélectriques à l'aide d'une fonction de sortie spécifique - voir page 143.

Une autre sortie spécifique peut être utilisée pour indiquer dans la cabine /cabine, si la barrière lumineuse a été mise hors tension. Pour les portes automatiques, la sortie d'indication commencera à clignoter à l'expiration des dix dernières secondes.

37.2 Entrées/Sorties

Habituellement, la fonction est activée à l'aide d'un interrupteur à clé et, souvent dans le palier le plus bas. Utilisez cette fonction d'entrée pour activer le mode de fonctionnement de circulation.

37.2.1 Sortie comme signal d'acquittement

Signaux d'état / contrôleur → Fonctionnement de circulation, ascenseur 1, tous les étages, toutes les portes.

37.2.2 Sortie comme signal d'acquittement

Signaux d'état / contrôleur → Acquittement du fonctionnement de circulation, ascenseur 1, tous les étages, toutes les portes.

37.2.3 Sortie pour éteindre les barrières immatérielles de la porte

Signaux de commande de porte → Alimentation électrique de la barrière immatérielle désactivée, ascenseur 1, cabine / cabine, toutes les portes.

37.2.4 Sortie indiquant que les barrières immatérielles ont été éteintes

Signaux de commande de porte → Alimentation électrique de la barrière immatérielle hors indication de cabine, ascenseur 1, cabine / cabine, toutes les portes.

37.3 Articles du journal de bord

L'activation du mode de fonctionnement de circulation et sa désactivation finale sont enregistrées dans le journal.



Figure 79: Mode de circulation activé et désactivé à nouveau

37.4 Informations supplémentaires affichées sur le bureau

Sur le bureau, vous pouvez facilement repérer les appels générés par l'opération de circulation. Ils sont teintés de rouge tandis que les appels normaux des passagers sont teintés de bleu clair. Si un appel de passager a interrompu l'opération de circulation, alors généralement un temps d'inhibition est démarré et, qui est indiqué par un message. Pendant ce temps, les appels des passagers seront collectés mais pas exécutés.

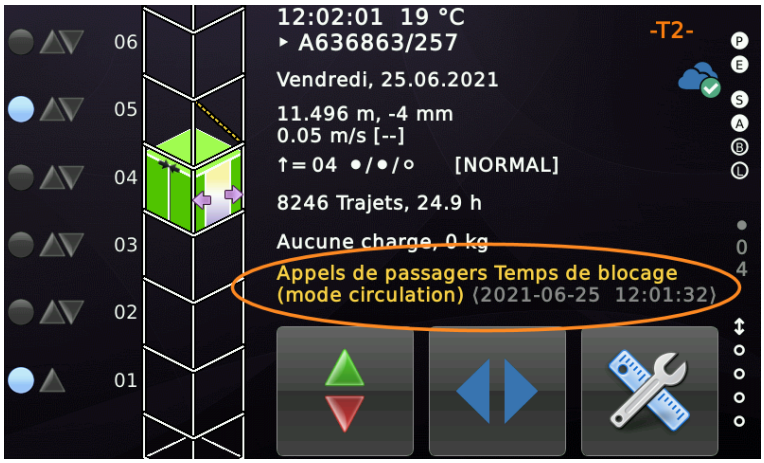


Figure 80: Les appels des passagers inhibent le temps

38 Préférence de cabine

Habituellement, chaque contrôleur d'ascenseur a la possibilité de faire fonctionner l'ascenseur temporairement sur les appels de cabine uniquement pendant la collecte des appels paliers en attente. Il existe de nombreuses applications différentes pour une telle fonction et, par conséquent, de nombreuses options ont été ajoutées.

Vous trouverez les paramètres correspondants en appuyant d'abord sur «Accueil», puis sur le bouton matériel «Menu Paramètres», puis sur «Cabine» → «Préférences de cabine».

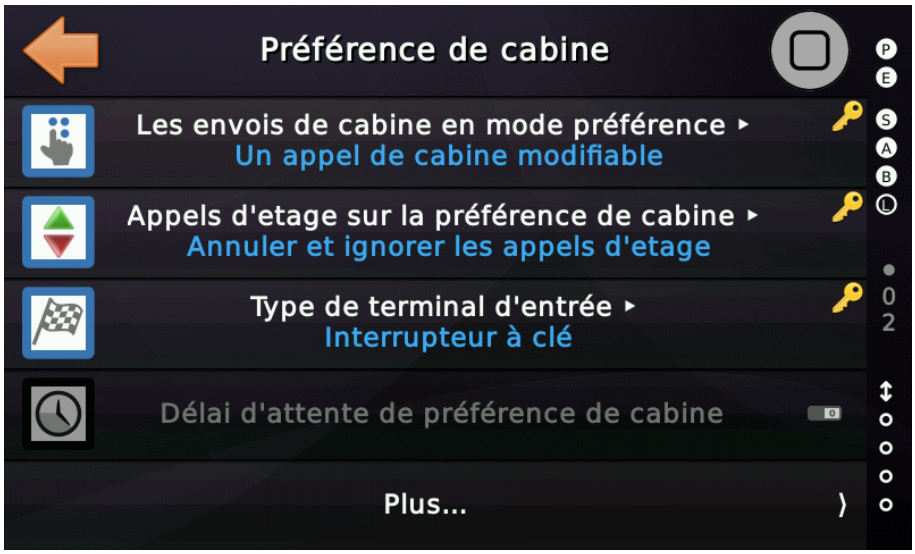


Figure 81: Options de préférence de cabine

38.1 Appels de cabine sur la préférence de cabine

Définit si un ou plusieurs appels de cabine peuvent être entrés en mode de préférence de cabine. Par défaut, vous ne pouvez entrer qu'un seul appel de cabine pouvant être modifié. Cela signifie simplement que si vous avez appuyé sur le mauvais appel de cabine, appuyez simplement sur un autre.

Vous pouvez également définir cette option sur "Recueillir les appels de cabine". Dans ce cas, les appels de cabine sont collectés comme lors du fonctionnement normal de l'ascenseur.

38.2 Appels d’atterrissage sur la préférence de cabine

Par défaut, les appels paliers sont collectés lorsque l'ascenseur utilise la préférence de

cabine. Toutefois, si la fonction Préférence de cabine est utilisée pour des opérations à long terme, il peut être utile d’annuler les appels paliers en attente et d’empêcher les passagers d’en entrer de nouveaux.

38.3 Portes ouvertes lors de l’activation (Préférence de cabine)

Si les portes ont déjà été fermées et qu'un passager actionne l'interrupteur de préférence de cabine (souvent en utilisant une clé), les portes doivent rester fermées et ne pas inviter quelqu'un d'autre à entrer dans la cabine. Mais dans certains cas, les portes doivent s'ouvrir de nouveau, en fonction de l'utilisation de la fonction de préférence de cabine. Cette option permet de changer le comportement de la porte.

38.4 Libérer les appels de voiture bloqués avec la priorité de voiture

Cette option spécifie si les appels de voiture qui ont été désactivés via la table de verrouillage interne doivent être réactivés lorsque la préférence de voiture est activée.

38.5 Type de borne d'entrée (préférence de cabine)

Dans la plupart des cas, l'interrupteur de préférence de cabine est actionné par une clé. Il s’agit donc généralement d’un interrupteur à deux positions, simplement «On» et «Off». Dans certains cas, le signal est généré par un lecteur de carte et génère simplement une "impulsion". Si le signal est transmis par un lecteur de carte via une simple impulsion, la fonction Préférence de cabine est automatiquement désactivée, une fois que l'ascenseur a atteint l'étage de destination et que tous les appels de cabine en attente sont terminés ou après 10 minutes sans appel de cabine.

Cette option est utilisé afin de définir la manière dont le signal d’entrée utilisé pour préférence de cabine est utilisé.

38.6 Délai de préférence de cabine

Ce paramètre définit le délai d’expiration de la fonction de préférence de cabine, s’il comporte un lecteur / bouton de carte au lieu d’un interrupteur à clé à deux positions permanentes. Cette option est uniquement disponible si vous avez défini le type d'entrée sur "*L'entrée est utilisée comme un bouton donnant seulement une impulsion*". La valeur est donnée en minutes.

38.7 Opération d'équipe d'ascenseur (préférence de cabine)

Si la fonction Préférence cabine a été activée, l'ascenseur quittera temporairement son équipe, laissant les appels paliers en attente pour les autres ascenseurs.

38.8 Commande de porte manuelle avec priorité intérieure

Cet objet définit si les portes doivent être actionnées en mode manuel avec une pression constante sur les boutons d'ouverture/fermeture des portes lorsque la priorité intérieure (VIP) a été activée. Il s’agit du paramètre par défaut pour US-ASME-A17.1.

38.9 Reconnaissance Output (Préférence de cabine)

Si vous implémentez une sorte d’affichage affichant «PREFERENCE DE CABINE», vous pouvez utiliser ce signal d’affichage. Vous le trouvez sous 'Indication spéciale' → 'Transport VIP'.

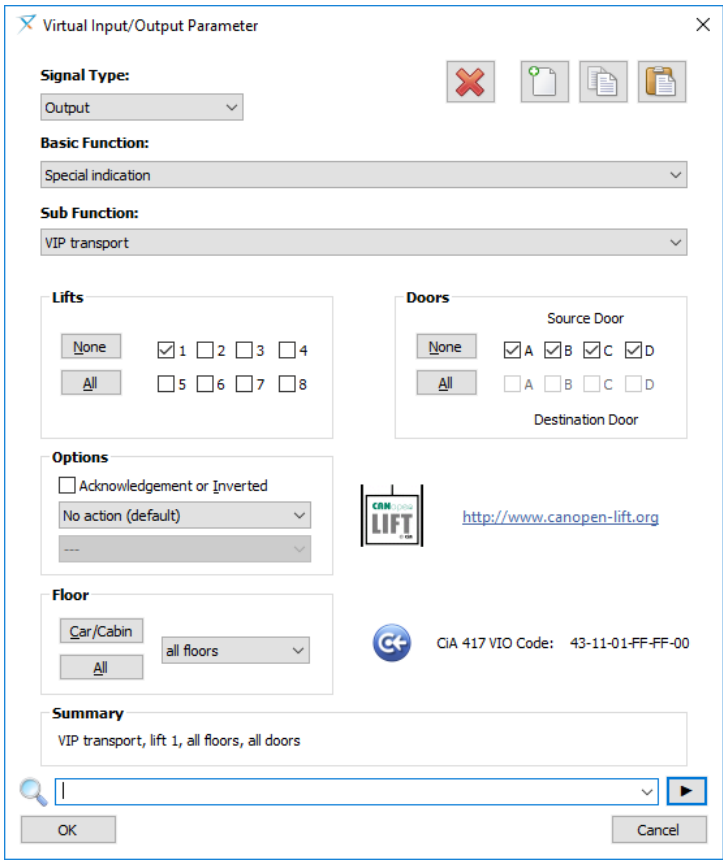


Figure 82: Signal d'accusé de réception utilisé par préférence de voiture [Vue de la Toolbox]

38.10 Pousser

La priorité intérieure prend le pas sur la poussée des portes et maintient les portes ouvertes. Ceci ne s’applique pas à toute forme d’incendie ou d’opération de service d’incendie. Ceci s'applique uniquement à la poussée de la porte pendant le fonctionnement normal.

38.11 Désactivation / activation des appels

Pour permettre à certains passagers seulement d'utiliser les appels de cabine àu palier, il existe plusieurs "*tables de désactivation des appels*".

38.11.1 Désactivation des appels par des tableaux

Vous trouverez les paramètres correspondants pour désactiver les appels en appuyant d'abord sur «Accueil», puis sur le bouton matériel «Menu Paramètres», puis sur «Traitement des appels» → «Appels en cabine» ou «Appels paliers», selon le type d'appel que vous souhaitez désactiver.



Figure 83: Options d'appel de cabine et d'appel palier

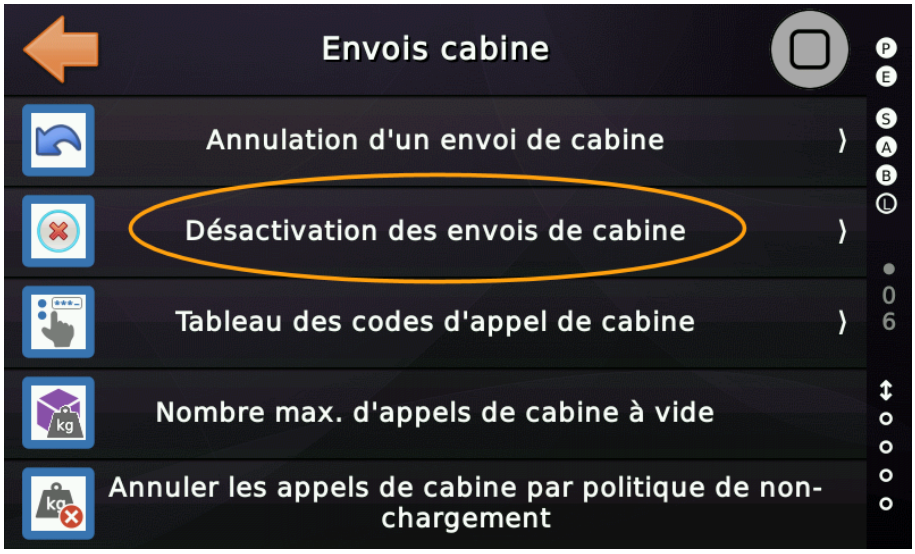


Figure 84: Paramètre de désactivation de l'appel de cabine

Les tableaux de désactivation des appels fonctionnent en sens inverse des tableaux de porte. Sélectionnez les étages ou les portes à désactiver, en fonction du tableau où vous vous trouvez, pour la cabine ou les paliers.

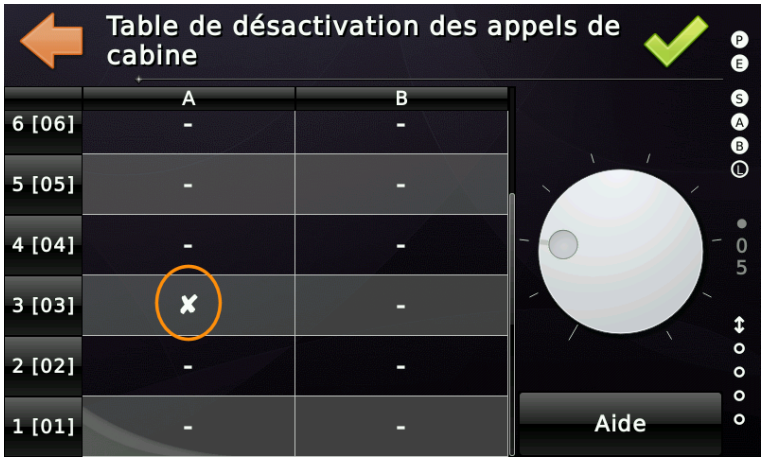
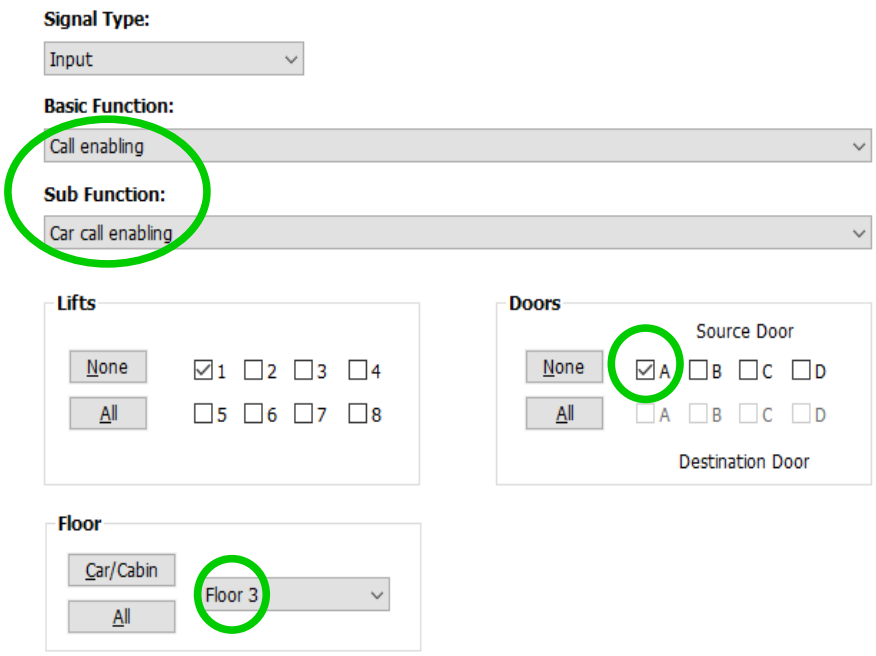


Figure 85: Tableau de désactivation des appels de cabine

38.11.2 Réactivation des appels par des entrées ou des codes

Pour sélectionner une entrée dans le tableau, faites simplement un Tap'n'Hold sur la cellule du tableau demandée. Les appels désactivés auront une icône de super-position «croix rouge» sur le desktop de l'application de l'ascenseur. Afin de permettre à nouveau un appel d'entrée, qui a été désactivé via le tableau correspondant, une entrée électrique peut être utilisée.



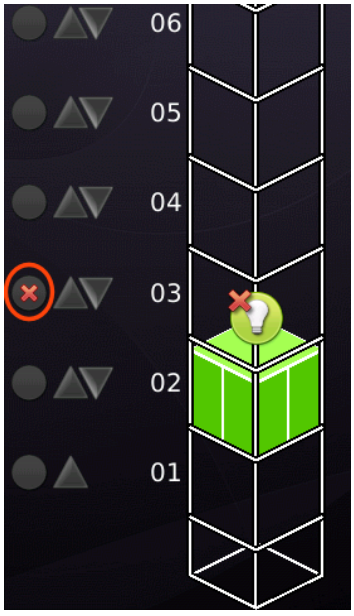


Figure 86: Désactivation des appels

Si tous les appels de cabine ou paliers désactivés doivent être activés avec une seule entrée, utilisez l'entrée comme indiqué dans la figure ci-dessus, mais définissez les étages sur 'tous les étages' et sélectionnez toutes les portes (A / B / C / D).

En fonction du système qui contrôle les entrées pour activer les appels, il peut être utile de définir un «délai d'exécution», en particulier si l'entrée est simplement «impulsée» par un lecteur de carte.

Le paramètre correspondant permettant de définir un "délai d'activation après appel" existe deux fois, pour les appels de cabine et les appels paliers séparément.

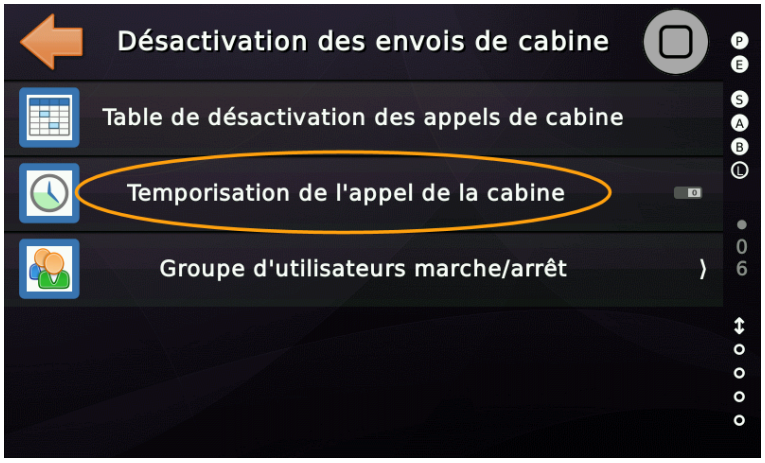


Figure 87: Appel de cabine activé après l'exécution

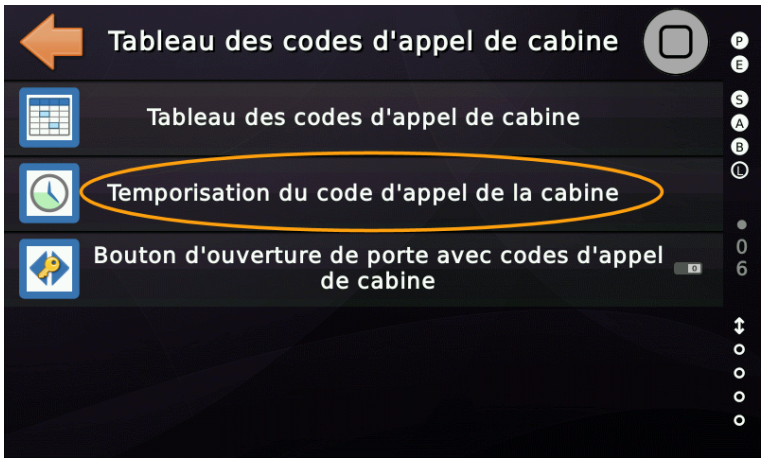
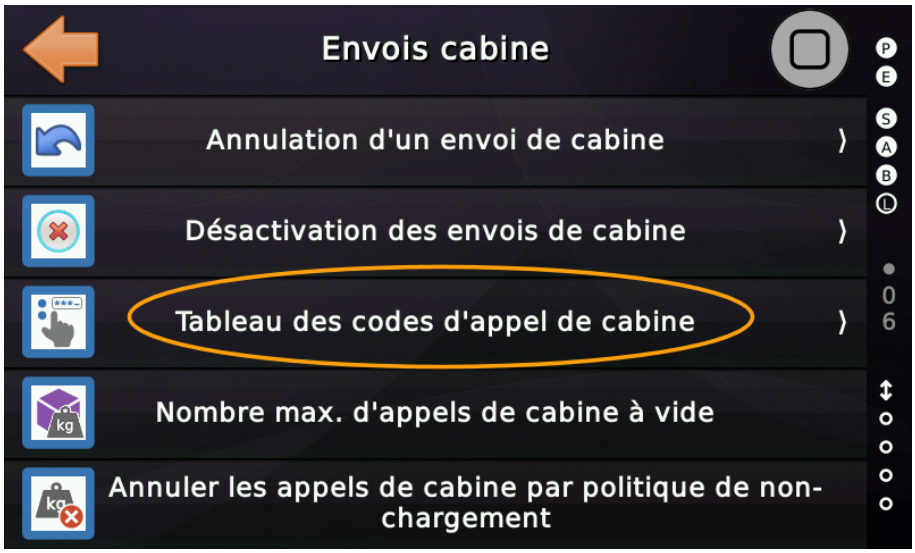
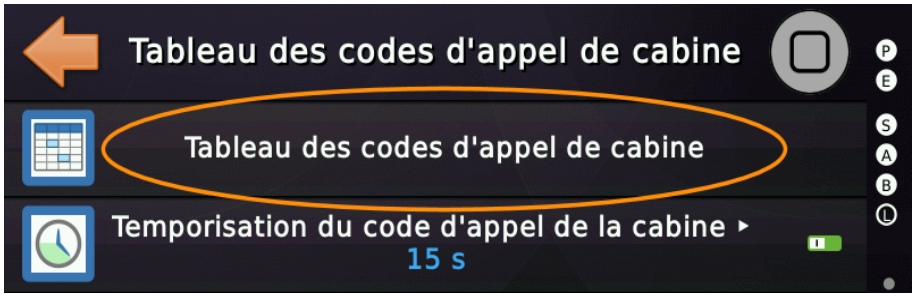


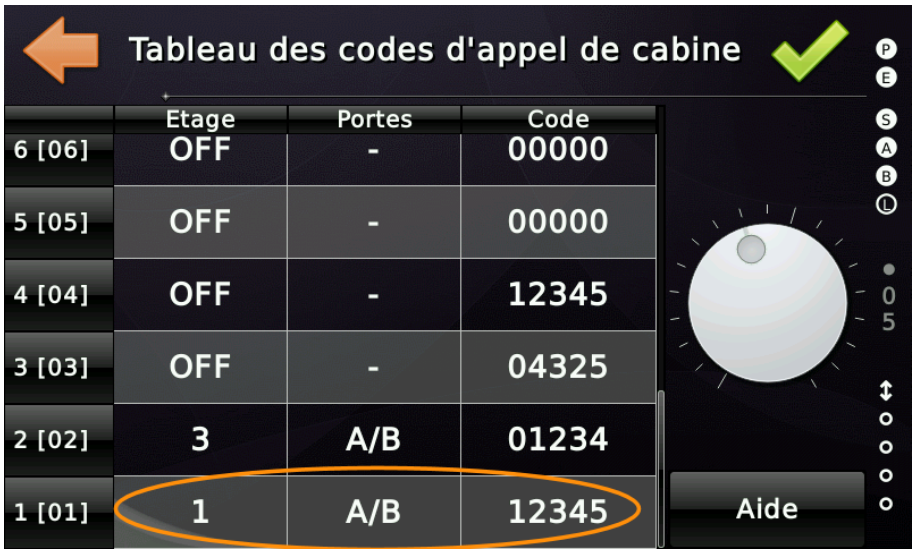
Figure 88: Activation de l'appel à l'arrivée après l'exécution

Un autre moyen d'activer les appels de cabine - et les appels de cabine uniquement - consiste à utiliser le panneau de saisie d'appel de cabine (boutons d'appel de cabine) dans la cabine, pour la saisie d'un code numérique.

Pour cette fonction spéciale, il existe un chemin de menu séparé, là où les options de désactivation des appels de cabine avaient déjà été trouvées.



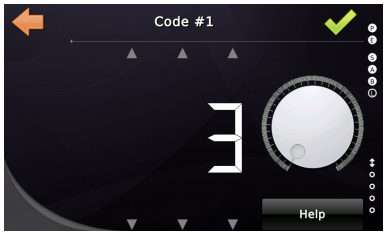




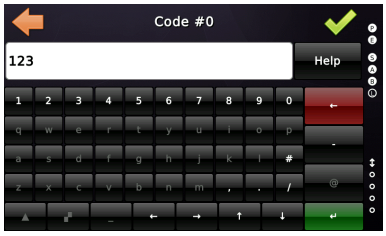
Afin de modifier une propriété du code d'activation de l'appel de cabine, Tap'n'Hold sur la cellule de tableau demandée.



Un code d'activation d'appel de cabine se compose de l'étage, de la ou des portes demandées et du code numérique à saisir. N'oubliez pas uniquement les numéros de fonction que possède le panneau de saisie des appels de cabine. Tous les boutons d'appel de cabine peuvent être activés pour la saisie du code, même s'ils font référence à des appels de cabine désactivés - cela n'importe pas, s'ils sont utilisés pour entrer un code numérique. Les zéros sont ignorés si le code est entré.







Le code numérique peut comporter jusqu'à cinq chiffres. Les zéros sont ignorés et utilisés uniquement pour aligner le code dans la table.

Si une «*opération de saisie de code*» est en attente, une petite icône sur la vue de la cabine sur le bureau informe le technicien.

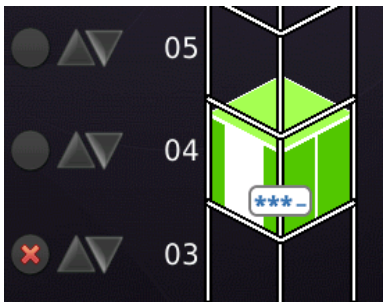


Figure 89: Icône de saisie de code

Afin d'informer le passager qu'une entrée de code est requise, une sortie séparée existe.
Cette sortie peut être utilisée pour un voyant de signalisation, une sonnerie ou pour déclencher un affichage CANopen intelligent, comme le FD4 ou le FDT50 de SafeLine, par exemple.

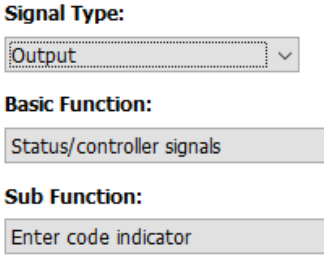


Figure 90: Signal de cabine pour la saisie du code

38.11.3 Réactiver les appels via le planificateur de temps

Le planificateur de temps intégré fournit un moyen basé sur le temps d'activation des appels, en étant désactivé via la table de désactivation d'appel dédiée. Dans cet exemple, les appels de cabine à l'étage 2 porte A et étage 3 porte B seront réactivés entre 8 h et 17 h le soir, pour les jours ouvrables uniquement.



Figure 91: Planificateur hebdomadaire utilisé pour réactiver les appels de cabine verrouillés

38.11.4 Exceptions pour les appels prioritaires

Pour exclure les appels d'atterrissage de priorité faible ou élevée lors du verrouillage des appels d'atterrissage via la table dédiée, deux autres options sont disponibles.

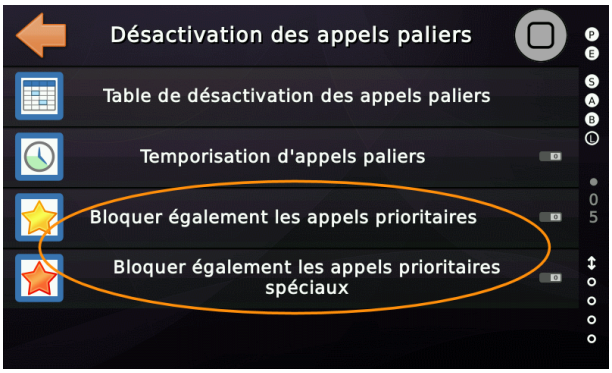


Figure 92: Verrouillage des appels prioritaires avec les appels d'atterrissage

38.12 Mode de déplacement direct

Lors d'un voyage direct, les appels d'atterrissage et de voiture sont gelés et seuls les appels de voiture avec une priorité élevée sont traités. Si un bouton d'appel de voiture normal est enfoncé, il est traité une fois comme un appel de voiture hautement prioritaire. Le principe : En appuyant sur le bouton d'appel de cabine correspondant, un appel de cabine peut être effectué et l'ascenseur se rend directement à cet étage, en passant devant les autres appels. Les autres appels réguliers sont ensuite traités.

Pour utiliser cette fonction, elle doit d'abord être activée. L'activation étant réalisée via une impulsion de commutation (lecteur de carte), le réglage d'un temps de contrôle (timeout) est obligatoire.

Vous pouvez trouver cette fonction sous « Menu Réglages» → « Cabine » → « Plus... » → « Délai d'expiration pour le mode de déplacement directe ».

38.12.1 Fonction d'entrée

Signaux d'état/contrôleur → Mode de déplacement direct

38.12.2 fonction de sortie

Signaux d'état/contrôleur → Reconnaissance du mode de déplacement direct



Figure 93: Mode de déplacement directe

▸ La fonction de sortie peut également être utilisée sur les écrans CANopen pour déclencher des annonces vocales ou des symboles.

38.13 Groupes de passagers

Cette fonction est basée sur des tableaux de portes contenant une entrée de masque de porte par étage, définissant un premier, un secondaire ou un troisième groupe d'utilisateurs de passagers.

Vous pouvez trouver cette fonction sous «Menu Paramètres» → «Traitement des appels» → Envois cabine »→« Désactivation des envois de cabine »→« Groupe d’utilisateurs ».

L'idée est que ces passagers ne pourront entrer les appels de cabine aux étages / portes donnés que lorsqu'ils sont entrés dans l'ascenseur à partir de l'un de ces paliers, généralement via un appel d'atterrissage. Pour que cela fonctionne, ces appels de cabine doivent être désactivés pour les passagers normaux via le tableau de désactivation des appels de cabine en premier lieu.

Si vous utilisez les 'Entrées d'activation d'appel de cabine' via un lecteur de carte et que ce lecteur peut activer un appel de cabine au sein d'un groupe d'utilisateurs, alors l'ensemble du groupe d'utilisateurs sera automatiquement activé. Ceci est utile lorsque plusieurs groupes d'utilisateurs partagent un étage commun, comme l'étage du parking ou l'entrée principale ou l'étage du hall d’entré. Lorsque le passager est entré dans la cabine et a utilisé le lecteur de carte, l'ascenseur sait à quel groupe appartient la personne.

38.13.1 Signaux de sortie

Ces signaux de sortie indiquent quel groupe de passagers est actuellement actif.

- Le groupe d'utilisateurs passagers reconnaît → Table de groupe d'utilisateurs 1 actif
- Le groupe d'utilisateurs passagers reconnaît → Table de groupe d'utilisateurs 2 actif
- Le groupe d'utilisateurs passagers reconnaît → Table de groupe d'utilisateurs 3 actif

39 Zones de construction simples

Pour pouvoir utiliser cette fonction, elle doit d'abord être activée.

Vous pouvez trouver cette fonction sous «Menu Paramètres» → «Contrôleur / Pilotage» → Plus... »→« Encore plus... »→« Bien plus... »→« Plus... »→« Fonctions spéciales... »→« Zones de construction ».

Avec cette fonction, la gaine peut être divisée en différentes zones ou sections de bâtiment. D'autres fonctions, telles que l'alarme incendie, peuvent contenir ces informations et appliquer des règles et des politiques, en fonction de la zone dans laquelle se trouve actuellement la cabine ou de sa destination.

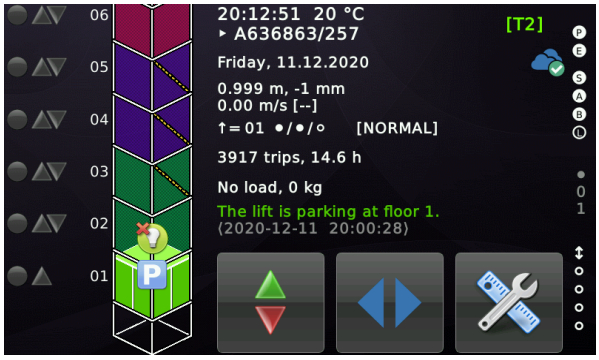


Figure 94: Gaine divisée en zones

Les ascenseurs qui utilisent la fonction de zone de bâtiment fonctionnent normalement en mode de fonctionnement APB, avec la possibilité d'inclure le signal à vide dans la génération du signal d'occupation activé, de sorte que l'ascenseur ne sert que les appels d'étage, s'il est vide et ne récupère pas passagers.

39.1 Table de zone

Ces tables fonctionnent essentiellement comme des tables d'étage, dans lesquelles un bit (point) est défini pour chaque étage, qui appartient à la zone donnée.

39.2 Règle d'appel de cabine pour les zones de construction

Ce paramètre définit comment les appels de cabine (cabine) doivent être traités dans une zone de bâtiment. Habituellement, seuls les appels de cabine dans la même zone sont autorisés pour empêcher les passagers de conduire d'une zone à une autre. Cette règle exclut les appels de cabine à haute priorité qui sont normalement protégés par un interrupteur à clé de toute façon.

39.3 Politique d'alarme incendie des zones de construction

Cet objet définit si l'indice de la zone actuelle du bâtiment (1... n) doit être utilisé pour sélectionner l'étage d'alarme incendie dans le tableau des niveaux d'alarme incendie. Pour utiliser cette fonctionnalité, vous devez d'abord définir la stratégie d'alarme incendie sur «simple».

40 Options de ventilateurs de cabine

Habituellement, chaque cabine est équipée d'un ventilateur qui fait circuler l'air dans la cabine et garantit que le passager coincé dans la cabine a suffisamment d'air pour respirer.

Un comportement typique est que le ventilateur est activé lorsque les ascenseurs commencent à fonctionner et qu'il est désactivé avec une courte période de fonctionnement après que l'ascenseur se soit arrêté. Mais vous voudrez peut-être ajuster ou modifier ce comportement pour votre installation d'ascenseur.

Vous trouverez le paramètre correspondant en appuyant d'abord sur «Accueil», puis sur le bouton matériel «Menu Paramètres», puis sur «Cabine» → «Ventilateur de cabine».

40.1 Mode de fonctionnement

40.2 Mode combiné (manuel et automatique)

Le mode de fonctionnement par défaut est «Mode combiné (manuel et automatique)». Cela signifie simplement que le ventilateur est activé automatiquement au démarrage des ascenseurs, qu'il peut être désactivé manuellement pendant la conduite, mais qu'il s'éteint automatiquement une fois la durée de fonctionnement configurée écoulée à l'arrêt de l'ascenseur. Si l'ascenseur ne roule pas, le passager peut allumer ou éteindre le ventilateur manuellement. S'il a été activé manuellement, il ne le sera pas automatiquement après l'arrêt (et après l'expiration du délai de post-exécution), mais sera désactivé après l'expiration du délai maximum configuré pour le fonctionnement manuel du ventilateur. Donc, il ne sera pas allumé «pour toujours» même s'il est actionné manuellement.

40.3 Seulement automatique

Cela signifie qu'il n'y a aucun moyen de contrôler le ventilateur manuellement. Il sera allumé au démarrage des ascenseurs et éteint (avec l'heure de fin de parcours configurée), si l'ascenseur s'est arrêté.

40.4 Manuellement seulement

Cela signifie que le passager doit contrôler le ventilateur manuellement et le mettre en marche si l'air dans les ascenseurs est mauvais. Utilisez le paramètre durée d'exécution maximale pour définir un délai d'attente.

40.5 Ventilateur de voiture éteint

Si vous désactivez le fonctionnement du ventilateur, il est essentiel de vous assurer que la cabine / la voiture utilise un système de ventilation différent, afin de toujours disposer de suffisamment d'air frais. Alors remplacez toujours les fans de voitures cassés! Ne les éteignez jamais si elles commencent à devenir bruyantes ou ont échoué!

40.6 Fonctionnement des ventilateurs et passagers piégés

Le ventilateur de la voiture est automatiquement allumé ou simplement maintenu en marche, si l'ascenseur s'est arrêté entre les étages en dehors de la zone de la porte, pour permettre aux passagers bloqués de respirer de l'air frais. Alors remplacez toujours les fans de voitures cassés! Ne les coupe jamais, s'ils commencent à devenir bruyants!

Si le ventilateur de la voiture a été éteint manuellement par les passagers, mais que l'ascenseur est bloqué entre les étages, le ventilateur sera automatiquement réactivé dans la minute qui suit.

40.7 Puissance du moteur du ventilateur de voiture

La fonction ventilateur de la voiture fournit deux signaux de sortie différents, qui ne doivent pas être mélangés. Un signal est destiné au ventilateur de la cabine (moteur) ou au relais qui alimente le ventilateur et l'autre au voyant d'acquittement du bouton.

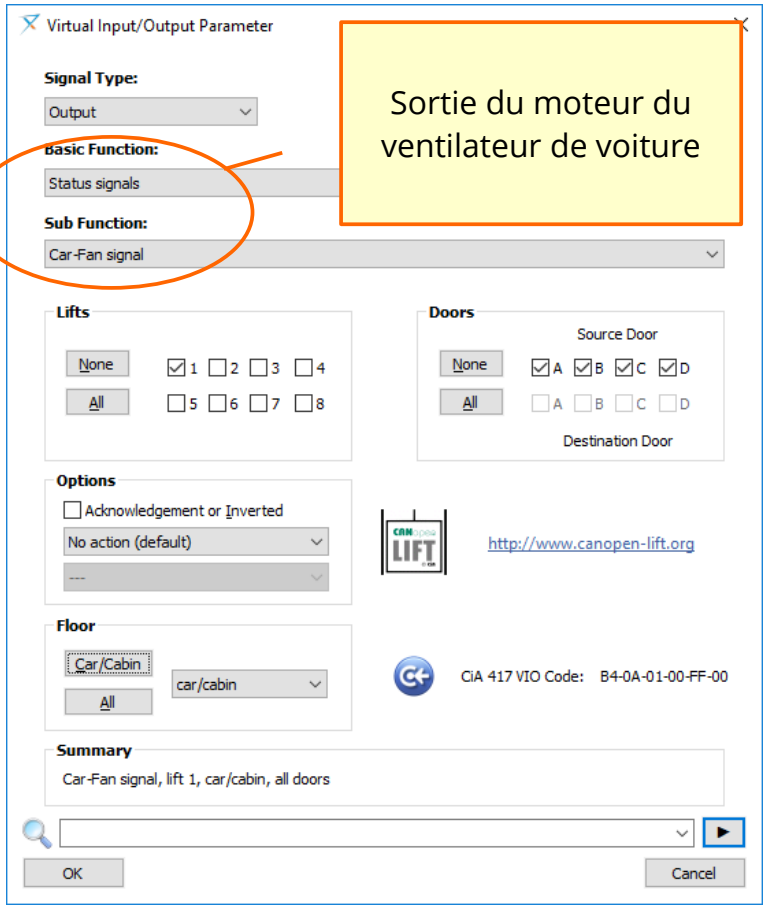


Figure 95: Signal du ventilateur de la voiture (moteur)

40.8 Témoin de confirmation du bouton du ventilateur de voiture

Si l'installation de l'ascenseur comporte un bouton dans la voiture pour allumer / éteindre le ventilateur de la voiture, il peut être utile d'ajouter un signal d'accusé de réception à ce bouton. N'utilisez pas le signal du moteur du ventilateur de la voiture pour cela - et non l'inverse. Pour le témoin d'accusé de réception, il existe un signal spécial, qui ne sera pas activé si le ventilateur a été activé automatiquement. Sinon, le voyant d'accusé de réception serait allumé / éteint pendant le démarrage / l'arrêt de l'ascenseur - ce qui serait assez déroutant.

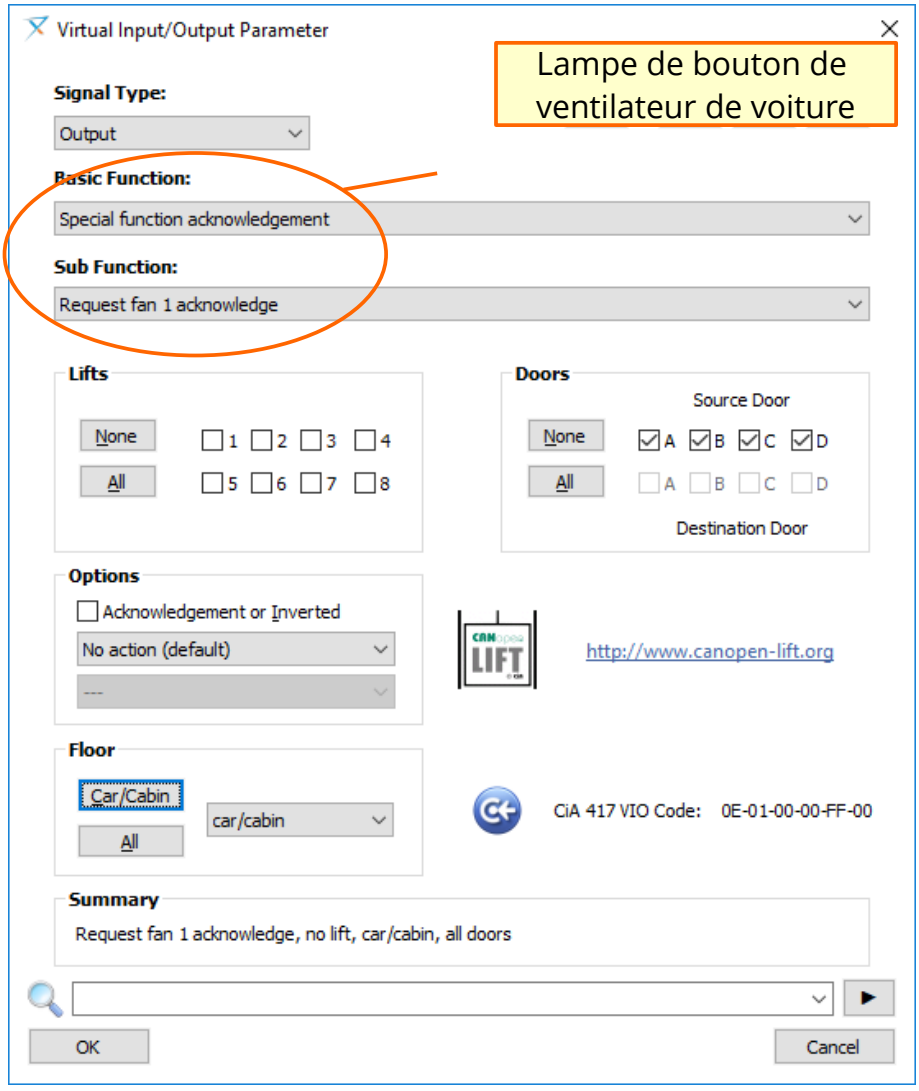


Figure 96: Signal d'accusé de réception du bouton de ventilateur de voiture

40.9 Entrée du bouton de ventilateur de voiture

Pour mettre en œuvre une fonction d'activation / désactivation manuelle du ventilateur de voiture, utilisez cette fonction d'entrée sur l'unité du panneau d'E / S du dessus de votre voiture.

Veillez à utiliser "*Demande de ventilateur 1*", car CiA 417 définit deux fonctions de ventilation indépendantes et THOR utilise actuellement "*Fan 1*" pour la ventilation de la cabine..

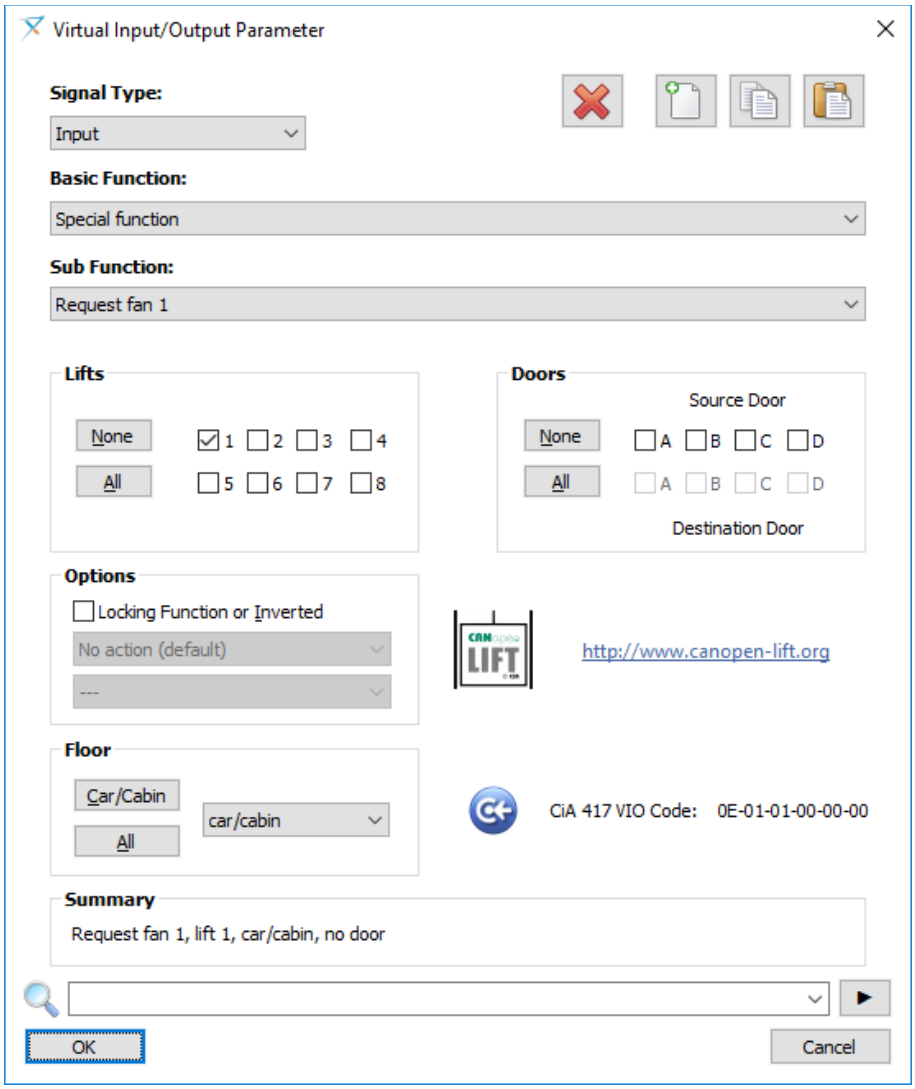
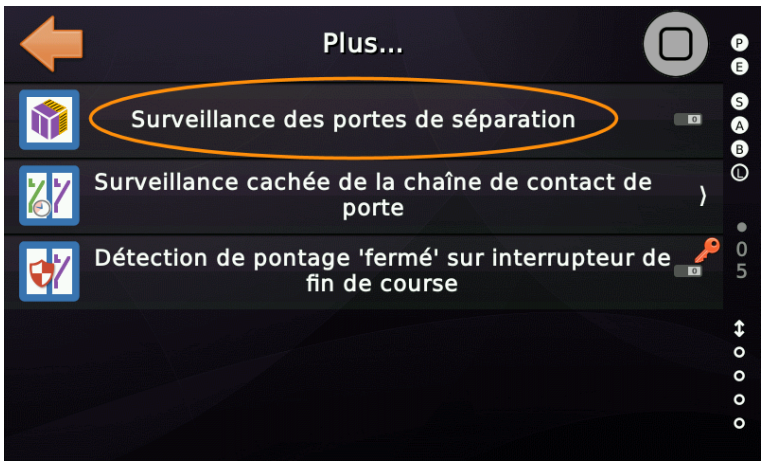


Figure 97: Bouton de ventilateur de voiture

41 Supervision des portes de séparation

Cette fonction est utilisée si la cabine a une porte de séparation utilisée pour le transport de marchandises. Dans l'affirmative, cette porte ne peut être ouverte que si le signal "F*onction spéciale → Service VIP (préférence cabine)*" a été activé. En fonctionnement normal, la porte de séparation doit toujours être fermée. Sinon, cela permettrait à plus de passagers de monter dans la cabine comme il est permis.





Le signal de supervision doit être actif tant que la porte de séparation est fermée. Le signal d'entrée utilisé pour le contact de porte de séparation est «*Signaux d'état / contrôleur → Surveillance de porte de séparation, ascenseur 1, cabine / voiture, toutes les portes*».

Si la supervision a été déclenchée, seul un avertissement apparaît au début. L'ascenseur continue à accepter les appels mais ne démarre pas. Au bout d'une minute, l'avertissement se met en défaut et l'ascenseur signale «*Hors service*».

42 Prise en charge des détecteurs de présence

Le détecteur de présence est une unité de détection qui peut détecter des objets tels que des bagages ou des passagers, même si l'unité de mesure de charge signale quand même une charge réduite.

Le signal d'entrée « Fonction spéciale → détecteur de présence, ascenseur 1, cabine, toutes les portes » est utilisé pour le capteur. Le signal d'acquittement « Fonction spéciale d'acquittement → Acquittement. Détecteur de présence, ascenseur 1, tous étages, toutes portes » suit le signal d'entrée avec un temps anti-rebond.

Pour utiliser le signal, la fonction doit être activée. Vous trouverez cette fonction sous 'Paramètres' → Voiture' → Plus...' → 'Détecteur de présence'.

Actuellement, le signal est uniquement utilisé pour générer le signal « occupé », qui empêche l'ascenseur de prendre le prochain passager dans les ascenseurs qui fonctionnent en mode automoteur et où chaque passager en attente aux arrêts est traité individuellement.

En outre, le signal est également utilisé pour traiter les appels prioritaires si l'option correspondante « Prendre des passagers avec une charge réduite » a été réglée de manière à ce que le détecteur de présence soit également interrogé.

Si le signal du capteur est déclenché en continu pendant 15 minutes consécutives, un avertissement sera émis indiquant qu'il y a une éventuelle erreur dans le capteur.

43 Essai d'interrupteur de fin de course de gaine

L'assistant de test des interrupteurs de fin de course doit permettre de tester facilement les interrupteurs de fin de course d'allée qui constituent un élément de sécurité essentiel. Ces interrupteurs de fin de course sont utilisés pour arrêter la commande de l'ascenseur au cas où il dépasserait l'étage supérieur ou inférieur.

Pour le test, ce scénario est reproduit en conduisant l'ascenseur jusqu'à l'un des étages avant la fin de l'allée, puis en démarrant dans l'interrupteur de fin de course.

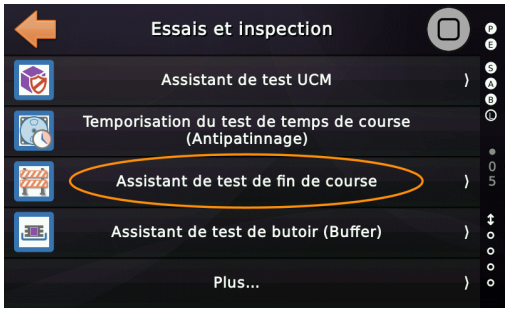
Afin de laisser l'ascenseur «dépasser», l'assistant modifie les positions réelles au niveau des étages en utilisant les valeurs que l'utilisateur peut ajuster, si nécessaire. Par défaut, une déviation de 100 mm est utilisée pour laisser l'ascenseur atteindre le fin de course. Ce test est généralement effectué automatiquement, mais en utilisant la vitesse d'inspection (VI) pour garantir que le test n'endommagera aucun composant mécanique.



Figure 98: Dialogue principal de l'interrupteur de fin de course

Le test se trouve sous «Service et montage» → «Test et inspection»:





43.1 Options

Avant de démarrer l'assistant, l'utilisateur peut régler les distances de la gaine utilisées pour déplacer l'étage haut / bas afin de laisser l'ascenseur s'enfoncer dans les fins de course.

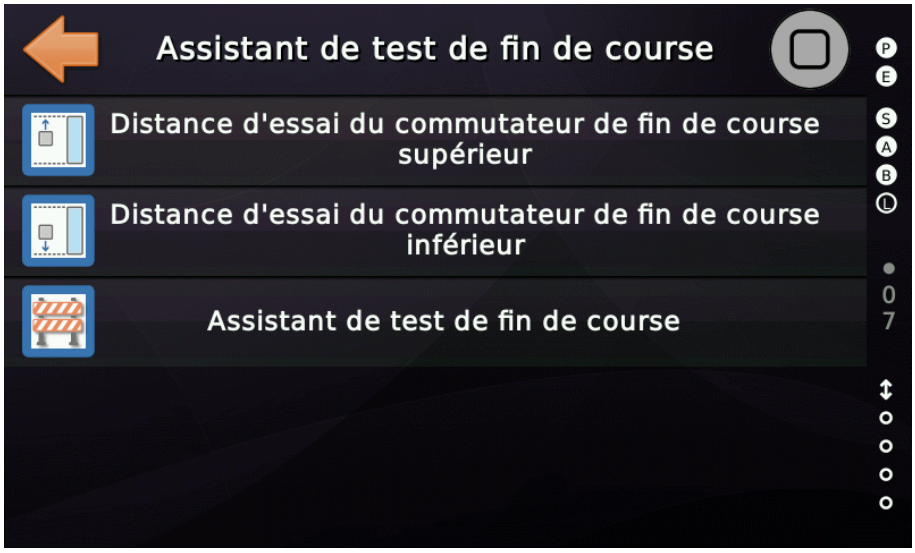


Figure 99: Options concernant l'opération de test de fin de course.

Vous pouvez ajuster la distance utilisée pour «déplacer» la position réelle du sol afin de faire fonctionner l'ascenseur dans le commutateur d'ascenseur.



Figure 100: Distance de l'interrupteur de fin de course au dernier étage



Figure 101: Distance de l'interrupteur de fin de course au premier étage

43.2 Articles d'événement (journal de bord)

- Démarrer l'assistant de test.
- Terminer l'assistant de test.



Figure 102: Événements enregistrés dans le journal de bord.

Après avoir quitté l'assistant de test, le système entre en mode de fonctionnement bloqué. Cela donne au technicien une «seconde chance» de vérifier que tout est bien en place avant de laisser enfin l'ascenseur entrer en mode de fonctionnement normal.

43.3 Procédure de test

Pour effectuer le test, sélectionnez d'abord un étage avant une butée en faisant glisser la roue de haut en bas sur le côté gauche.



Figure 103: Conduite à une étage avant une butée.

Ensuite, vous pouvez toucher le bouton "Démarrer". Lorsque l'ascenseur est arrivé, sélectionnez le test de fin de course en sélectionnant le symbole «Drapeau de course». Ensuite, vous pouvez toucher le bouton "Démarrer" à nouveau.



Figure 104: Démarrage du test pour entrer dans le fin de course.

Résultat d'une opération 'Test de fin de course', incluant la vitesse atteinte et la distance jusqu'au dernier étage.

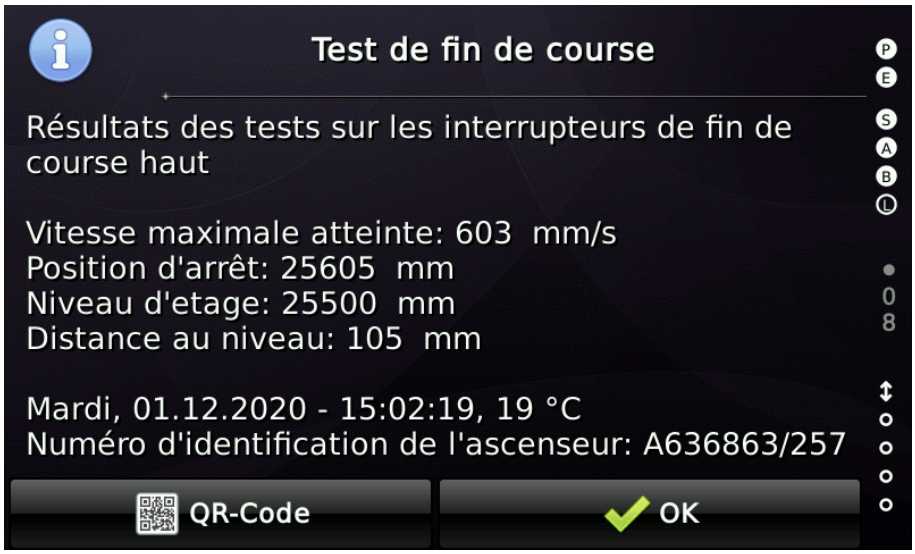


Figure 105: Résultat du test, indiqué si le test a été exécuté.

Pour déplacer l'as hors de l'interrupteur de fin de course, mettez-vous dans Contrôle de sauvetage d'urgence et déplacez la cabine vers le haut ou le bas, à l'opposé de l'interrupteur de fin de course activé.

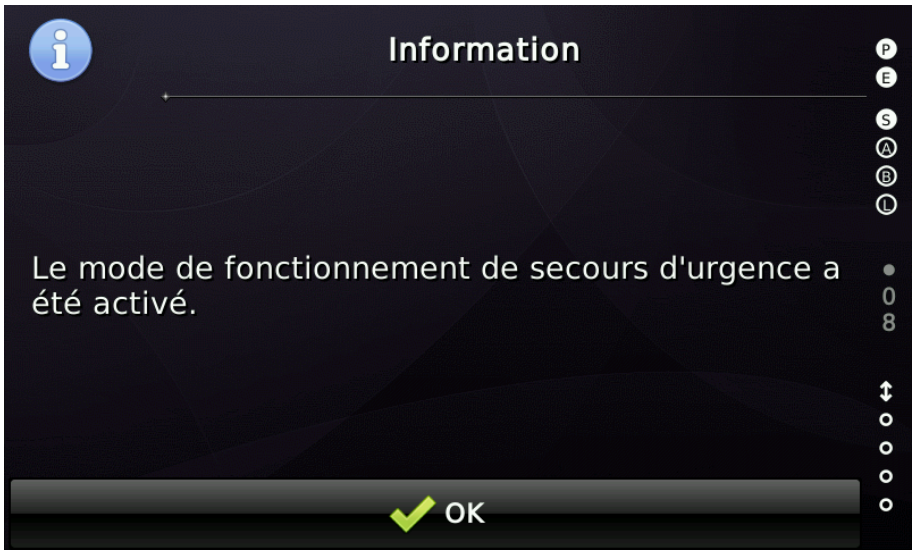


Figure 106: Ascenseur tourné vers l'opération de sauvetage d'urgence afin de déplacer la cabine en dehors du fin de course

Si vous ouvrez ultérieurement l'élément du journal de bord «Test de fin de course exécuté», la vitesse et la position stockées pour le test peuvent être récupérées.



Figure 107: Entrée du journal de bord pour un test de fin de course



Figure 108: L'entrée d'un test de fin de course contient la position et la vitesse

43.4 Note

La fonction '*Ouverture avancée de la porte*' sera désactivée tant que le '*Assistant de test de fin de course*' est actif.

Veuillez vérifier que la cabine est vraiment vide avant d'utiliser cet assistant de test.

44 Opération de test du régulateur de vitesse

Le test du régulateur de vitesse ne peut être utilisé que si l'ascenseur est équipé d'un boulon électriquement engagé, qui peut déclencher le régulateur de vitesse (SG) pendant la conduite. La fonction de sortie

«Signaux d'état / régulateur → Sortie de déclenchement du régulateur de vitesse» peut être utilisé pour ceci. Si l'ascenseur est équipé d'un système de protection contre les chutes au SG, celui-ci sera utilisé à la place.

Vous trouvez l'assistant en appuyant d'abord sur «Accueil», puis sur le bouton matériel «Service et assemblage», puis sur «Test et inspection» → «Assistant de test du régulateur de vitesse».

Utilisez d'abord les boutons de gauche pour amener l'ascenseur en position de départ. Ce serait généralement un étage au-dessus du milieu du puits.

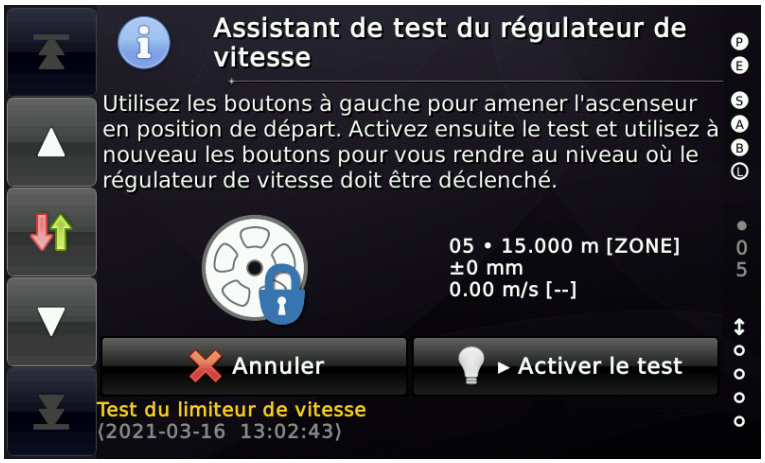


Figure 109: Test du régulateur de vitesse

Le test du régulateur de vitesse est alors activé. Utilisez maintenant un appel de cabine pour vous rendre à l'étage souhaité, généralement sous le milieu du puits, où le contrôleur doit enclencher le régulateur de vitesse.

Évitez de faire ce test au dernier étage. Gardez à l'esprit que vous avez besoin d'un dégagement pour soulever la cabine du frein de sécurité, une fois que le régulateur de vitesse a été déclenché.

L'ascenseur se dirigera maintenant vers l'étage désiré et engagera le régulateur de vitesse, avant d'atteindre le niveau du plancher de l'étage désiré. Le contrôleur essaiera d'arrêter l'ascenseur de manière à ce qu'il soit (plus ou moins) au niveau du sol, afin de faciliter le déchargement des poids.



Figure 110: Activez ensuite le test en utilisant le bouton «Activer le test».

Une fois que le régulateur a été déclenché, l'ascenseur entrera en

« mode de fonctionnement bloqué » et affichera les résultats des tests, contenant la vitesse maximale atteinte et la distance qu'il avait fallu entre l'engagement du boulon et l'arrêt de la cabine.

Veuillez vérifier que la cabine soit vraiment vide avant d'utiliser cet assistant de test.

Après avoir quitté l'assistant de test, le système entrera en mode de fonctionnement bloqué. Cela donne au technicien une «*Deuxième chance*» de vérifier que tout est parfait, avant de laisser enfin l'ascenseur revenir en mode de fonctionnement normal.

44.1 Tester la vitesse

Depuis la version V1.28.04 de l'application ascenseur, il est possible de sélectionner la vitesse utilisée pour l'opération de test. Par défaut, la vitesse nominale est utilisée.

44.2 Éléments d'événement (journal)

Lors de l'utilisation de l'assistant de test du régulateur de vitesse, ces éléments seront créés dans le journal de bord (historique).

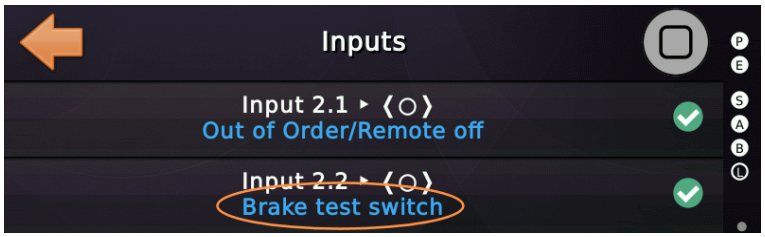
- Démarrage de l'assistant de test.
- Ascenseur entrant en mode de fonctionnement bloqué.
- Fin de l'assistant de test.

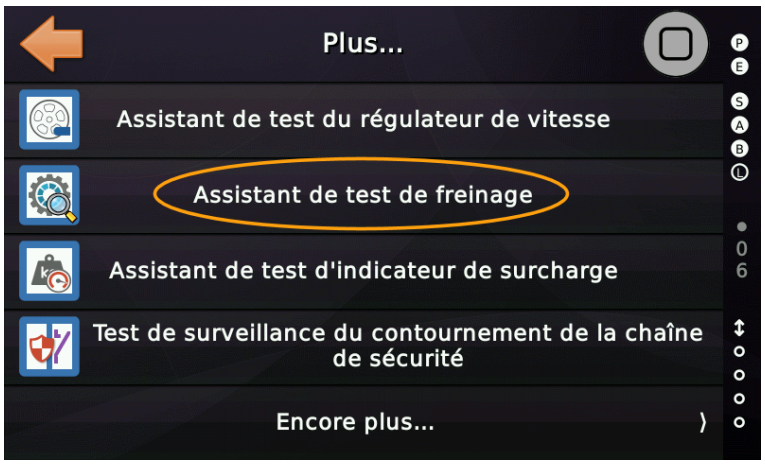
45 Opération d’essai de frein

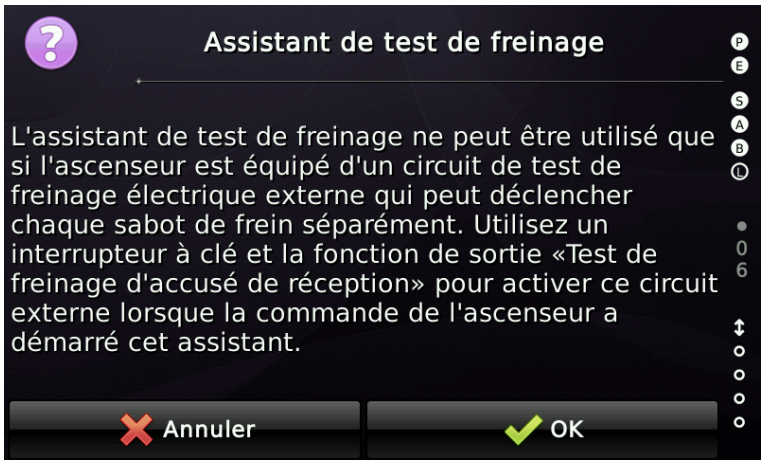
L'assistant de test de freinage ne peut être utilisé que si l'ascenseur est équipé d'un circuit de test de frein électrique externe, qui peut déclencher chaque bloc de frein séparément. Utilisez un interrupteur à clé et la fonction de sortie «Signaux d'état / contrôleur → Accusé de réception du test de freinage» pour activer ce circuit externe, si le contrôleur d'ascenseur a démarré cet assistant.

45.1 Théorie de fonctionnement

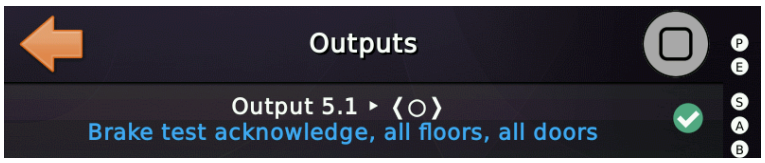
L'assistant de test peut être activé via l'interface utilisateur ou une fonction d'entrée, généralement connectée à un interrupteur à clé.







La fonction de sortie «État / Signaux du régulateur → Acquittement du test de freinage» est activée après le démarrage de l'assistant. Cette sortie peut être utilisée comme une « seconde chance » dans votre circuit de test de frein externe, pour être certain de ne bloquer qu'un seul côté de frein, si l'interrupteur à clé est engagé et que le contrôleur de levage est réellement passé en mode de test de frein.



L'assistant de test demande au technicien d'utiliser les boutons d'appel sur le côté gauche du dialogue pour conduire l'ascenseur en position de départ.

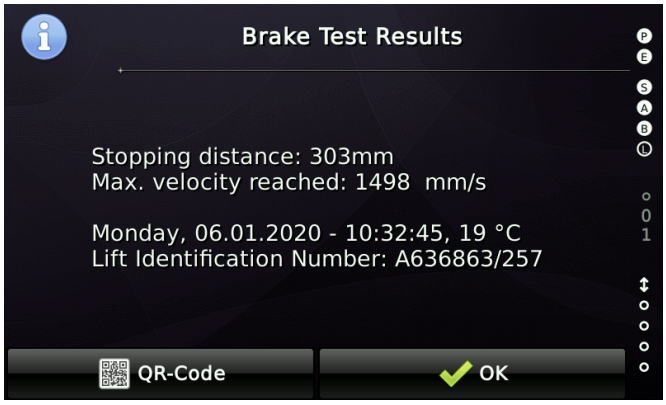


Ensuite, le technicien peut activer le test via l'interface utilisateur et utiliser l'interrupteur à clé dans le circuit de test de frein externe pour bloquer une partie du frein - ou un bloc de frein.



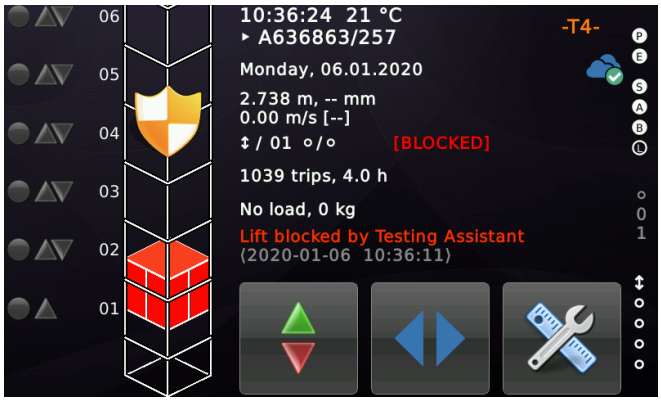
Maintenant, le technicien entre un appel dans la direction demandée en utilisant à nouveau la barre d'appel sur le côté gauche du dialogue. L'élévateur commencera à

rouler et une fois sa vitesse nominale atteinte, il effectuera un arrêt rapide en engageant le frein automatiquement. THOR mesurera alors la distance d'arrêt et affichera le résultat du test, contenant la vitesse atteinte et les distances qui avaient été nécessaires pour arrêter à nouveau l'ascenseur.



Le technicien peut maintenant utiliser les boutons d'appel sur le côté gauche pour se rendre à la position de départ suivante. Ainsi, le technicien peut réactiver le test afin de tester l'autre frein. Cette procédure peut être répétée aussi souvent que nécessaire.

Lorsque vous quittez l'assistant via l'interface utilisateur ou en laissant tomber l'interrupteur à clé, l'ascenseur sera bloqué pour l'empêcher d'entrer automatiquement en mode de fonctionnement normal. Le technicien a donc une seconde chance de repenser, si tout est parfait, avant de remettre l'ascenseur en fonctionnement normal.



45.2 Éléments d'événement (journal)

Lors de l'utilisation de l'assistant de test de freinage, ces éléments seront créés dans le journal de bord.

- *Démarrage de l'assistant de test.*
- *Fin de l'assistant de test.*
- *Ascenseur entrant en mode de fonctionnement bloqué.*
- *L'assistant bloque l'ascenseur une fois terminé, pour s'assurer que l'ascenseur ne passe pas automatiquement en mode de fonctionnement normal sans surveillance.*

45.3 Supervision du circuit d'essai de freinage

La fonction d'entrée «Surveillance du circuit de test de freinage» doit être à 24 V en fonctionnement normal et ne peut descendre qu'à 0 V lorsque le test de freinage est activé. Cela garantit que l'ascenseur ne peut pas passer en fonctionnement normal si l'un des contacteurs, utilisé pour maintenir le frein ouvert, est bloqué.

La fonction de supervision dédiée doit être activée pour cela. Vous trouverez le paramètre requis ici dans le menu Paramètres → Plus ... → Unité d'entraînement → Plus ... → Encore plus ... → Supervision du circuit de test de freinage.

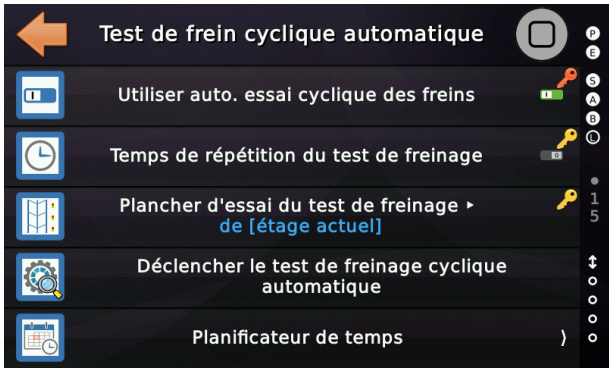
46 Essai de freinage cyclique (24h)

Alors que l'assistant de test de freinage général est utilisé pour vérifier si l'ascenseur peut être arrêté avec un seul sabot de frein et quel chemin est nécessaire pour arrêter l'ascenseur avec ce côté de frein, le test de freinage cyclique (24 heures) est utilisé pour les ascenseurs qui ont un système de freinage qui, en raison de son homologation, nécessite un essai cyclique automatique.

Ce test cyclique fonctionne complètement différemment. Le test est effectué lorsque l'ascenseur est au repos. Chaque frein est testé séparément en relâchant toutes les autres mâchoires de frein pendant un court instant. Le système utilise ensuite le capteur de position pour vérifier si l'ascenseur s'arrête ou commence à se déplacer sans surveillance. Le système de contrôle effectue le test lorsque l'ascenseur est au repos, les portes sont fermées et aucun appel n'est en attente.

L'ascenseur acceptera les appels d'atterrissage pendant cette période, mais ne les traitera pas pendant l'exécution de la procédure de test. Le test peut être déclenché par une minuterie cyclique, généralement de 24 heures, ou en utilisant le planificateur, ce qui vous donne plus de contrôle sur le moment exact où le test doit avoir lieu.

Les paramètres du test de freinage cyclique se trouvent sous « Menu Réglages » → « Plus... » → « Unité d'entraînement » → « Plus... » → « Encore plus... » → « Pour en savoir plus... » → « Test de freins » → « Test de frein cyclique automatique » .





À partir de la version V1.40.04 (03-2025), lorsque la maintenance est active, le contrôle de l'ascenseur retarde le test automatique du frein cyclique pour éviter qu'il ne soit effectué pendant que le technicien travaille sur le système. Ceci ne s'applique pas si le test est déclenché via l'interface utilisateur.

46.1 Entrées dans l'historique (journal de bord)

Une entrée est toujours créée dans le journal de bord, que le test ait réussi ou non. Si le test échoue, l'ascenseur passe en mode verrouillage.

Test réussi :



Test échoué :



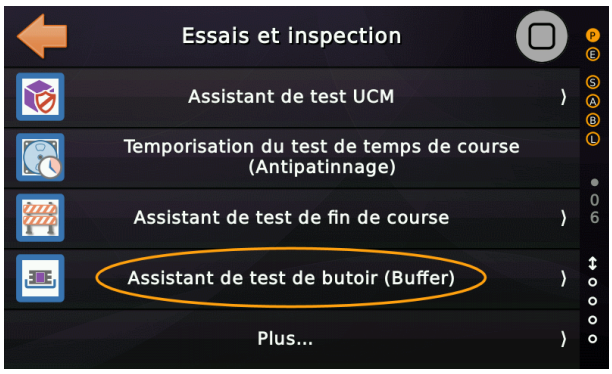
46.2 Sorties

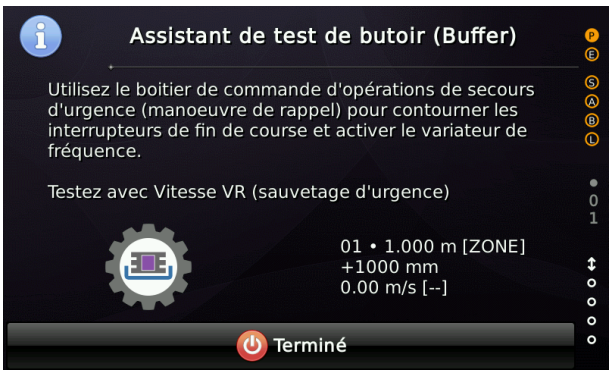
La sortie *Signaux de l'unité d'entraînement → Indication de test de freinage automatique*. Dès que l'ascenseur a atteint l'étage de test, si un étage spécifique a été paramétré, la sortie *Signaux de l'unité d'entraînement → Test de freinage automatique en cours*. Si aucun étage spécifique n'a été paramétré, cette sortie sera activée à l'étage actuel. Le signal *Signaux de l'unité d'entraînement → Tester le module de freinage* de test est activé dès que la commande commence à ouvrir les mâchoires de frein individuelles. Pour maintenir ouverts les freins qui ne sont pas testés, les sorties *Signaux de l'unité d'entraînement → Frein de test X [y]* peuvent être utilisées.

47 Opération de test de l'amortisseur

Afin de conduire la cabine à une vitesse donnée (*généralement évalué / vitesse nominale*) sur les amortisseurs de sécurité à des fins de test, cet assistant peut être utilisé.

Vous trouvez l'assistant en appuyant d'abord sur «Accueil», puis sur le bouton matériel «Service et assemblage», puis sur «Test et inspection» → «Assistant de test de l'amortisseur».





Utilisez le panneau des opérations de secours d'urgence pour contourner les fins de course et activer l'unité de commande. Attention, l'ascenseur ne s'arrêtera pas aux positions des fins de course et continuera jusqu'à ce qu'il atteigne les amortisseurs finaux, limitant ainsi l'entrée.

47.1 Paramètres et options

47.1.1 Vitesse de test de l'amortisseur

Ce paramètre définit la vitesse utilisée pour l'opération de test de l'amortisseur. Il définit la vitesse à prendre en compte lors de la conduite de la cabine sur les amortisseurs de gaine.



48 Opération de test UCM

Le comportement UCM d'une véritable installation d'ascenseur peut être testé sur le côté à l'aide de «l'Assistant de test UCM», fourni par le logiciel du contrôleur d'ascenseur.

Cet assistant ne peut être utilisé que si le contrôleur d'ascenseur dispose d'une carte SZ-Board capable de relier la chaîne de sécurité de la porte.

48.1 Scénario

Le pire scénario est que l'ascenseur accélère en montant, tandis que le contrepoids descend, les portes palières / cabine étant ouvertes. Si, dans cette situation, la carte THOR-SZ a été activée, généralement sur une situation d'ouverture de porte avancée, les relais de sécurité tomberont sur le bord de la zone de porte. Le canal de zone, qui est piloté via l'encodeur de position absolue, peut être un peu plus rapide que le canal piloté par l'interrupteur mécanique magnétique / solénoïde

48.2 Essais

Pour tester cette situation, le logiciel du contrôleur d'ascenseur démarrera l'entraînement dans la direction indiquée en laissant la chaîne de sécurité ouverte pour les portes mais en comblant l'extrémité de la chaîne de sécurité via le circuit de sécurité, de sorte que l'entraînement démarre. Le technicien / inspecteur sur site peut décider si le contrôleur d'ascenseur doit ouvrir les portes physiquement pour cet essai. Dans ce cas, les portes de la cabine doivent être guidées pour s'assurer qu'aucun passager ne puisse entrer dans ce scénario de test. Si les portes doivent être maintenues proches, le technicien peut, à des fins de test, «ouvrir» la chaîne de sécurité manuellement en supprimant le signal en J11.5 et J11.6.

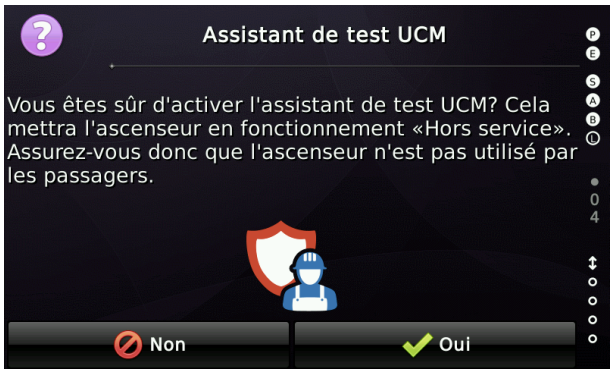


Figure 112: Requête de sécurité pour 'assurer que l'assistant est activé avec un but

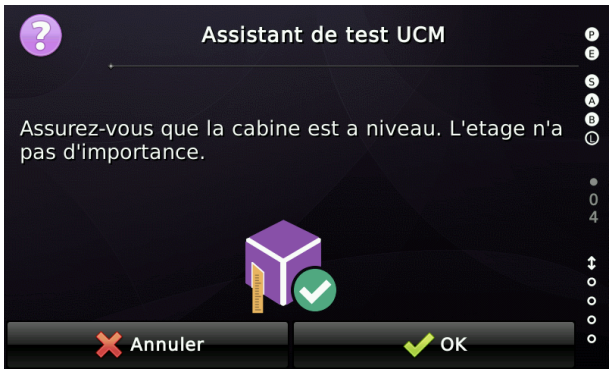


Figure 111: Notez que la cabine doit être à niveau dans la zone de la porte.

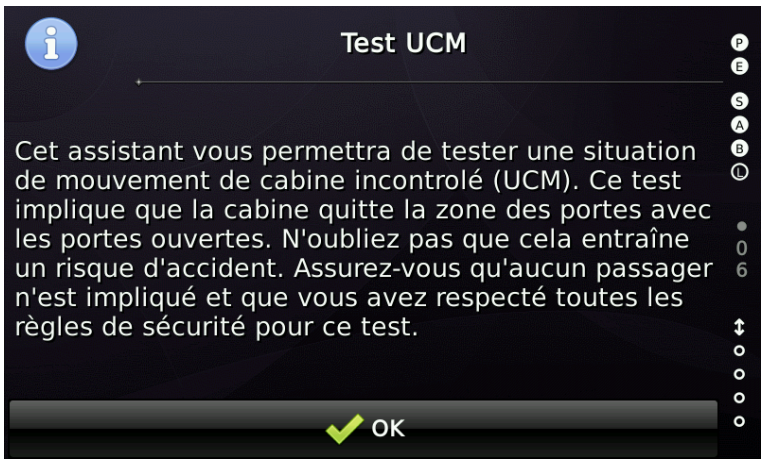


Figure 113: Brève introduction à l'assistant de test.



Figure 114: L'écran principal de l'assistant de test affiche l'étage actuel et permet à l'utilisateur de sélectionner la direction en balayant la valeur de plancher sur la gauche.



Figure 115: Après avoir sélectionné l'étage suivant en balayant les chiffres, sélectionnez "Démarrer" pour lancer la séquence de tests.



Figure 116: Après avoir sélectionné l'étage suivant en balayant les chiffres, sélectionnez "Démarrer" pour lancer la séquence de tests.



Figure 117: Résultats des tests et remarque que l'ascenseur est maintenant en mode de fonctionnement bloquant. La lumière d'arrière-plan commence à clignoter jusqu'à ce que l'utilisateur le touche à nouveau.



Figure 118: Débloquer l'ascenseur avant de retourner au niveau du sol.



Figure 119: Demande de sécurité pour le déblocage de l'élévateur.

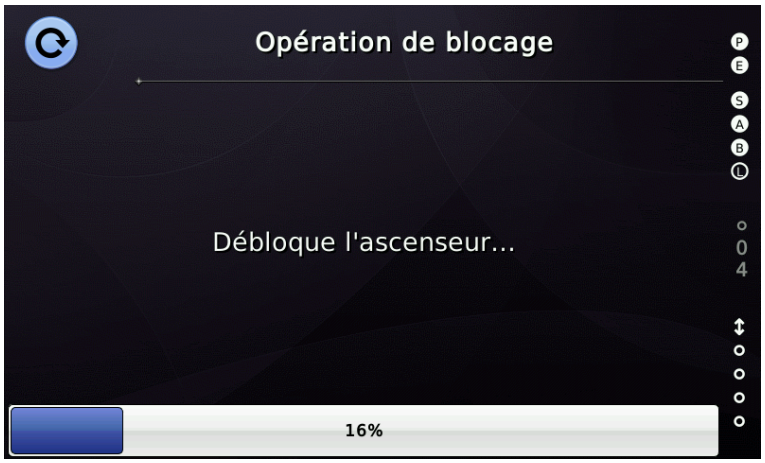


Figure 120: Le déblocage de l'ascenseur est en cours.



Figure 121: Appuyez sur le bouton «Retour» pour commencer à revenir au sol.

Après le déblocage de l'ascenseur et le retour de la cabine au niveau du sol, le test peut être répété en conduisant dans le sens opposé, en balayant l'indicateur d'étage situé sur le côté gauche de l'écran sous le niveau de sol actuel. Ensuite, le bouton "Démarrer" peut être touché à nouveau.

Si l'assistant est finalement fermé par le technicien via l'interface utilisateur en touchant le symbole représentant une croix ✖, l'ascenseur entrera automatiquement dans le mode de fonctionnement bloqué pour s'assurer de ne pas revenir automatiquement en fonctionnement normal. Le technicien a donc une seconde chance de vérifier si toutes les manipulations ont été annulées, ce qui aurait pu être nécessaire lors de l'installation réelle de l'ascenseur à des fins de test.



Figure 122: Ascenseur bloqué par l'assistant de test, après avoir fermé l'assistant.

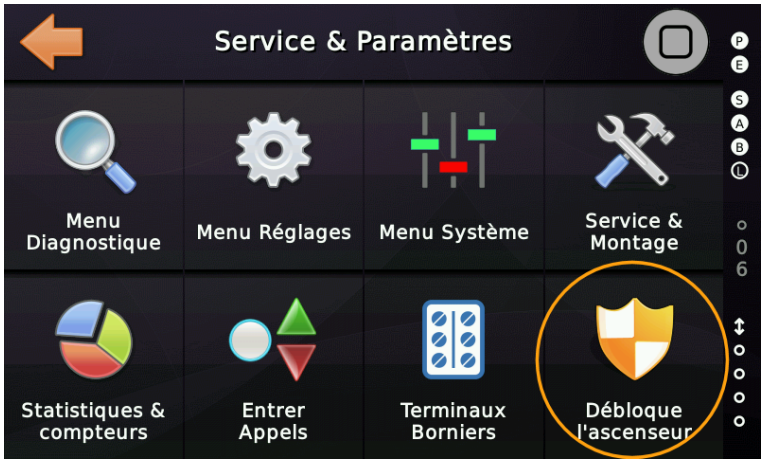
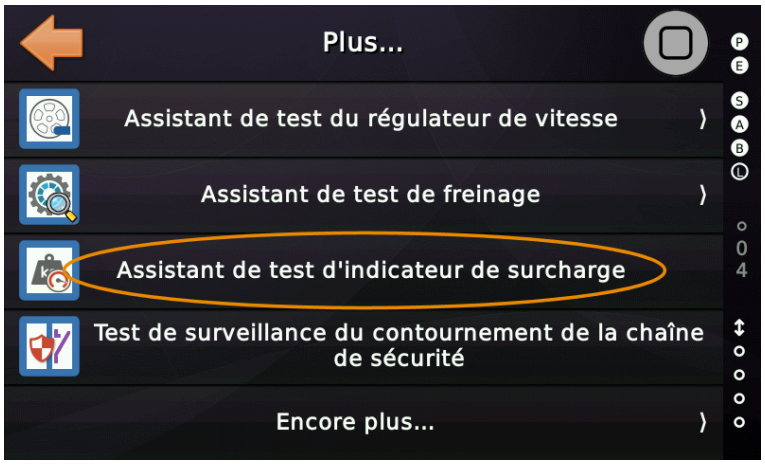


Figure 123: Débloquez enfin l'ascenseur pour passer en mode de fonctionnement normal.

49 Assistant de test d'indication de surcharge

Cet assistant fixera simplement un seuil à la charge actuelle de la cabine + 50 kg, lorsqu'il sera activé. Le technicien peut alors monter dans la cabine et déclencher l'indication de surcharge, ce qui facilite la vérification de l'affichage et du buzzer et du comportement générique de l'ascenseur.

Ce que vous ne testez pas avec ceci, est si le capteur ou le dispositif de pesage de la cabine fonctionnerait réellement, alors que l'ascenseur serait réellement confronté à une «surcharge».





50 Assistant de test de pont de circuit de sécurité

Cet assistant peut être utilisé pour «déclencher» la fonction de supervision du pont de sécurité. Cela bloquera l'ascenseur, lorsque le test de pontage de sécurité sera exécuté, une fois que les portes auront été complètement ouvertes. Cela émule la chaîne de sécurité pontée par un fil. Pour démarrer la procédure de test, entrez un appel via l'interface utilisateur de l'assistant.

Vous trouvez l'assistant en appuyant d'abord sur «Accueil», puis sur le bouton matériel «Service et assemblage», puis sur «Test et inspection» → «Plus...» → «Assistant de test des ponts de circuits de sécurité».

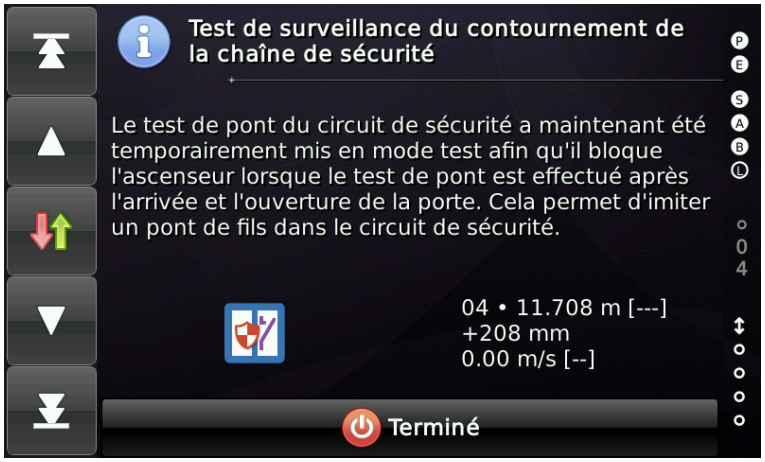
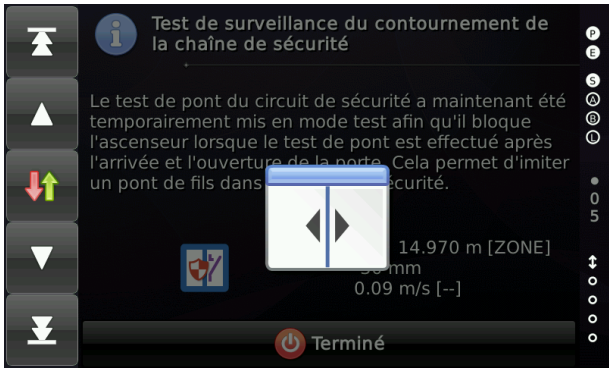


Figure 124: L'assistant de test de la chaîne de sécurité

Utilisez les boutons d'appel sur le bord gauche de l'écran pour démarrer l'ascenseur jusqu'à un étage. Lorsque l'ascenseur arrive, il ouvre les portes et déclenche un événement de pontage de chaîne de sécurité détecté.





51 Le test du supervision de déplacement

Cet assistant de test peut être utilisé pour fournir un moyen simple de tester la supervision d'exécution sans manipuler les paramètres associés, ce qui nécessiterait la saisie du mot de passe de configuration.

Vous trouvez l'assistant en appuyant d'abord sur «Accueil», puis sur le bouton matériel «Service et assemblage», puis sur «Test et inspection» → «Assistant de test d'exécution».



Figure 125: Le test du supervision de déplacement

Utilisez les boutons d'appel sur le bord gauche de l'écran pour démarrer l'ascenseur jusqu'à un étage.



Figure 126: Ascenseur bloqué par la supervision d'exécution

52 Opération de déplacement / positionnement

Pour entrer facilement sur le toit de la cabine ou dans la gaine, cette opération automatisée va tout d'abord conduire la cabine à l'étage attendu par le technicien, ce qui lui donnera une chance de regarder dans la cabine et de s'assurer qu'elle est vide. Enfin, la cabine sera conduite à la position de service par la distance indiquée pour entrer sur le toit de la cabine ou dans la gaine.

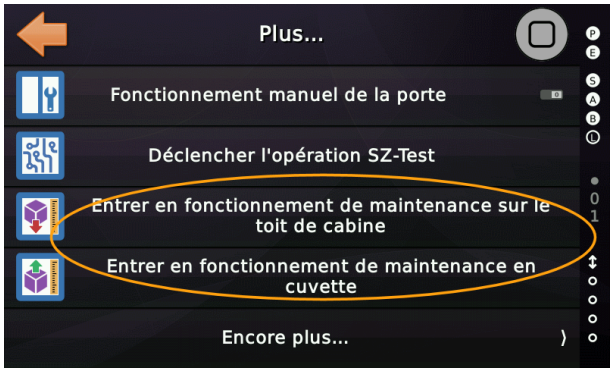
Vous trouvez ces distances dans le menu «Paramètres» → «Plus» → «Unité de position» → «Distances et paramètres» → «Plus» → «Encore plus».

▶ Ces fonctions peuvent être activées avec des signaux d'entrée ou via l'interface utilisateur.

52.1 Opération "service trip" interactive via les signaux d'entrée

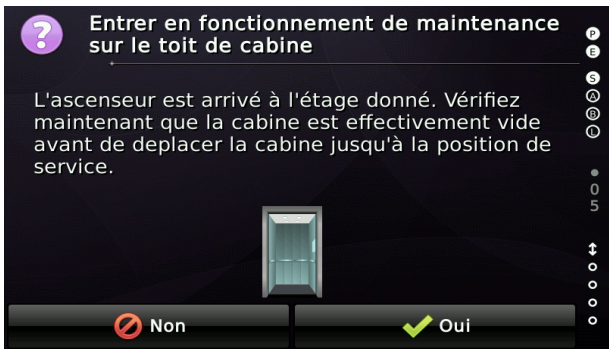
En guise d'alternative à l'activation via des signaux d'entrée, comme décrit dans le chapitre suivant, ils peuvent être utilisés via l'interface utilisateur. Cela a du sens si le contrôleur d'ascenseur est situé directement à côté d'une des portes palières.

Vous trouvez l'assistant sous 'Service & Assemblage' → 'Maintenance' → 'Plus'.





Pour activer l'opération, balayez dans l'étage où vous attendez à côté de la porte palière. Appuyez ensuite sur le bouton bleu «Drapeau». L'ascenseur se dirigera maintenant vers le sol et vous laissera regarder à l'intérieur. Si vous répondez au message par «Oui», il se rendra au poste de service.





52.2 Utilisation de l'opération "Service Trip" via des signaux d'entrée

Ces fonctions peuvent être activées avec une impulsion soit pour le signal d'entrée "*Entrer en mode de contrôle du toit de la cabine*", soit pour le signal en entrée "*Entrer en mode de contrôle de la gaine*", qui doit durer au moins 250 ms. Ceci peut être activé avec un interrupteur magnétique caché ou un interrupteur à clé approprié. Après avoir activé l'opération, vous aurez la sortie "*Accusé de réception de l'opération de maintenance*" activée tant que l'opération est en attente. Le signal d'accusé de réception est transmis deux fois via le système de bus, une fois pour la cabine et une fois pour le palier correspondant au signal d'entrée.

De plus, ces deux signaux sont indiqués:

- Conduire en position de service, étage x - utilisé pour une lampe jaune.
- Arrivé à la position de service, étage x - utilisé pour une lampe verte.

Ces signaux peuvent être utilisés pour un type d'indicateur LED, indiquant au technicien quand ouvrir la porte palière.



Comme le montre le journal ci-dessous (en commençant par le bas [entrée la plus ancienne] vers le haut [entrée la plus récente]), nous pouvons voir que toutes les étapes du processus sont enregistrées. Tout d'abord, l'ascenseur qui commence à l'étage et à la porte est indiqué par le signal d'entrée CANopen, ce qui a déclenché la fonction. Lorsque l'ascenseur arrive, il ouvre et ferme la porte, de sorte que le technicien puisse se faufiler dans la cabine. Par défaut,

l'opération peut être annulée à tout moment avec une autre impulsion d'au moins 250 ms au moyen du même signal d'entrée. En utilisant le paramètre « *Le trajet de service nécessite une deuxième impulsion de signal après l'arrêt intermédiaire* », vous pouvez modifier ce comportement, de sorte que l'ascenseur attende à l'étage d'arrêt pendant un délai de 3 minutes, jusqu'à ce que vous créiez une deuxième impulsion d'au moins 250 ms, qui puis il fera continuer l'opération à l'ascenseur, en se dirigeant vers l'arrêt dédié.Pour garantir un fonctionnement correct, il existe un délai d'inhibition de 2 secondes après le premier déclenchement du signal, avant l'acceptation de la prochaine impulsion. Ce signal d'entrée est généralement exploité sur CAN2, alors assurez-vous d'avoir sélectionné l'ascenseur correct lors du paramétrage du signal.

52.3 Service Opération via les appels en cabine et à l'atterrissage

Alternativement, l'opération Service Trip peut être activée sur le contrôleur d'ascenseur via l'interface utilisateur en utilisant d'abord 'Service & Assemblage' → 'Maintenance' → 'Plus' → 'Entrer sur le toit de la cabine... / Entrer dans la fosse de puits...' Ensuite, au lieu de traiter via l'interface utilisateur ou d'utiliser une fonction de saisie dédiée, le technicien peut quitter la salle des machines et appeler d'abord l'ascenseur via un appel au palier, puis entrer dans la cabine et enregistrer un appel de cabine à l'étage dédié. Une fois que l'ascenseur est arrivé et que tous les autres ont quitté la cabine, il peut appliquer une pression constante sur le bouton d'appel de la cabine à l'étage où l'ascenseur est actuellement à l'arrêt pendant environ 10 s d'affilée, jusqu'à ce que l'indication de surcharge soit activée pendant 3 secondes comme signal d'acquittement. Le technicien doit maintenant quitter la cabine et appliquer une pression constante sur le bouton d'appel du palier situé à cet étage pendant 10 secondes, jusqu'à ce que les portes se ferment et que l'ascenseur se déplace vers la position de service, en attendant que le panneau d'inspection soit activé.

52.4 Signaux d'entrée

- État / Signaux du contrôleur → Entrer dans le service d'entretien du toit de la cabine, étage x, porte y
- État / Signaux du contrôleur → Entrer dans le service d'entretien la gaine, étage x, porte y

52.5 Signaux de sortie

- État / Signaux du contrôleur → Accusé de réception du service, cabine, toutes les portes

- État / Signaux du contrôleur → Accusé de réception du service, étage x, portes y
- État / Signaux du contrôleur → Conduite en position de service, cabine, toutes les portes
- État / Signaux du contrôleur → Conduite en position de service, étage x, portes y
- État / Signaux du contrôleur → Arrivée en position de service, cabine, toutes les portes
- État / Signaux du contrôleur→ Arrivée en position de service, étage x, portes y

52.6 Articles du journal de bord

- Opération de service
  La fonction a été activée via le signal d'entrée.
- Conduire à l'étage d'attente
  L'ascenseur se dirige vers l'étage où le technicien attend pour pouvoir vérifier que la cabine est vide.
- Conduite en position de service
  L'ascenseur se dirige vers la position de service. Vers le bas pour monter surlie toit de la cabine ou vers le haut pour entrer dans la gaine.
- Voyage terminé au poste de service
  L'ascenseur est arrivé au poste de service.
- En attente de l'activation du panneau d'inspection
  L'ascenseur attend maintenant que le technicien lance l'opération d'inspection.
- Le service a expiré
  L’opération de service a un délai d’attente, en attendant que le technicien lance l’opération d’inspection.

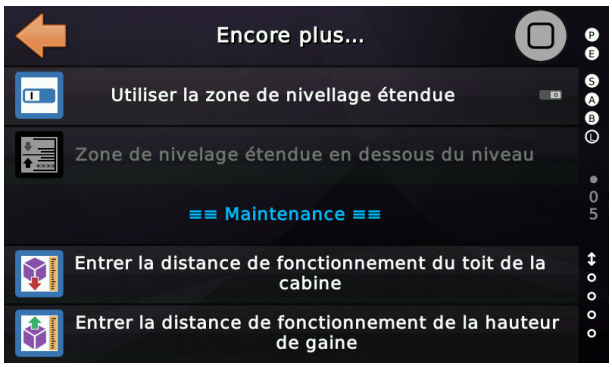
52.7 Paramètres de distance

Vous pouvez trouver le paramètre de distance pour cette opération en appuyant d'abord sur «Accueil», puis sur le bouton matériel «Menu Paramètres», puis sur «Plus» → «Unité de position» → «Distances et paramètres» → «Plus» → «Encore plus '.









53 Prise en charge des systèmes de protection contre les chutes

Une unité de protection contre les chutes peut être mise en œuvre mécaniquement à l'aide d'un boulon (actionné par une bobine) bloquant la poulie du régulateur de vitesse lorsque la levée est arrêtée. Si l'élévateur bougeait pendant que le boulon était desserré, le mécanisme de sécurité l'arrêterait.

Pour contrôler ces unités, il faut généralement une sortie pour activer la bobine (actionnement du boulon) et une entrée du contact de retour est requise. L'entrée de rétroaction signale que le boulon est «à l'écart» si la bobine a été activée, ce qui permet de commencer à conduire en toute sécurité.

Si le contact de retour ne reflète pas la position du boulon demandée, l'élévateur annulera tous les appels en attente, ne pouvant pas le conduire. Avant que cela ne se produise, le contrôleur de levage a au moins essayé trois fois de faire fonctionner le boulon. Si l'utilisation du boulon échoue la première ou la deuxième fois avant de conduire, seul un avertissement sera ajouté au journal. Après la troisième fois, tous les appels en attente seront finalement annulés.

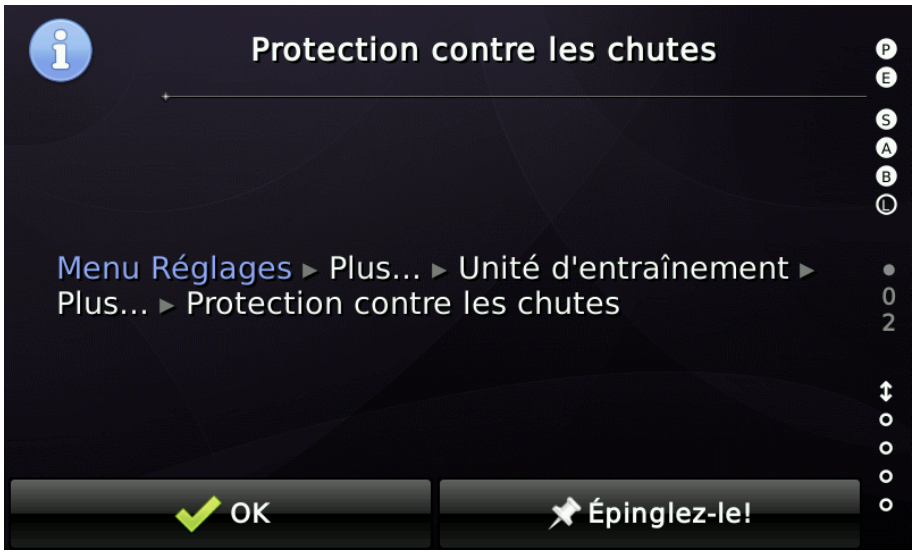


Figure 127: Chemin du menu menant aux options de protection contre les chutes

53.1 Options

Actuellement, la gestion de la protection contre les chutes ne peut être activée que par défaut ou toujours activée. De plus, le délai d'attente peut être modifié si le boulon doit être déplacé en position actionnée ou non actionnée.

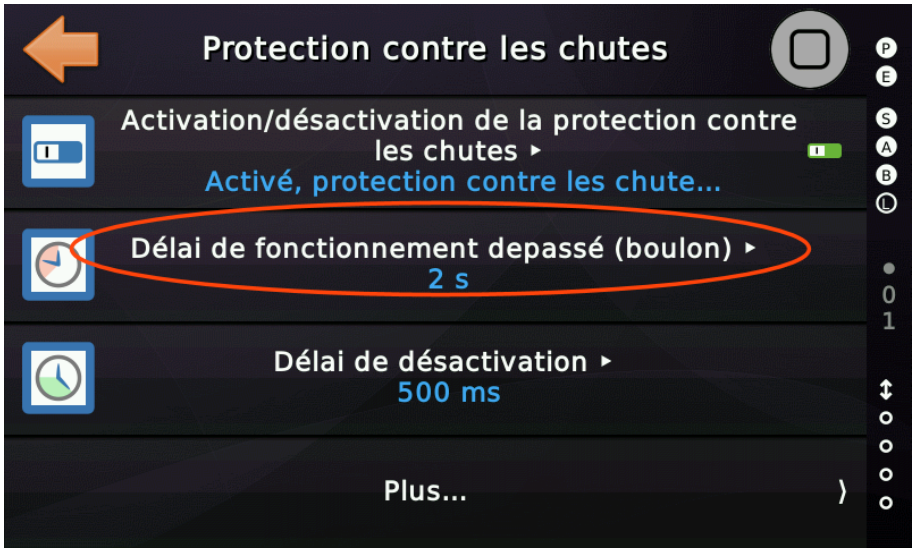


Figure 128: Option permettant de définir le temps de supervision pour le maniement du boulon

De plus, un délai peut être spécifié, il est utilisé lorsque le boulon doit revenir à la position de blocage après un arrêt.

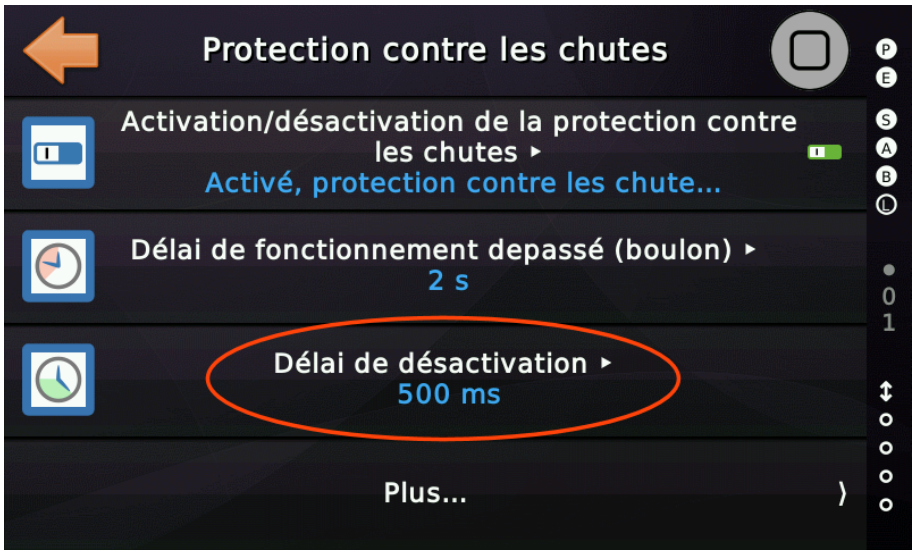


Figure 129: Option pour définir un délai pour actionner le pêne après l'arrêt du pont élévateur

53.2 Articles d'événement (journal de bord)

Les journaux d'événements concernant la gestion de la protection contre les chutes concernent essentiellement les erreurs pouvant survenir lors de l'utilisation du boulon.

- Activation de la protection anti-chute retardée
  Si vous utilisez le boulon pour faire fonctionner le lève-personne en panne la première ou la deuxième fois, seul un avertissement sera

- Défaut d'activation de la protection anti-chute
  La protection contre les chutes n'a pas pu être activée correctement. Cela signifie que le contact de réaction du boulon, bloquant le régulateur de vitesse, n'a pas indiqué que le boulon était libre et donc permettait à la poulie du régulateur de vitesse de tourner.

- Défaut de déclenchement de protection
  La protection contre les chutes n'a pas pu être libérée correctement. Cela signifie que le contact de réaction du boulon n'a pas signalé que le boulon est revenu dans sa position, bloquant la poulie du régulateur de vitesse.



Figure 130: Événements enregistrés dans le journal de bord.

53.3 Protection contre les chutes lors d'une opération d'inspection

Normalement, la fonction de prévention du naufrage est utilisée comme d'habitude lors de l'opération d'inspection. Cependant, certaines variantes comme les systèmes de support rabattables qui sont montés aux extrémités des rails doivent rester hors tension pendant les opérations d'inspection pour empêcher la voiture de pénétrer dans l'abri.

53.4 Entrées

Le signal de retour déclenché généralement par un commutateur actionné par le boulon lui-même.

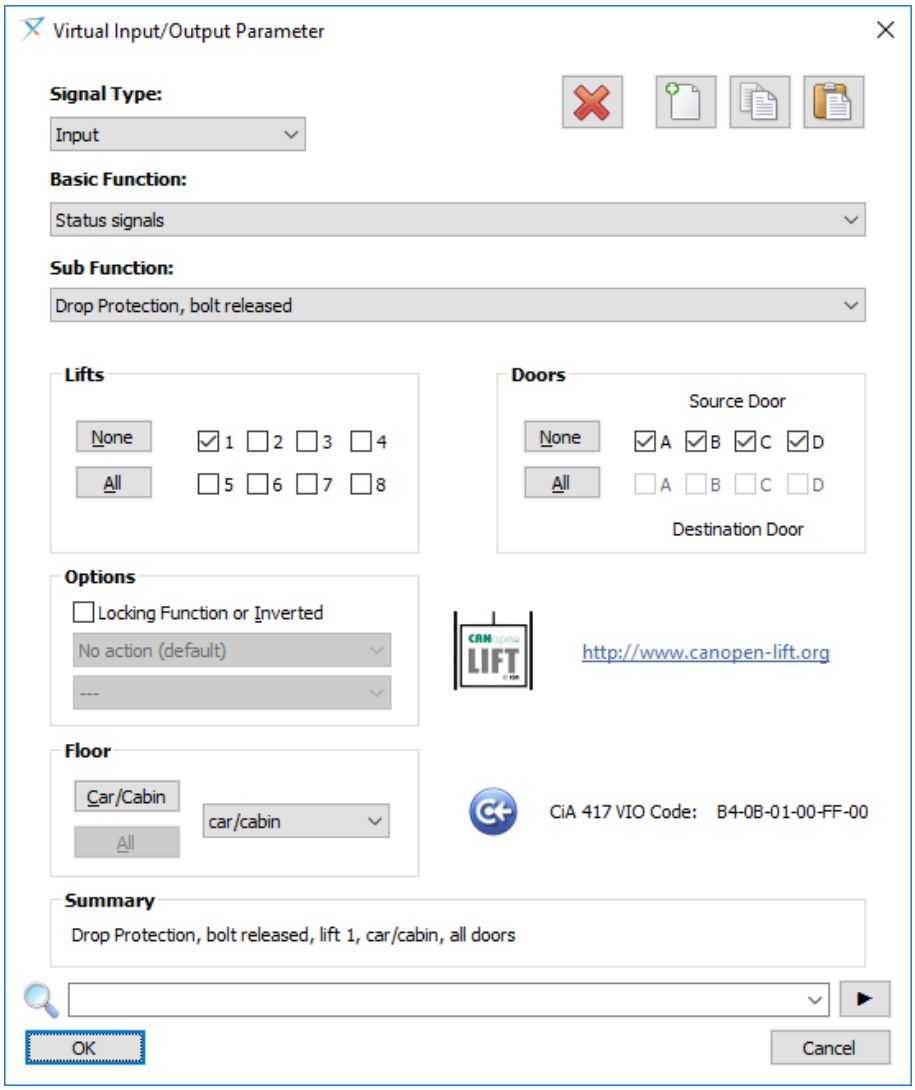


Figure 131: Signal de retour de fonction d'entrée de la protection contre les chutes [Vue Toolbox]

53.5 Sorties

Sortie pour alimenter la bobine en actionnant le boulon.

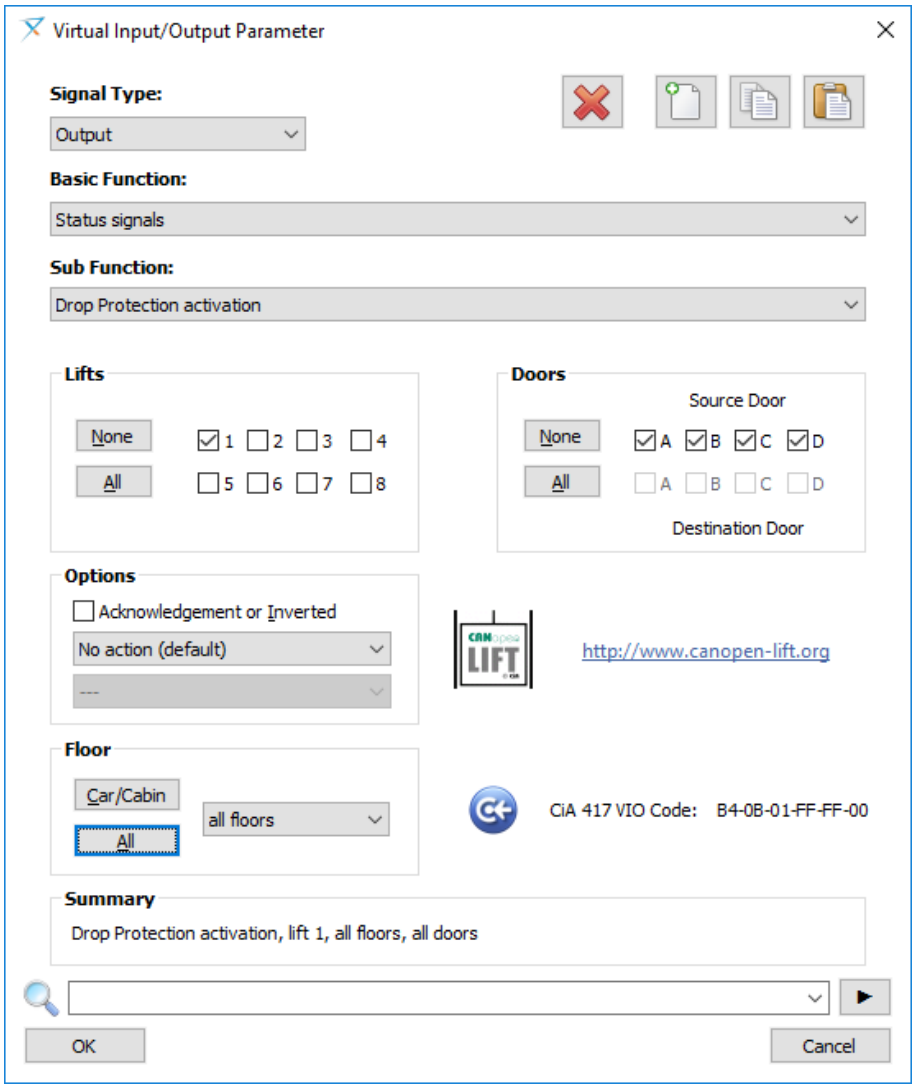


Figure 132: Fonction de sortie pour actionner le boulon de la protection anti-chute [Vue Toolbox]

53.6 Notes

La raison pour laquelle le contrôleur d'ascenseur tente de desserrer le boulon plusieurs fois avant de lancer une faute est que, pour des raisons mécaniques, le boulon peut rester bloqué pendant une seconde, à cause des passagers faisant pivoter la cabine.

54 Opération de veille

L'opération de veille, également appelée opération «Arrêt à distance», fournira un moyen facile d'envoyer l'ascenseur à un étage en attente pour le mettre en veille, à l'aide d'un logiciel. La fonction peut être déclenchée via une entrée sur la carte contrôleur ainsi que sur n'importe quel panneau d'entrée basé sur CANopen CiA 417. La fonction peut également être déclenchée via le planificateur de temps intégré.

La fonction fournit également un moyen de laisser une personne regarder / jeter un oeil dans la cabine pour s'assurer qu'elle est vide, avant de finalement conduire à l'étage de secours. Ceci est assez connu dans les hôtels ou les hôpitaux.

La fonction comprend également le fait d'éteindre l'éclairage de la cabine (même si aucune minuterie d'extinction de l'éclairage de la cabine n'a été activée) et d'envoyer le «Niveau d'économie d'énergie S4» via le bus CANopen.



Figure 133: Levée en mode veille / arrêt à distance.

54.1 Options

Les options pour le fonctionnement en veille peuvent être trouvées en appuyant d'abord sur 'Home' puis sur le bouton matériel 'Menu Réglages' puis sur 'Contrôleur/Pilotage' → 'Arrêt à distance/veille'.

- Un étage «d'arrêt à distance/ veille» sur lequel l'ascenseur se déplace avant d'éteindre la lumière / les écrans et tous les composants réagissant au message de bus CANopen correspondant, sont désactivés.
- Étage optionnel «d'arrêt à distance/ veille» où les ascenseurs s'arrêtent pour ouvrir / fermer les portes sélectionnées, puis se rendre à l'étage de secours. Habituellement utilisé dans les hôtels / halls pour permettre à la personne qui déclenche la commande de vérifier que la cabine est vraiment vide.
- Masque de porte optionnel «Étage de contrôle/escale». Ceci est utilisé pour définir la ou les portes qui doivent s'ouvrir si vous effectuez l'arrêt au niveau de l'étage de contrôle / contrôle utilisé pour jeter un œil à l'intérieur de la cabine, en vous assurant que la cabine est vraiment vide.
- Option permettant d'activer le bouton d'appel du palier au rez-de-chaussée 'Télécommande / Veille' pour ouvrir la porte et pouvoir regarder à l'intérieur à tout moment.
- Option permettant de définir si les affichages au sol doivent être désactivés ou mis en "Hors service" si «Arrêt à distance/veille».
- Option permettant de définir si l'éclairage de la cabine doit être éteint lorsque l'ascenseur passe en mode de fonctionnement en veille.
- Option permettant de indication d'économie d'énergie sur le fonctionnement à distance d'arrêt/veille. Vous pouvez empêcher les unités d'entraînement de porte de passer en mode d'économie d'énergie.

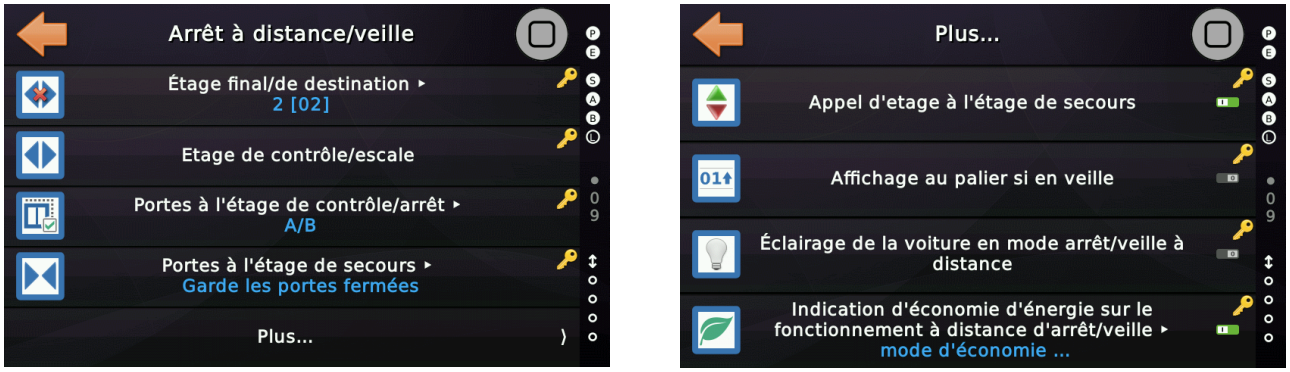


Figure 134: Options relatives à l'opération «Arrêt à distance/veille».

54.2 Articles d'événement (journal de bord)

Les éléments suivants du journal de bord peuvent être créés pour une opération de veille.

- Conduite jusqu'au «d'arrêt à distance/ veille»
- Arrivé à l'étage «d'arrêt à distance/ veille»
- Conduire à l'étage d'attente
- Arrivé à l'étage d'attente
- Opération de mise hors tension / veille activée
- Opération de mise hors tension / veille désactivée



Figure 135: Événements enregistrés dans le journal de bord.

54.3 Entrées

- Activation de mise hors tension / veille à l'aide de la fonction d'entrée CANopen CiA 417 'Fonction spéciale' → 'Hors service'.

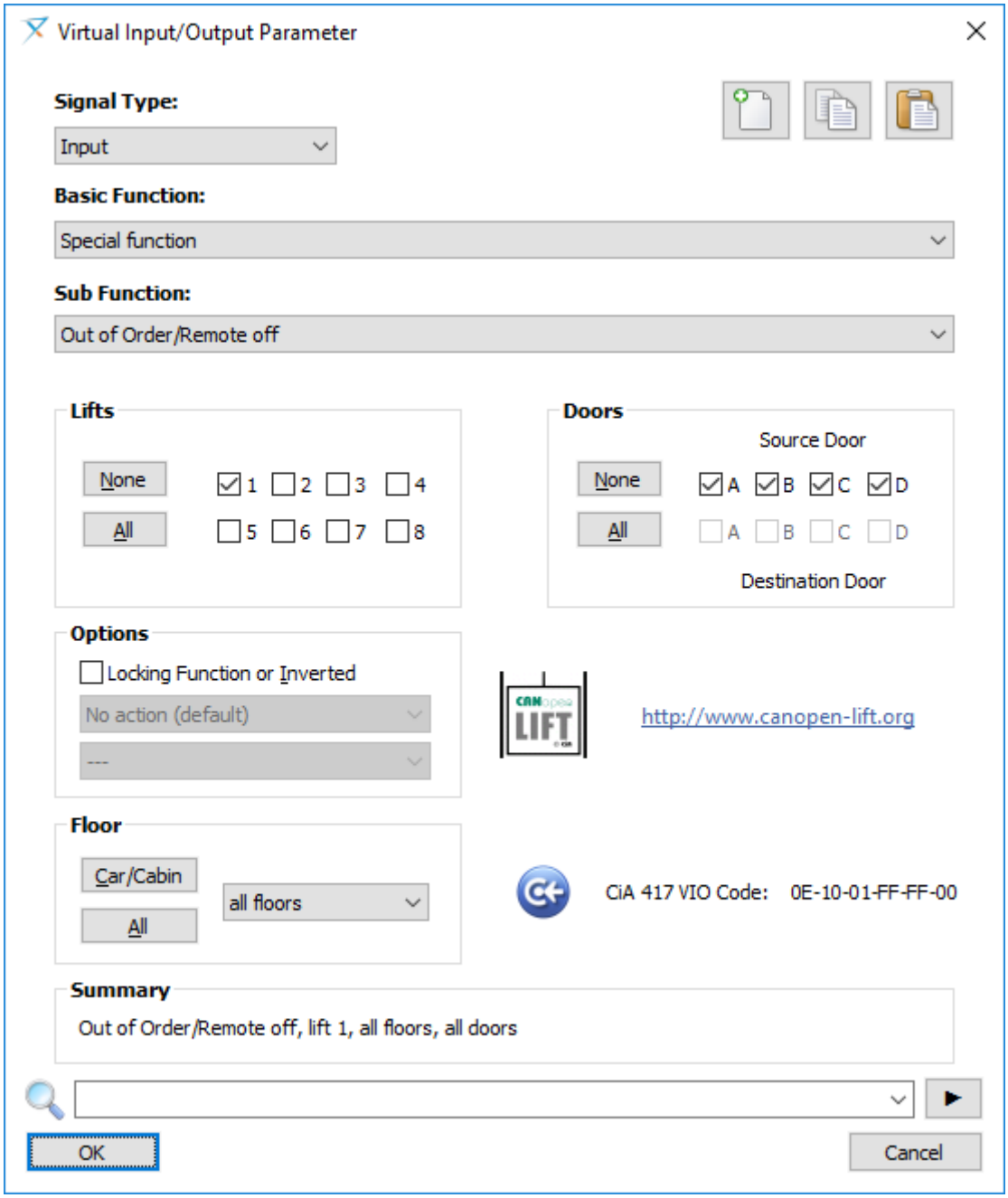


Figure 136: Fonction de saisie pour activer la mise hors tension / veille à distance [Vue Toolbox]

54.4 Sorties

- Opération de mise hors tension / veille à l'aide de la fonction de sortie CANopen 'Reconnaissance des fonctions spéciales' → 'Hors service'.
- Conduite à la sortie de validation
- Arrivé à la sortie d'acquittement du «Étage de contrôle/escale»
- Conduire à l'état de veille acquitter la sortie
- Arrivé à l'étage d'attente, acquitter la sortie

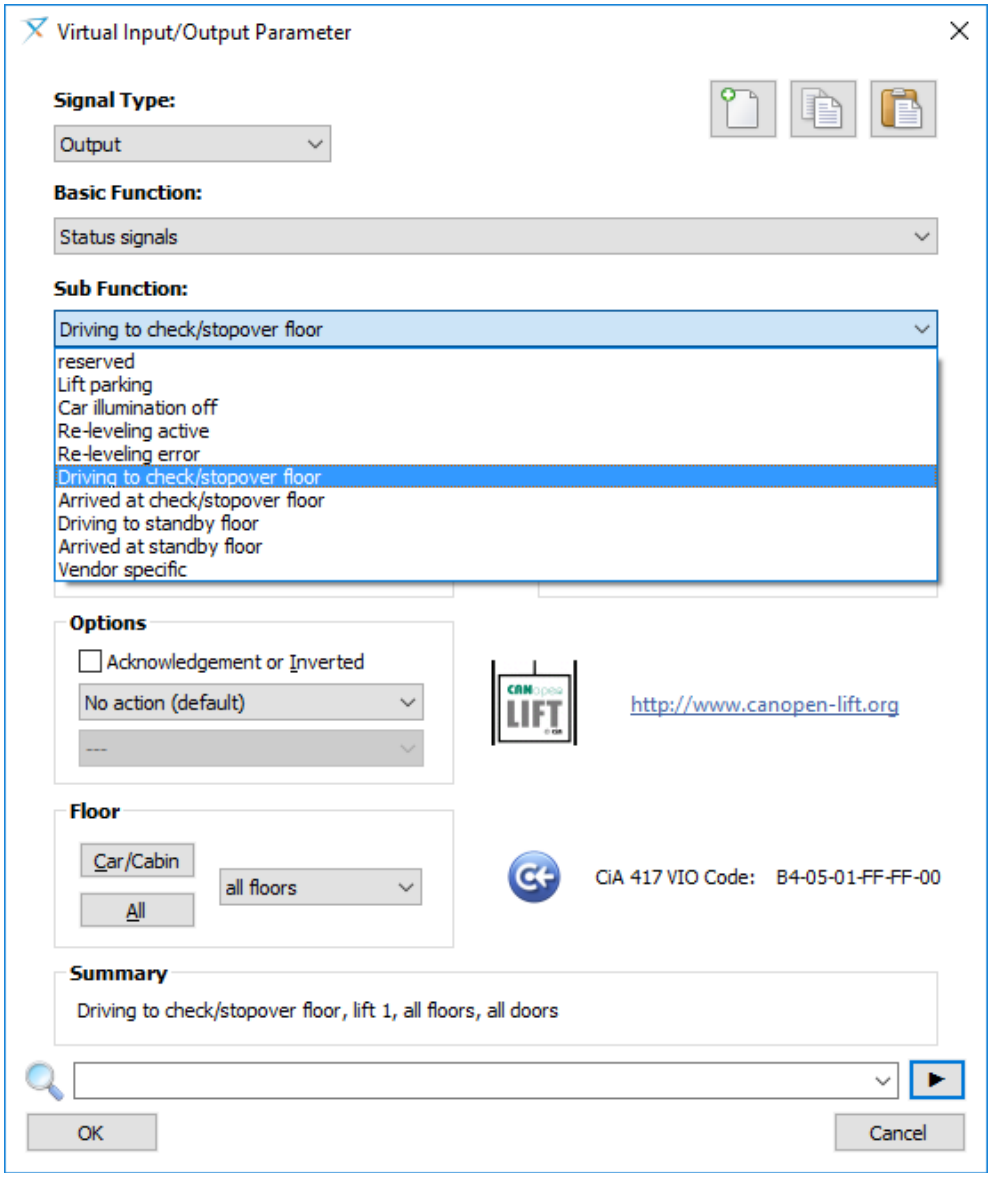


Figure 137: Fonctions de sortie reflétant le processus [Vue Toolbox]

54.5 Notes

1. L'option d'éteindre les écrans, généralement utilisés pour afficher l'étage et la direction de l'ascenseur, peut ne pas fonctionner si les écrans affichent une sorte d'indication 'Hors d'usage', si une valeur d'étage zéro leur est transmise.
2. Vous pouvez configurer un masque de porte qui doit s’ouvrir lors d’une halte, généralement à l’étage du hall d’entrée, pour vérifier que la cabine est vide, avant de partir vers l’étage de destination et de changer l’ascenseur en «Arrêt à distance/veille».
3. Envisagez si le bouton d’appel d'étage doit ouvrir la porte si vous êtes en mode veille. Vous trouvez une option pour cela.

55 Opération point intermédiaire

Les options pour l'opération point intermédiaire peuvent être trouvées en appuyant sur le bouton matériel "Menu Paramètres" puis entrez dans le menu et allez plus loin dans "Contrôleur / Pilotage" → "Heure et options" → "point intermédiaire".

L'opération "Intermédiaire" permettra de réaliser facilement une étape intermédiaire sur un sol défini, en utilisant un masque de porte présélectionné dans le sens paramétré.

Cette fonctionnalité est utilisée dans les entrepôts et les hôtels, où le client souhaite que l'ascenseur s'arrête toujours à un certain étage, ouvrant une certaine porte, s'il conduit dans une direction spécifique. Comme un ascenseur d'hôtel qui va des chambres d'hôtel au lobby.

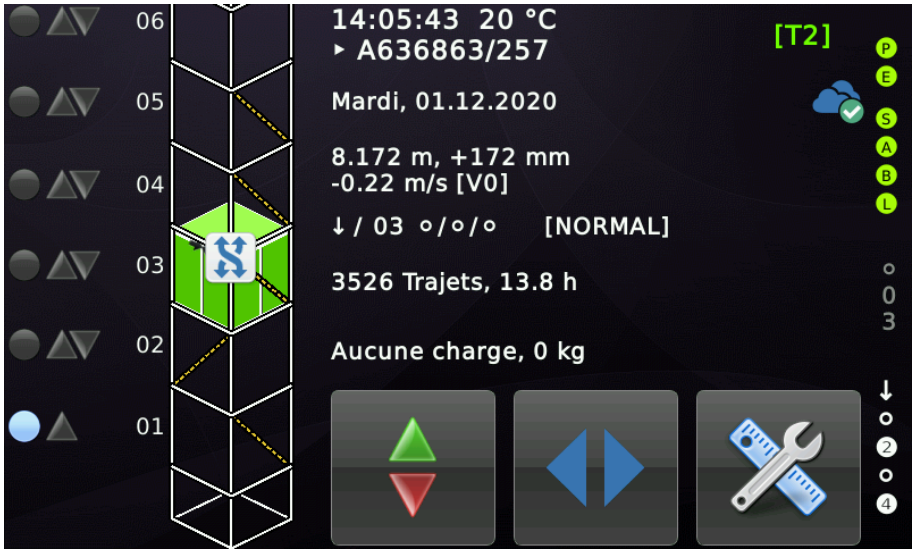


Figure 138: Ascenseur en mode point intermédiaire.

En outre, l'utilisateur peut sélectionner l'option selon laquelle l'ascenseur doit effectuer une escale uniquement, si la voiture n'est pas vide, en utilisant une unité de mesure de la charge de la voiture dans ce cas. Cela nécessite un appareil de mesure fiable de la charge de la cabine.

55.1 Options

- Un étage où les ascenseurs s'arrêtent automatiquement afin d'ouvrir/fermer les portes sélectionnées et de poursuivre leur route vers la destination des passagers.
- La direction dans laquelle l'ascenseur doit faire un arrêt. Dans les applications hôtelières, il s'agit souvent de la direction descendante, si l'ascenseur va des chambres à l'étage du hall.
- Option permettant de définir si l'arrêt ne doit être effectué que si l'unité de mesure de la charge dans la cabine ne signale pas une charge nulle, ce qui indique que la cabine n'est pas vide.
- Le masque de porte est utilisé pour définir quelle(s) porte(s) doit (doivent) s'ouvrir lors de l'arrêt. l'escale. Si un appel de passager est également en attente à cet étage, les masques de porte sont fusionnés.

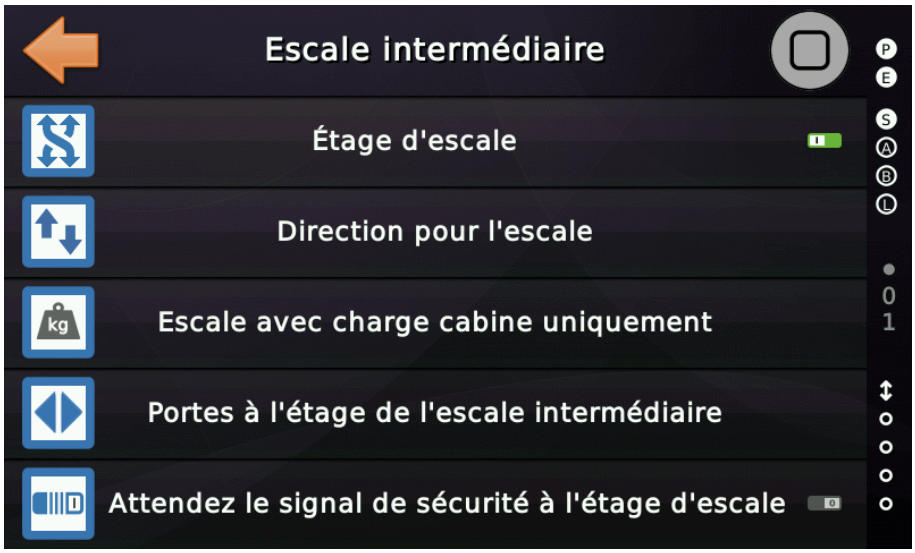


Figure 139: Options concernant l'opération point intermédiaire

55.2 Attendre le signal de sécurité à l'étage de l'escale intermédiaire

Un autre paramètre rarement utilisé définit, si l'ascenseur doit attendre, après être arrivé à l'étage d'arrêt intermédiaire, que le signal de course de sécurité soit indiqué, avant de continuer à rouler vers sa destination dédiée. Le signal en question est "Fonction spéciale ▸ Course de sécurité". Le signal doit atteindre un pic une fois, pour que l'ascenseur puisse continuer à rouler vers l'appel enregistré.

56 Fonctionnement de l'alarme incendie

L'opération «Alarme incendie», également appelée opération «Cas d'incendie», doit fournir un moyen facile d'envoyer l'ascenseur à un étage d'alarme incendie pour l'évacuation.

La fonction peut être déclenchée via les entrées de la carte contrôleur ainsi que par n'importe quel panneau d'entrée basé sur CANopen CiA 417.

La fonction s'occupe également de la bonne manipulation de la porte, en désactivant les barrières immatérielles et en notifiant à l'entraînement de porte de passer en mode «poussant», en utilisant une force / un couple réduit lors de la fermeture des portes, par rapport aux normes EN81-73 et EN81-20 / 50.

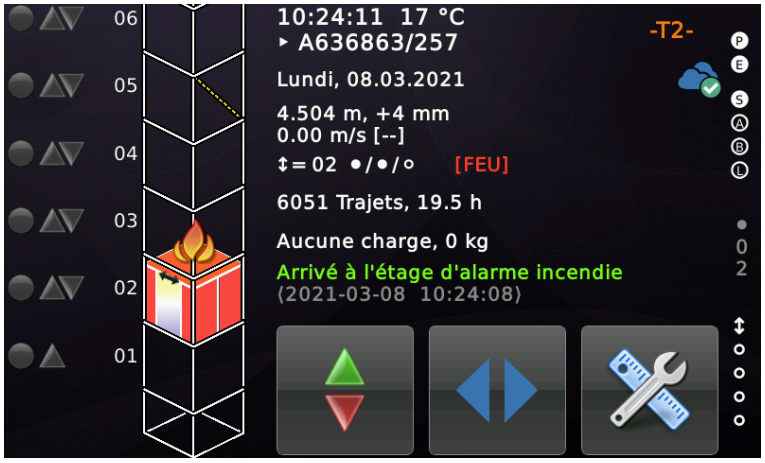


Figure 140: Ascenseur en mode de fonctionnement d'alarme incendie.

56.1 Détails et options

Vous avez le choix entre trois stratégies d'alarme incendie:

- **Éteint** - Aucune stratégie d'alarme incendie du tout. L'ascenseur ne réagira pas à l'entrée d'alarme incendie.
- **Mode d'alarme incendie simple**, ciblant un seul étage d'alarme incendie.
- **Mode Centre d'alarme incendie**, utilisant des entrées pour définir l'étage cible. Le centre d'alarme contrôle donc l'ascenseur.
- **Mode d'alarme incendie dynamique**, utilisant les entrées du détecteur d'incendie pour décider nous-mêmes à quel étage aller.

56.1.1 Commun

Dans tous les modes d'alarme incendie, les portes sont tournées vers le «*Mode de fonctionnement d'alarme incendie*», de sorte que les barrières immatérielles sont ignorées et que la machine de porte doit utiliser une force réduite lors de la fermeture. Cela se fait via une sortie ou le mot de commande CANopen. Si l'ascenseur fait une escale, les portes restent fermées mais le bouton d'ouverture des portes reste actif.



Sachez que si la région où l'ascenseur est exploité exige que vous disposiez d'un «*Ensemble d'alarme incendie*» et d'un signal «*Réinitialisation d'alarme incendie*», comme dans certaines régions de Suisse, le contrôleur d'ascenseur enregistrera l'état «*Alarme incendie*» non volatile, de sorte qu'une fois que vous avez activé l'alarme incendie, une coupure de courant ne désactivera pas l'alarme incendie tant que le signal «*Réinitialisation de l'alarme incendie*» n'aura pas été déclenché.

56.1.2 Mode d'alarme incendie simple (très souvent utilisé)

En utilisant le «*Mode d'alarme incendie simple*», l'ascenseur ne cible qu'un seul étage et y reste avec les portes ouvertes ou ouvertes / fermées, comme étant paramétré.

56.1.3 Mode centre d'alarme incendie (assez souvent utilisé)

En utilisant le «*Mode centre d'alarme incendie*», l'ascenseur est informé via les entrées du détecteur d'incendie vers lequel des niveaux d'alarme incendie aller. Nous avons 16 niveaux d'alarme incendie dans le système. Pour chaque niveau, vous pouvez attribuer un étage et une porte. L'entrée n #1 du détecteur d'incendie correspond au niveau d'alarme incendie n #1 et ainsi de suite...

56.1.4 Mode d'alarme incendie dynamique (utilisé plus rarement)

Le troisième mode d'alarme incendie est le plus compliqué.

Le contrôleur d'ascenseur fait essentiellement ce que ferait normalement le centre d'alarme incendie d'un bâtiment. Ceci est utilisé pour la modernisation, si un contrôleur d'ascenseur est mis à niveau et que le bâtiment n'a pas de centre d'alarme incendie. Dans ce cas, des détecteurs de fumée aux étages concernés seront ajoutés et l'ascenseur doit décider du niveau d'alarme incendie à utiliser. Dans ce cas, la «Politique de passage des sols fumés / brûlés» est en vigueur. Par défaut, cette option est définie sur «*Le passage de sols fumés ou en feu est interdit*», car seuls quelques ascenseurs ont des portes qui répondent aux spécifications requises pour permettre à un ascenseur avec des passagers de passer un sol fumé / brûlé.

56.2 Niveaux d'alarme incendie

Chaque niveau d'alarme incendie est une paire d'un numéro d'étage et d'un ensemble de portes à ouvrir à cet étage particulier.

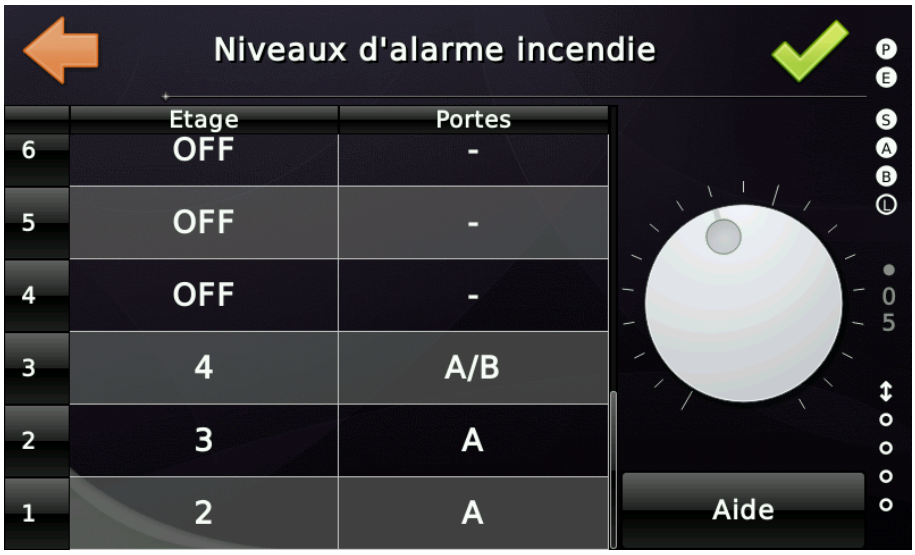


Figure 141: Niveaux d'alarme incendie

Si vous utilisez le «*Mode d'alarme incendie dynamique*» et définissez la politique de passage des sols fumés sur «*Non*»', vous pourriez être confronté à la situation, que l'ascenseur ne peut aller nulle part, sans passer un sol fumé. Vérifiez donc le plan d'évacuation de l'alarme incendie.



Figure 142: Niveau d'alarme incendie non accessible

56.3 Éléments d'événement (journal)

Ce sont les quatre éléments typiques du journal de bord qu'une opération d'alarme incendie générera, si tout s'est bien passé.



Figure 143: Éléments d'événement (journal)

56.4 Options d'alarme incendie

56.4.1 Portes dans l'étage d'alarme incendie

Ce paramètre définit si les portes doivent se fermer après un certain temps après avoir atteint l'étage d'alarme incendie.

56.4.2 Politique de conduite à l'étage d'alarme incendie

Ce paramètre contient la politique de conduite jusqu'à l'étage d'alarme incendie. Selon les règles du service d'incendie local, l'ascenseur doit toujours se rendre à l'étage d'alarme incendie ou seulement, si l'alarme incendie a été activée pendant que l'ascenseur roulait mais pas s'il était à l'arrêt.

56.4.3 Politique de passage des étages fumés / en feu

Ce paramètre n'est valable que si la stratégie d'alarme incendie «*Mode d'alarme incendie dynamique*» est utilisée. Il définit la politique de passage des étages fumés / en feu, lors de l'évacuation de l'ascenseur et de ses passagers vers l'étage d'alarme incendie (évacuation). Si le passage des étages fumés / en feu est autorisé ou non, cela dépend fortement des portes utilisées dans l'installation de l'ascenseur.

56.5 Entrées

L'entrée «*Fonction spéciale*» → «*Alarme incendie*» active le fonctionnement de l'alarme incendie. Cette entrée est souvent utilisée «inversée» pour la rendre sûre.

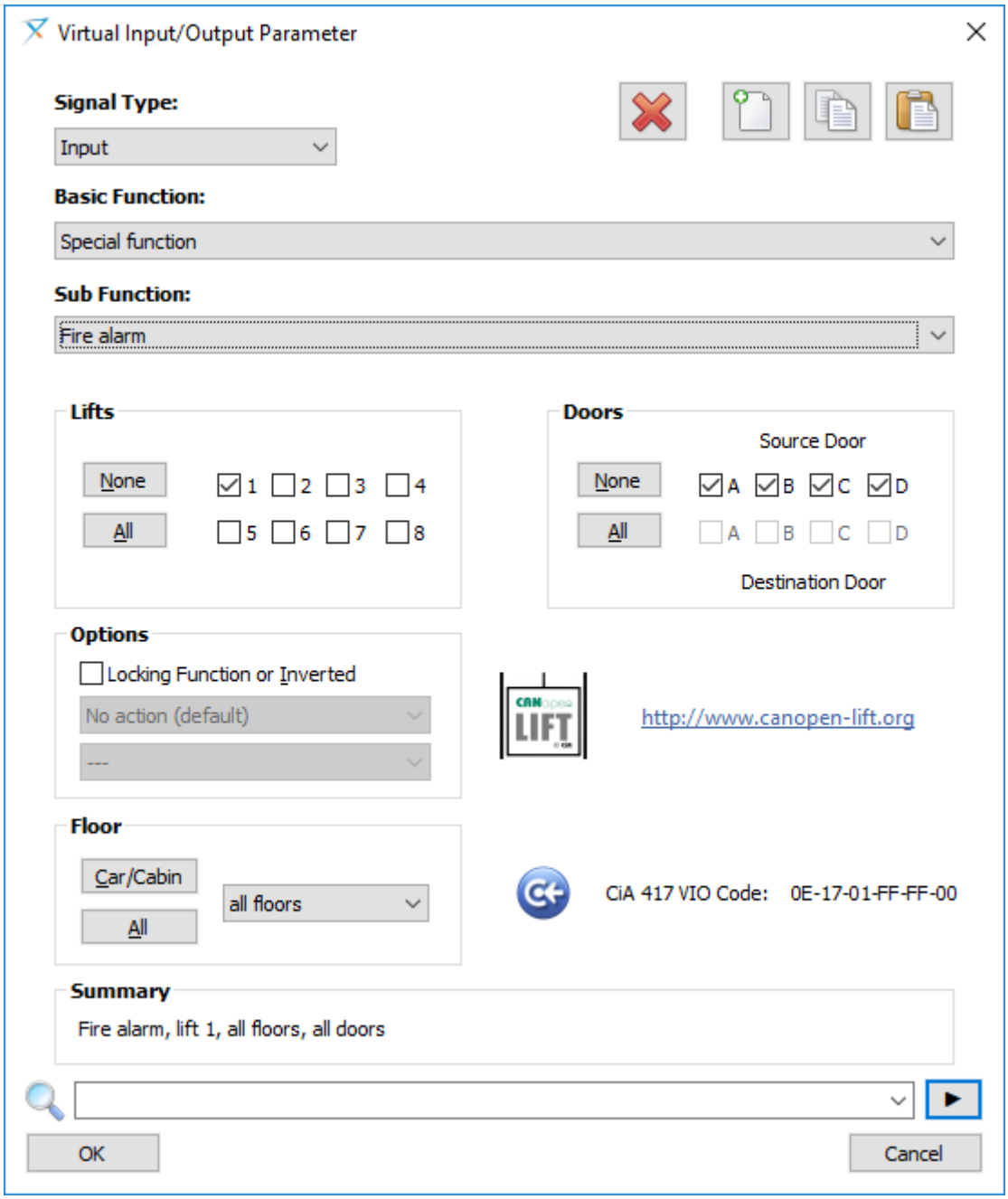


Figure 144: Fonctions d'entrée utilisées pour activer l'alarme incendie

Les entrées du détecteur d'incendie (1..x) se trouvent ici. Vérifiez la polarité avec vos schémas réels. Ils peuvent également être utilisés «inversés» pour les rendre sûrs.

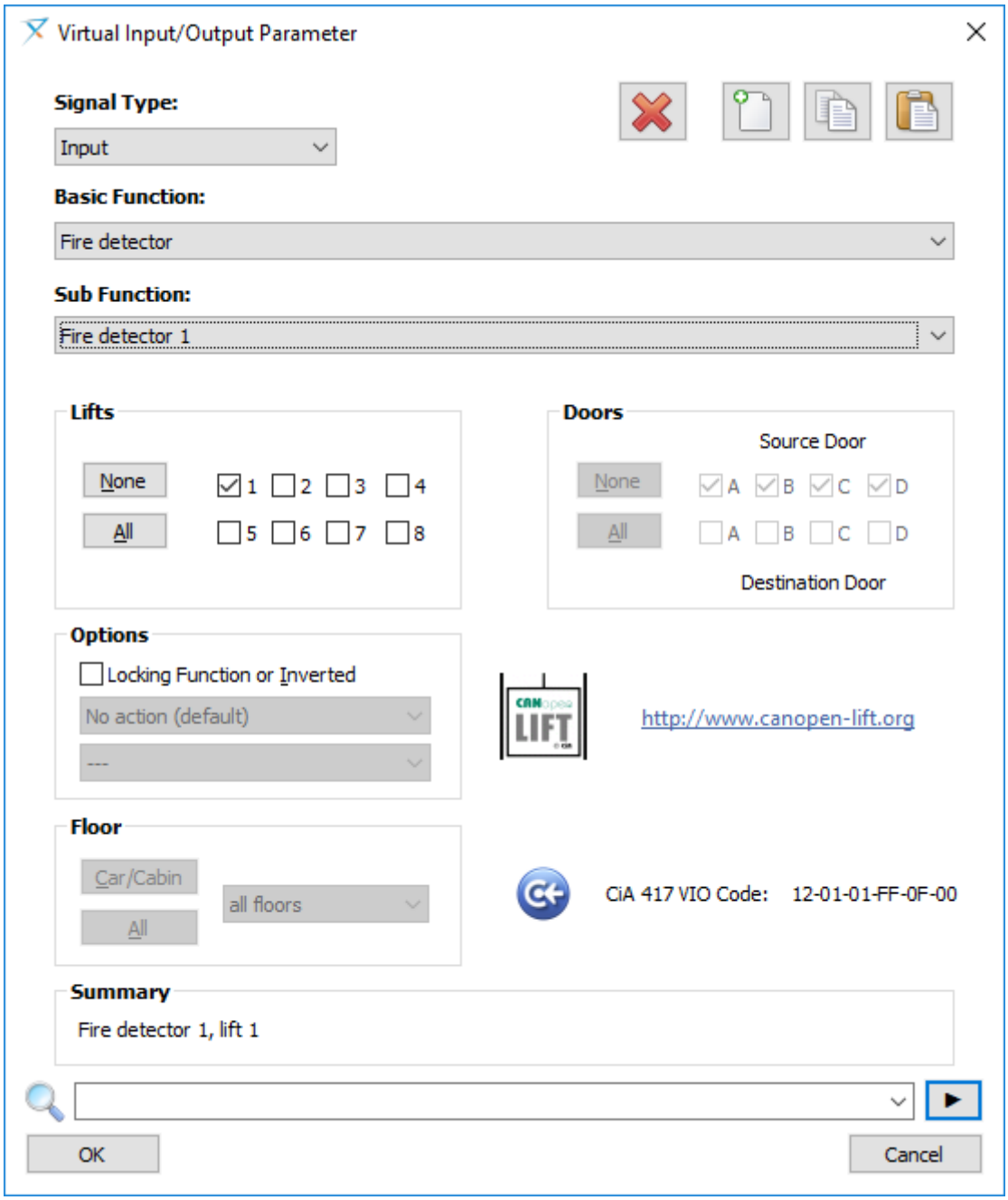


Figure 145: Fonctions d'entrée utilisées pour les détecteurs d'incendie / de fumée

56.6 Les sorties

- **Indication spéciale** → **L'alarme incendie** est activée immédiatement lorsque l'alarme incendie est activée.
- **Indication spéciale** → **Le déplacement** vers l'étage de l'alarme incendie est activé lorsque l'ascenseur se dirige vers l'étage de l'alarme incendie.
- **Fonction spéciale** → **L'acquittement d'alarme incendie** est activé lorsque l'ascenseur est arrivé à l'étage d'alarme incendie.
- **Indication d'état d'ascenseur** → **Jours de piège à incendie atteints, portes ouvertes** est allumé lorsque l'ascenseur arrive à l'étage du piège à incendie et que les portes sont complètement ouvertes.

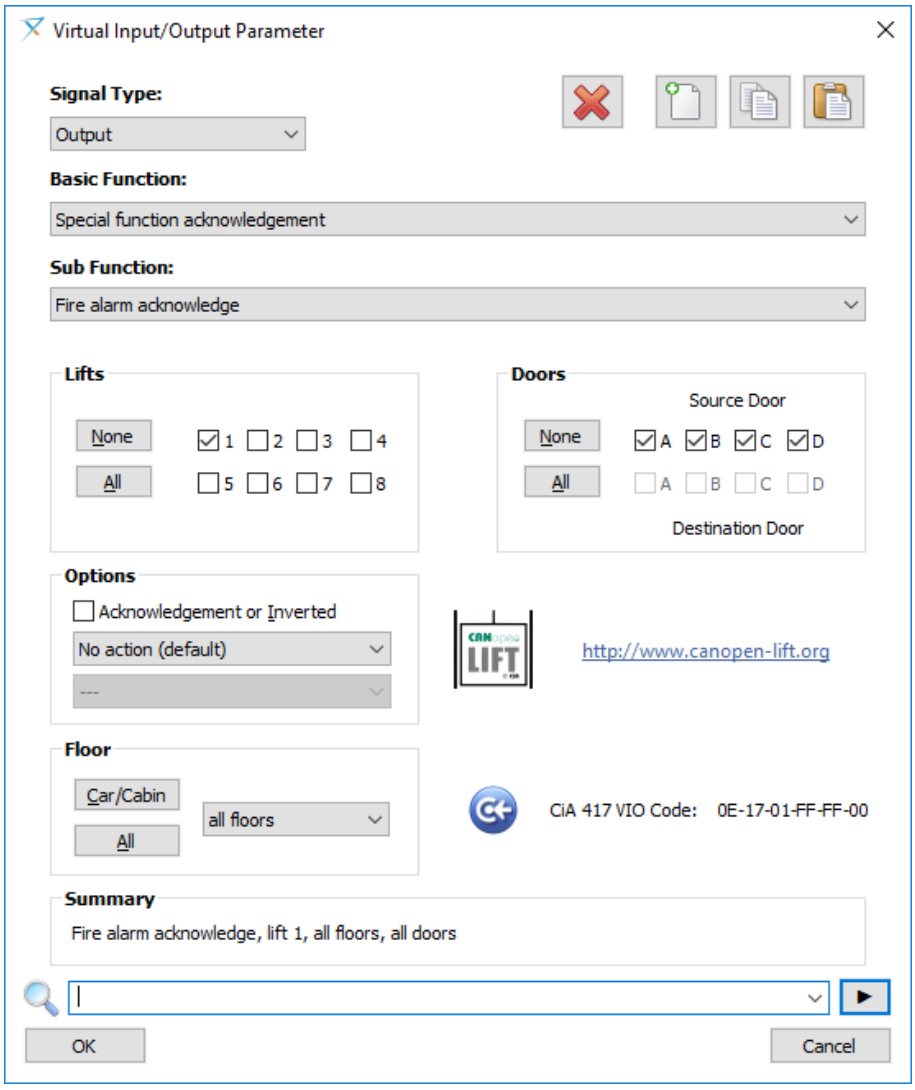


Figure 146: Les sorties [Toolbox]

57 Opération de sauvetage / sauvetage / évacuation

Ce mode de fonctionnement est généralement utilisé pour évacuer les personnes handicapées ou âgées, souvent en fauteuil roulant, hors du bâtiment. Une variante simplifiée (ascenseur de sauvetage) et une variante étendue (ascenseur d'évacuation) sont disponibles.

Les options pour l'opération de sauvetage / récupération / évacuation peuvent être trouvées en appuyant sur le bouton matériel «Menu Paramètres», puis aller plus loin dans «Contrôleur / Pilotage» → «Plus...» → «Encore plus...» → «Même plus...» → «Opération de sauvetage / récupération».

57.1 Opération de sauvetage simplifiée

La fonction d'opération de sauvetage simplifiée doit d'abord être activée dans le contrôleur d'ascenseur. Ce mode de fonctionnement est généralement activé via une borne d'entrée et se comporte comme une simple opération d'alarme incendie, mais offre la possibilité de contrôler la cabine via des appels de cabine, une fois que l'ascenseur est arrivé à l'étage de secours et qu'un interrupteur à clé dans la cabine a été activé. Les portes sont en mode de fonctionnement à pression constante et doivent être commandées via les boutons d'ouverture et de fermeture de porte. Les barrières immatérielles seront ignorées pour s'assurer qu'elles ne sont pas affectées par la fumée.

57.1.1 Options

57.1.1.1 Étage des opérations de sauvetage

Ce paramètre est utilisé pour sélectionner le étage sur lequel la cabine est conduite, lorsque l'ascenseur est passé en mode opération de sauvetage.

57.1.1.2 Portes de étage pour opérations de sauvetage

Ce paramètre est utilisé pour sélectionner les portes qui doivent s'ouvrir au étage, sur lequel la cabine a été conduite, lorsque l'ascenseur a été mis en mode opération de sauvetage. Les portes restent généralement ouvertes, une fois que l'ascenseur est arrivé à l'étage de sauvetage.

57.1.1.3 Tableau d'exclusion des portes en opération de sauvetage

Ce paramètre contient le tableau des barrages de toutes les portes palières qui ne

peuvent pas être utilisées en service d'évacuation. Après l'arrivée de l'ascenseur, le signal de sortie `` Indication spéciale Accusé de réception de la demande d'ouverture de la porte, ascenseur 1, cabine / cabine, porte X '' peut être utilisé pour être ouvert par l'assistant d'évacuation.

57.1.2 Les entrées

- **Signaux d'état / du contrôleur → L'opération de sauvetage / sauvetage doit être activée** afin de lancer l'opération de sauvetage / sauvetage et conduire la cabine à l'étage de sauvetage donné.
- **Signaux d'état / du contrôleur → La validation des appels de cabine d'opération de sauvetage doit être activée** (généralement au moyen d'un interrupteur à clé) afin de contrôler l'ascenseur via des appels de cabine, une fois que la cabine est arrivée à l'étage de secours.

57.1.3 Les sorties

- **Signaux d'état / du contrôleur → L'acquittement de sauvetage / sauvetage sera activé** lorsque l'opération de sauvetage / sauvetage a été activée et que l'ascenseur est passé dans ce mode de fonctionnement.
- **Signaux d'état / du contrôleur → Le déplacement vers l'étage de secours sera activé** tant que l'ascenseur se dirige vers l'étage de secours donné. Ce signal de sortie peut également être utilisé pour une annonce vocale dédiée.
- **Signaux d'état / du contrôleur → Arrivé à l'étage de sauvetage sera activé** lorsque l'ascenseur est arrivé à l'étage de sauvetage donné.
- **Indication spéciale → Le fonctionnement de sauvetage / sauvetage sera activé** lorsque les appels de cabine ont été activés via les fonctions d'entrée dédiées, généralement via un interrupteur à clé dans la cabine et que l'ascenseur est maintenant en mesure de secourir les passagers en attente.
- **Signaux de commande de porte → Le signal sonore de fermeture de porte incendie / évacuation sera activé** pendant la fermeture des portes. Cela peut être utilisé pour une annonce vocale ou un simple signal sonore.

57.1.4 Le journal de bord

Dans le journal de bord, les phases de l'opération de sauvetage / sauvetage seront enregistrées comme ceci:



Figure 147: Mode de fonctionnement sauvetage enregistré par le journal de bord

57.2 Ascenseur d'évacuation avancé

L'ascenseur d'évacuation avancé offre plus d'options pour adapter l'installation de l'ascenseur aux exigences du bâtiment, si des personnes âgées ou des passagers en fauteuil roulant doivent être évacués hors du bâtiment. Il existe deux variantes disponibles, qui peuvent être sélectionnées à l'aide du signal d'entrée dédié:

- Opération du service d'évacuation / sauvetage assisté par le conducteur
- Fonctionnement du service d'évacuation / sauvetage automatique

57.2.1 La première phase

Les deux variantes ont en commun la première phase , qui sera activée via un interrupteur à clé local au palier ou via une entrée, pilotée par le système de gestion du bâtiment.

Lors de l'activation de la première phase, tous les appels d'étage et / ou de cabine en attente seront annulés. Les boutons d'appel dans la cabine et aux paliers sont rendus non opérationnels.

Dans cette phase, les barrières immatérielles de porte restent opérationnelles mais seront rendues non opérationnelles si les portes restent ouvertes pendant plus de 20 secondes. L'idée est de les maintenir opérationnels afin de ne pas s'écraser sur un passager mais en même temps de s'assurer que la fumée n'empêchera pas les portes de se fermer.

57.2.1.1 Les entrées

- **Signaux d'état / du contrôleur → L'opération de sauvetage** doit être activée pour lancer l'opération d'évacuation et conduire la cabine jusqu'à l'étage de sauvetage donné. Cela se fait généralement par un interrupteur à clé aux paliers.

- **Signaux d'état / du contrôleur → L'opération de sauvetage** via la gestion du bâtiment (BMS) doit être activée afin de lancer l'opération d'évacuation et de conduire la cabine à l'étage de sauvetage donné. Cela se fait généralement via le système de gestion du bâtiment, à distance.

- **Signaux d'état / du contrôleur → Le signal de suspension de l'opération sauvetage** doit être activé par le système de gestion du bâtiment pour interrompre l'opération d'évacuation, si la fumée, le feu ou la chaleur rendent la procédure d'évacuation des passagers dangereuse. Si l'opération d'évacuation a

été suspendue par le système de gestion du bâtiment, l'ascenseur sera rappelé à l'étage d'évacuation.

57.2.1.2 Les sorties

- **Signaux d'état / contrôleur → L'acquittement de sauvetage / sauvetage sera activé** lorsque l'opération d'évacuation a été activée et que l'ascenseur est passé dans ce mode de fonctionnement.
- **Signaux de commande de porte → Le signal sonore de fermeture de porte incendie / évacuation sera activé** pendant la fermeture des portes. Cela peut être utilisé pour une annonce vocale ou un simple signal sonore.
- **Messages vocaux → Annoncer que l'ascenseur est en fonctionnement d'urgence** sera atteint un maximum lorsque l'ascenseur commencera à se diriger vers l'étage d'évacuation.
- **Messages vocaux → L'annonce «Veuillez quitter l'ascenseur»** sera surélevée lorsque l'ascenseur sera arrivé à l'étage d'évacuation et ouvrira les portes.

Si l'ascenseur a atteint le étage d'évacuation en phase 1, les portes se referment au plus tard au bout de 20 s. Les portes peuvent être rouvertes par un appel d'étage à l'étage de rappel.

57.2.2 Phase 2 - Signaux d'E / S

57.2.2.1 Les entrées

- **Signaux d'état / du contrôleur → Le fonctionnement des services d'évacuation / de sauvetage** assistés par le conducteur doit être activé afin de déclencher le mode de fonctionnement assisté par le conducteur. Ce signal d'entrée a priorité sur l'entrée utilisée pour activer le mode d'évacuation automatique.
- **Signaux d'état / du contrôleur → Le fonctionnement du service d'évacuation / de sauvetage** automatique doit être activé afin de lancer le mode de fonctionnement automatisé. Ce signal d'entrée sera annulé par l'entrée utilisée pour activer le mode d'évacuation manuel assisté par le conducteur.

57.2.2.2 Les sorties

- **Messages vocaux → L'annonce «Attendez le service de secours»** sera mise en avant, lorsque l'ascenseur est arrivé à un palier et que les portes ont été

complètement ouvertes, pour permettre aux passagers d'entrer. Il n'est pas nécessaire que les passagers entrent un appel . Il leur suffit d'attendre que les portes se referment.

- **Messages vocaux** → **L'annonce «Veuillez quitter l'ascenseur»** sera activée lorsque l'ascenseur est revenu à l'étage de rappel et que les portes ont été ouvertes.
- **Indication spéciale** → **L'opération de sauvetage sera activée** dans la phase 2.

57.2.3 Phase 2 - Opération des services d'évacuation / sauvetage assistés par le conducteur

L'opération d'évacuation assistée par le conducteur est activée via un interrupteur à clé dans la cabine. L'assistant conduira la cabine en utilisant les panneaux d'appel de cabine. Les portes s'ouvriront automatiquement aux étages pour récupérer les fauteuils roulants. La fermeture des portes doit être déclenchée par une pression constante sur le prochain appel de cabine ou sur le bouton de fermeture de porte. Si le bouton d'appel ou le bouton de fermeture de porte sont relâchés avant que les portes ne soient complètement fermées, les portes seront rouvertes. Le prochain appel de cabine ne sera pas enregistré avant que les portes ne soient complètement fermées.

Toutes les barrières immatérielles de porte seront rendues non opérationnelles à tout moment. Les portes fonctionnent en mode de fonctionnement poussé.



Les passagers aux atterrissages appuieront sur les boutons d'appel d'étage pour indiquer qu'ils attendent d'être secourus.



Le conducteur de l'ascenseur sera averti des passagers en attente, par un clignotement des accusés de réception de l'appel de cabine (lampes).



Pour que cela fonctionne, les appels de cabine doivent être connectés à un panneau d'E / S capable de détecter la pression du bouton d'appel de cabine, même si le voyant d'appel de cabine a été allumé. Utilisez donc une solution à 4 fils ou un panneau d'E / S intelligent, qui prend en charge la pulsation des sorties afin de détecter les entrées, comme les unités LXC de Safeline.

Si les portes ont été complètement refermées, après avoir pris un passager en attente, mais qu'aucun autre appel de cabine n'a été enregistré dans les 15 secondes, l'ascenseur retournera automatiquement à l'étage d'évacuation.



57.2.4 Phase 2 - Fonctionnement du service d'évacuation / sauvetage automatique

Comme pour le mode de fonctionnement assisté par le conducteur, les passagers utiliseront les boutons d'appel d'étage pour indiquer qu'ils attendent. L'ascenseur se rendra automatiquement à l'appel d'étage le plus éloigné du étage d'évacuation et secourra cette personne en premier. Si un appel d'étage est enregistré, c'est-à-dire encore plus loin, alors que l'ascenseur s'approche déjà d'un palier, il retournera directement au étage d'évacuation, avant de secourir ce passager au cycle suivant. Ainsi, l'ascenseur n'éloignera jamais un passager du étage d'évacuation.

Si l'ascenseur n'indique pas «Pleine charge» et que l'option «Escales d'opération de sauvetage» a été activée, l'ascenseur peut faire escale pour prendre en charge les

passagers sur le chemin du retour vers l'étage d'évacuation. Les portes seront actionnées automatiquement. Les barrières immatérielles seront rendues opérationnelles pendant une durée maximale de 20 secondes. Ensuite, ils seront ignorés afin d'éviter que les portes ne soient maintenues / bloquées ouvertes par la fumée.

Lorsque l'ascenseur arrive à un étage pour secourir un passager en attente, le signal d'annonce vocale «Attendre le service de secours» sera indiqué. Les passagers n'ont pas besoin d'entrer un appel. Les portes se fermeront automatiquement et les ascenseurs repartiront vers l'étage d'évacuation. Le fait d'appuyer de nouveau sur l'appel de palier ne rouvrira pas les portes dans cette situation.

Lorsque l'ascenseur est enfin de retour à l'étage d'évacuation, l'annonce vocale «*Veuillez quitter l'ascenseur*» sera déclenchée pour demander au passager de quitter la cabine.

57.2.5 Suspendre l'opération d'évacuation

L'opération d'évacuation sera généralement interrompue si la fumée, le feu ou la chaleur rendent dangereux l'évacuation des passagers. Si l'opération d'évacuation a été suspendue par le système de gestion du bâtiment, l'ascenseur sera rappelé à l'étage d'évacuation.

L'opération d'évacuation peut être suspendue par le système de gestion du bâtiment via la fonction d'entrée «Signaux d'état / contrôleur → Signal de suspension opération d'évacuation / sauvetage».

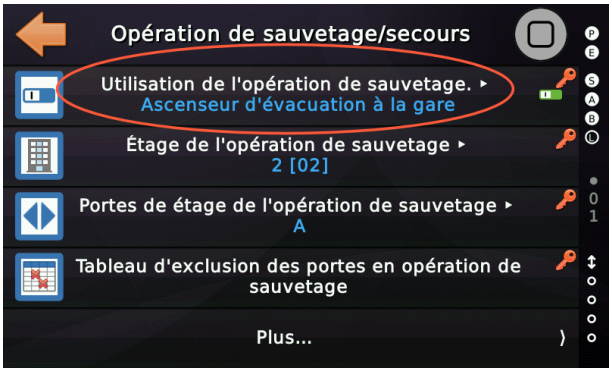
Si l'ascenseur est de retour à l'étage d'évacuation, le signal vocal «Veuillez quitter l'ascenseur» sera déclenché.

Cet événement sera enregistré dans le journal de bord et garantira que l'ascenseur est ramené à l'étage d'évacuation. Le signal de suspension a une priorité plus élevée que le signal d'entrée, utilisé pour faire passer l'ascenseur en opération d'évacuation assistée par le conducteur ou automatique.

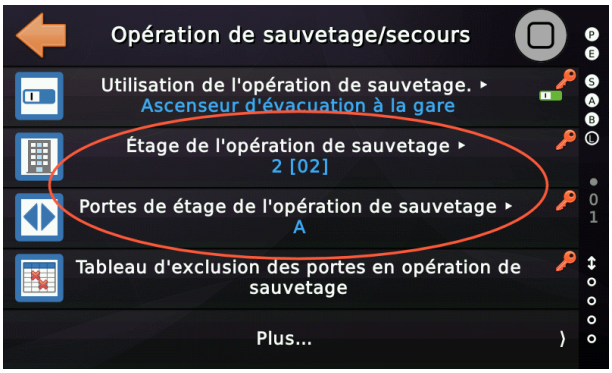
57.3 Ascenseur d'évacuation à la gare

Les opérations de sauvetage dans les gares pour les personnes en fauteuil roulant suivent généralement un schéma simple. L'ascenseur est généralement conduit jusqu'au quai du train et y attend immobile. Il peut être ouvert au moyen d'un appel d'étage et conduit la personne en appuyant sur n'importe quel bouton d'appel de cabine toujours au même étage de secours dédié. Après cela, la cabine revient à nouveau à l'étage du quai du train pour récupérer le fauteuil roulant suivant.

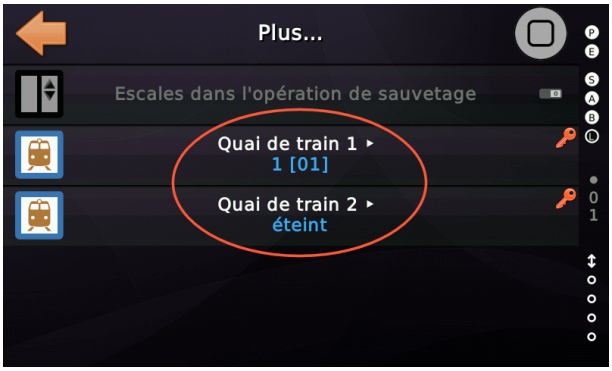
Pour activer le mode gare, il suffit de le sélectionner lors de l'activation de l'opération de sauvetage/évacuation au moyen du paramètre dédié.



Utilisez l'« étage d'opération de sauvetage » pour définir l'étage où les personnes sont conduites. Généralement le rez-de-chaussée, s'il s'agit d'une gare. Définissez également la porte qui doit s'ouvrir.



Utilisez le paramètre « Quai 1/2 » pour définir les étages du quai où les passagers, généralement en fauteuil roulant et ayant besoin d'un transport, doivent être récupérés.



Utilisez l'entrée « Détecteur d'incendie 2 » pour indiquer que le deuxième étage du quai du train doit être utilisé, au lieu du premier.

Lorsque la fonction est activée, l'ascenseur se comporte comme suit:

- Si l'ascenseur ne se trouve pas au niveau du quai lors du passage en mode de secours, il s'y rendra immédiatement et restera avec les portes fermées jusqu'à ce qu'un appel d'étage soit donné au niveau du quai.

- Si la cabine d'ascenseur se déplace du niveau de secours au niveau du quai lors du passage en mode de secours, elle continuera sans s'arrêter et - une fois qu'elle aura atteint le niveau du quai - restera avec les portes fermées jusqu'à ce qu'un appel d'étage soit donné au niveau du quai.

- Si la cabine d'ascenseur s'éloigne du niveau du quai en direction du niveau de secours lors du passage en mode de secours, elle terminera ce trajet, ouvrira les portes et, une fois le temps de séjour écoulé, descendra directement au niveau du quai et - une fois qu'elle aura atteint le quai - restera avec les portes fermées jusqu'à ce qu'un appel d'étage soit donné au niveau du quai.

- Si la cabine d'ascenseur se déplace déjà vers un autre étage lors du passage en mode de secours, elle laissera les portes fermées et se déplacera immédiatement vers le niveau de secours. Une fois le temps de séjour écoulé, l'ascenseur se déplace jusqu'au niveau du quai de la gare et reste, une fois arrivé, portes fermées jusqu'à ce qu'un appel de palier soit donné au niveau du quai de la gare.

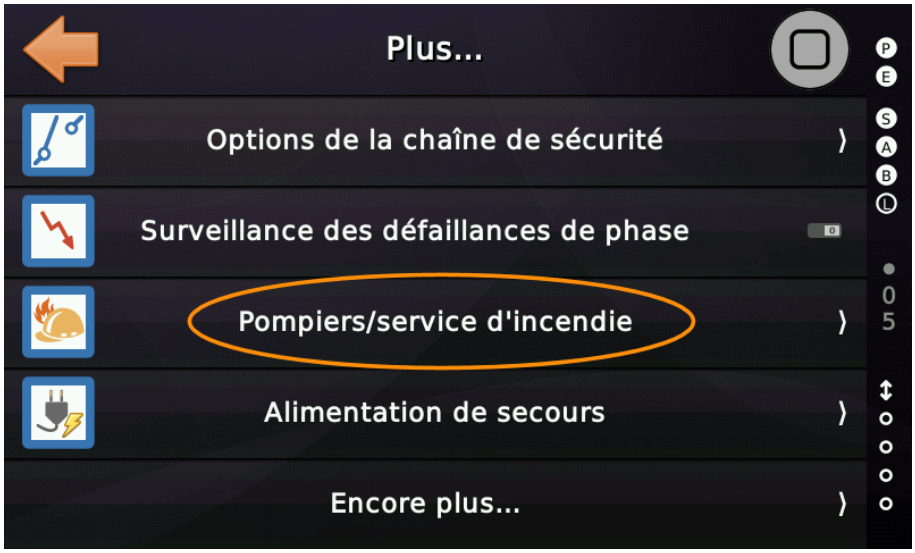
Afin d'évacuer le plus grand nombre possible de personnes en fauteuil roulant, la cabine de l'ascenseur revient automatiquement au niveau du quai de la gare une fois le temps de trajet écoulé.

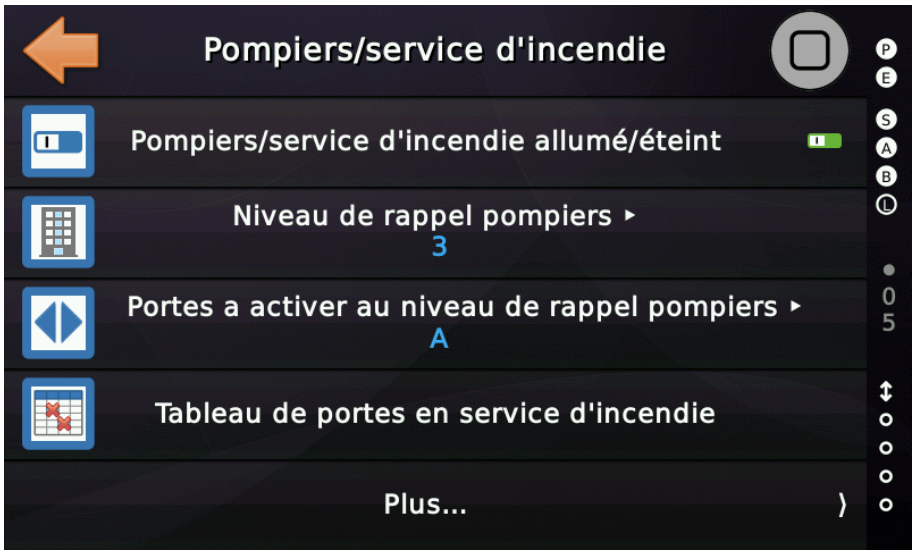
58 Opération de rappel / service d'incendie (pompiers)

Afin d'utiliser l'ascenseur pour transporter les pompiers à travers le bâtiment, le contrôleur d'ascenseur est équipé de ce mode de fonctionnement.

Tous les paramètres associés peuvent être trouvés en appuyant d'abord sur «Accueil», puis sur le bouton matériel «*Menu Paramètres*», puis sur «*Contrôleur / Pilotage*» → «*Plus...*» → «*Pompiers/service d'incendie*».

La mise en œuvre avait été effectuée conformément à la norme EN81-72:2018. Veuillez noter qu'il existe certaines différences entre les normes EN81-72:2003 et EN81-72:2018 un peu plus anciennes, en particulier pour la règle des «*Cinq secondes*», comme l'exige les ascenseurs qui n'ont qu'un interrupteur de rappel d'incendie aux paliers, comme Pays-Bas par exemple.





58.1 Théorie de fonctionnement

L'opération pompiers / service est divisée en deux phases:

- Phase 1 - Opération de rappel d'incendie
  (Rappel prioritaire pour l'ascenseur du pompier)
- Phase 2 - Exploitation des services d'incendie
  (Ascenseur sous le contrôle des pompiers)

Étant dans la phase 1, l'ascenseur se rendra immédiatement à l'étage de rappel d'incendie. Si l'ascenseur (à ce moment-là) s'éloigne de l'étage de rappel d'incendie, il fera escale au niveau d'étage tout à fait suivant (en gardant les portes fermées) et commencera à se rendre à l'étage de rappel d'incendie. Le bouton porte ouverte reste actif dans cette phase. Lorsque l'ascenseur est arrivé à l'étage de rappel d'incendie, il s'arrête et maintient les portes ouvertes.

Le passage en phase 2 se fait soit au moyen d'un interrupteur à clé dans la cabine / cabine, soit automatiquement après l'arrivée et l'ouverture des portes, en fonction du réglage du paramètre «*Pompiers / service marche / arrêt*» (mode):

- Service d'incendie avec atterrissage et clé de cabine
  → Passage à la phase 2 à l'aide de l'interrupteur à clé dans la cabine / cabine.
- Service d'incendie avec clé d'atterrissage uniquement (Benelux)
  → Passage automatique à la phase 2 après ouverture de la porte.

Si l'ascenseur a été mis en phase 2, il peut être déplacé en utilisant les appels de cabine, le prochain appel de cabine annulant toujours le précédent.



Les portes ne s'ouvrent pas automatiquement lorsque l'ascenseur est arrivé au niveau du sol, étant en service d'incendie.

Pour ouvrir la porte, le bouton «Door-Open» doit être constamment enfoncé. La porte qui peut être ouverte est indiquée par le signal «Acquittement des fonctions spéciales → Acquittement de la demande d'ouverture de porte, ascenseur 1, cabine / cabine, porte X». Voir le chapitre sur le «Tableau des portes de service d'incendie» pour plus de détails.

Normalement, lorsque le bouton «porte ouverte» est relâché, la porte se ferme immédiatement (automatiquement) lorsque la porte n'est pas dans l'état «complètement ouverte». Cependant, ce comportement peut être ajusté en raison des réglementations locales des pompiers, de sorte que les portes s'arrêtent plutôt que de se refermer automatiquement. En utilisant le paramètre 'Mode de

fonctionnement de la porte de service d'incendie', le comportement peut être défini:

- Fermeture automatique, si la porte n'est pas en position «ouverte» [standard]
- Arrêter / maintenir la porte, si la porte n'est pas en position «ouverte»
  Ce réglage nécessite une unité d'entraînement de porte capable de le faire mécaniquement.

Si l'interrupteur à clé «*Service d'incendie*» de la cabine est désactivé (si la cabine a une clé de service d'incendie) pendant le fonctionnement en phase 2, l'ascenseur reste en phase 2 mais ne peut pas être conduit par de nouveaux appels de cabine.

58.1.1 Retour au fonctionnement normal

Pour remettre l'ascenseur en fonctionnement normal, l'ascenseur doit être ramené à l'étage de rappel d'incendie et l'interrupteur à clé «*Service d'incendie*» dans la cabine (le cas échéant) et l'interrupteur à clé «*Rappel d'incendie*» au palier doivent être remis en position «off».

58.1.2 'Règle des cinq secondes' en utilisant l'interrupteur à clé 'Rappel d'incendie' à l'atterrissage

L'ascenseur peut être rappelé à l'étage de rappel d'incendie, en utilisant l'interrupteur à clé «Rappel d'incendie» au palier. Pour cela, l'interrupteur à clé doit être éteint pendant plus de cinq secondes, puis remis en position «marche». Si l'ascenseur est équipé d'un interrupteur à clé «d'incendie» dans la cabine et que la porte est ouverte, l'ascenseur ne reviendra pas.

Veuillez noter qu'il existe une différence notable entre l'ancienne norme EN81-72: 2003 et EN81-72: 2018 exactement dans cette fonction de »règle des cinq secondes»!

58.2 Pompiers / service marche / arrêt (Mode)

Ce paramètre définit si l'ascenseur dispose d'un fonctionnement pompiers / services (pompiers). Ce paramètre définit également la variante réelle du fonctionnement des services d'incendie, car il existe des différences locales / nationales. Veuillez donc vous référer à vos réglementations locales.

58.3 Étage de rappel des pompiers

Ce paramètre définit l'étage vers lequel se rend l'ascenseur, si le fonctionnement des pompiers (chasseur) a été activé, en utilisant l'interrupteur à clé à l'un des paliers.

58.4 Portes de étage de rappel des pompiers

Ce paramètre permet de définir les portes à opérer lorsque l'ascenseur est arrivé à l'étage du rappel incendie (pompiers).

58.5 Mode de fonctionnement de la porte de service d'incendie

Utilisez ce paramètre pour définir le comportement des portes en mode de fonctionnement des services d'incendie (phase 2).

En règle générale, les portes sont ouvertes manuellement via le bouton «porte ouverte» et doivent se fermer automatiquement si la porte n'a pas été déplacée en position (complètement) «ouverte».

Si la porte s'est une fois passée en position (complètement) ouverte, elle ne peut être fermée qu'en appuyant constamment sur le bouton de fermeture de porte ou en appuyant constamment sur un bouton d'appel de cabine. Si le bouton est relâché avant que la porte ne soit complètement fermée, elle se rouvrira automatiquement.

Quoi qu'il en soit, selon les réglementations locales, les portes devront peut-être s'arrêter dans la position où elles se trouvent, au lieu de se fermer automatiquement. Ce paramètre peut être utilisé pour l'archiver.

58.6 Table de porte de service d'incendie

Après l'arrivée de l'ascenseur, le signal de sortie «*Accusé de réception de la fonction spéciale → Accusé de réception de la demande d'ouverture de la porte, ascenseur 1, cabine / cabine, porte X*» peut être utilisé pour allumer le «*Bouton d'ouverture de la porte*»' de cet étage et de ce côté de la porte. peut être ouvert par le pompier.

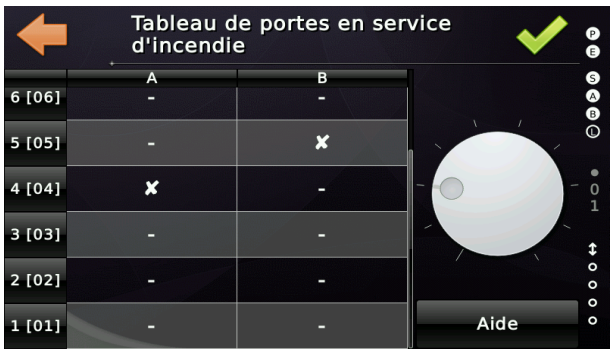


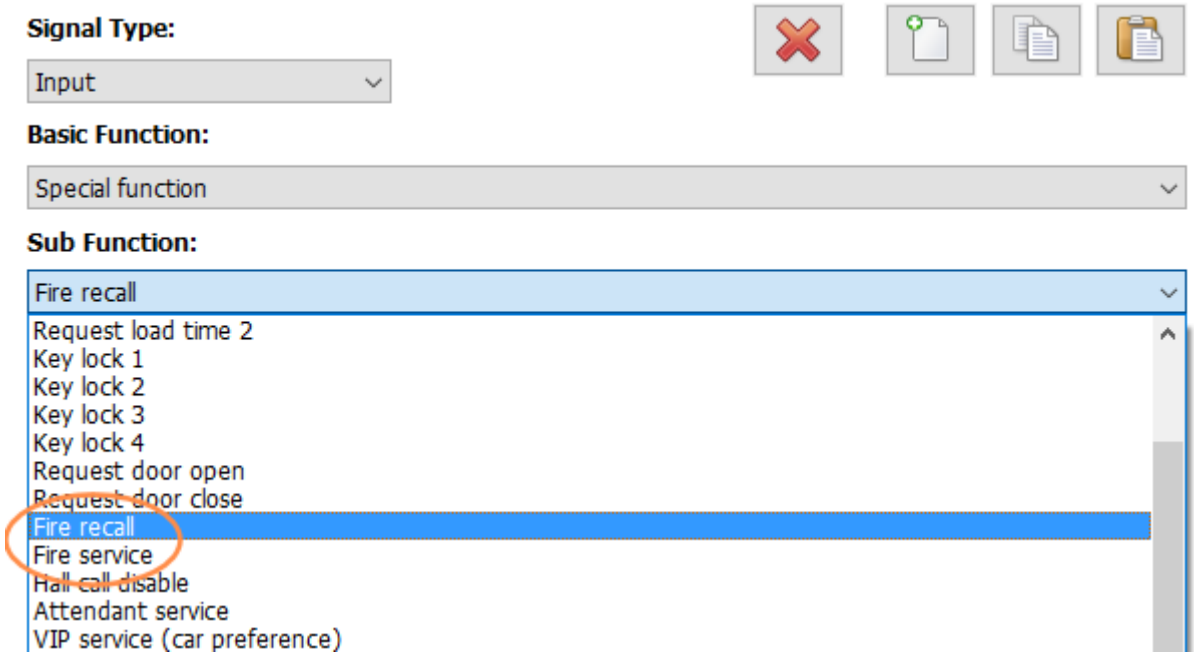
Figure 148: Table de porte à croix pour pompiers

Après l'arrivée de l'ascenseur, le signal de sortie «*Accusé de réception de la fonction spéciale → Accusé de réception de la demande d'ouverture de la porte, ascenseur 1, cabine / cabine, porte X*» peut être utilisé pour allumer le «Bouton d'ouverture de la porte» de cet étage et de ce côté de la porte. peut être ouvert par le pompier.

58.7 Signaux d'entrée de rappel / service d'incendie

58.7.1 Entrées de l'interrupteur à clé

Vous trouverez les signaux d'entrée standard CANopen CiA 417 pour le commutateur à clé de «Rappel d'incendie» et le commutateur à clé de «Service d'incendie» dans le groupe «Fonction spéciale».



Voici un exemple:

- Fonction spéciale → Rappel incendie, *ascenseur 1, tous les étages, toutes les portes [aux paliers]*
- Fonction spéciale → Service d'incendie, *ascenseur 1, cabine / cabine, toutes les portes [dans la cabine]*

58.7.2 Demande d'entrées d'ouverture / fermeture de porte

Utilisez la «Fonction spéciale → Demander l'ouverture / la fermeture de porte, ascenseur 1, cabine, porte X» à cet effet. Pour le signal lumineux, indiquant que le pompier peut actionner le bouton d'ouverture / fermeture, utilisez «Acquittement de fonction spéciale → Demande d'acquittement d'ouverture / fermeture de porte, ascenseur 1, cabine, porte X».

58.7.3 Remarque sur l'annulation d'appel de cabine dans la phase 2



En général, entrer le tout prochain (nouvel) appel de cabine annulera tout appel de cabine en attente, si l'ascenseur est utilisé en mode pompiers (phase 2). Quoi qu'il en soit, certains ascenseurs de pompiers plus anciens peuvent avoir une entrée supplémentaire appelée «Appeler les pompiers à annuler». Si tel est le cas, ce bouton peut être connecté au signal d'entrée «Fonction spéciale → Annulation d'appel pompiers, ascenseur 1, cabine, toutes les portes».

58.7.4 «Porte ouverte» lors du déplacement vers le étage des pompiers

Cet objet détermine si le bouton-poussoir d'ouverture de porte doit être maintenu en fonctionnement lorsque l'ascenseur s'arrête à un étage pour changer le sens de marche vers l'étage correspondant des pompiers.

58.8 Rappel d'incendie / service Signaux de sortie

58.8.1 Rappel d'incendie (phase 1)

- Acquittement des fonctions spéciales → Acquittement rappel incendie, ascenseur 1, tous les étages, toutes les portes

  Ce signal d'acquittement est activé lorsque l'opération de rappel d'incendie (phase 1) a été activée et est maintenue même si l'ascenseur est passé en service d'incendie (phase 2). Si l'opération de rappel / service d'incendie est finalement complètement désactivée, alors ce signal est abandonné.

- Indication spéciale → Déplacement vers l'étage de rappel d'incendie, ascenseur 1, tous les étages, toutes les portes

  Ce signal est indiqué pendant que l'ascenseur se dirige vers l'étage de rappel d'incendie.

- Signaux d'état / contrôleur → Ascenseur à l'étage de rappel d'incendie, ascenseur 1, tous les étages, toutes les portes

  Lorsque l'ascenseur est arrivé à l'étage de rappel d'incendie, généralement l'étage qui a l'interrupteur de rappel d'incendie à l'atterrissage, ce signal est activé.

- Signaux d'état / contrôleur → Buzzer d'inspection des pompiers, ascenseur 1, tous les étages, toutes les portes

  Ce signal est activé si l'ascenseur est en opération d'inspection / sauvetage d'urgence et que l'opération de rappel d'incendie (brigade) est demandée. Ce signal est généralement utilisé pour activer un buzzer.

58.8.2 Service d'incendie (phase 2)

- Acquittement des fonctions spéciales → Acquittement des pompiers, ascenseur 1, tous les étages, toutes les portes.

  Alors que l'ascenseur est exploité en phase 2 par les pompiers depuis l'intérieur de la cabine.

- Indication spéciale → Acquittement de la demande d'ouverture de porte, ascenseur 1, cabine

58.9 Service d'incendie (journal)

Les éléments du journal de bord donnent un enregistrement d'une procédure de rappel d'incendie / opération de service.

En commençant par le passage de l'ascenseur au fonctionnement des pompiers / chasseurs par l'interrupteur à clé «Rappel d'incendie» au palier.



Conduire à l'étage de rappel d'incendie et passer au fonctionnement `` Service d'incendie '' soit en utilisant l'interrupteur à clé dans la voiture ou (selon les réglementations locales) automatiquement après l'arrivée dans l'étage de rappel d'incendie.



59 Fonctionnement du réseau électrique d'urgence

Certains bâtiments (comme les hôpitaux) fournissent une indication «Alimentation d'urgence» pour leurs installations d'ascenseur, ce qui permet à l'ascenseur de gérer ces situations en toute sécurité pour les passagers.

Habituellement, l'ascenseur doit s'arrêter en toute sécurité à l'étage suivant, si la fonction de signalisation «*Activation de l'alimentation d'urgence*» a été signalée. Si ensuite la fonction d'entrée «*Évacuation de l'activation de l'alimentation d'urgence*» est également signalée, l'ascenseur commencera à se diriger vers le «étage d'alimentation d'urgence», qui a été configuré dans les «*Paramètres d'alimentation d'urgence*». Si vous avez atteint l'étage d'alimentation de secours, la fonction de sortie «*Ascenseur arrivé à l'étage de puissance de secours*» est indiquée et peut être utilisée comme entrée pour la fonction d'entrée de l'ascenseur suivant «Évacuation *de l'activation de l'alimentation de secours*», si plusieurs ascenseurs en équipe, les faisant évacuer un par un.

Si (après l'allumage du générateur diesel) certains ascenseurs doivent rester opérationnels, probablement à vitesse réduite, l'entrée «L'ascenseur électrique d'urgence reste opérationnel» peut être signalée à ces installations d'ascenseur.

Ouvrez les paramètres en appuyant d'abord sur «Accueil», puis sur le bouton matériel «Menu Paramètres», puis sur «Contrôleur / Pilotage» → «Plus» → «Alimentation de secours».



Figure 149: Paramètres d'alimentation d'urgence

Bornes d'entrée:

- Signaux d'état / du contrôleur → Activation de l'alimentation de secours
- Signaux d'état / du contrôleur → Évacuation de l'activation de l'alimentation d'urgence
- Signaux d'état / du contrôleur → L'ascenseur électrique de secours reste opérationnel

- Signaux d'état / du contrôleur → Secours d'urgence de la batterie d'alimentation
- Signaux d'état / du contrôleur → Direction de secours de la batterie d'alimentation de secours
- Signaux d'état / du contrôleur → Alimentation de secours, confirmation que l'ascenseur est toujours en service

Les sorties:

- Signaux d'état / du contrôleur → Déplacement vers l'étage d'alimentation de secours
- Signaux d'état / du contrôleur → L'ascenseur est arrivé à l'étage d'alimentation de secours

59.1 Options de fonctionnement de l'alimentation d'urgence

59.1.1 Utilisation du fonctionnement de l'alimentation d'urgence

Définit si l'installation de l'ascenseur dispose du mode de fonctionnement Alimentation d'urgence.

59.1.2 Étage électrique de secours

Définit l'étage vers lequel se déplace l'ascenseur, en cas de fonctionnement électrique de secours.

Si aucun étage «Alimentation de secours» n'a été installé et que l'ascenseur s'arrête entre les étages (en dehors de la zone de la porte), il se déplacera vers l'étage suivant vers le haut pour les ascenseurs à traction ou l'étage suivant vers le bas pour les ascenseurs hydrauliques.

59.1.3 Portes d'étages électriques de secours

Utilisez ce paramètre pour définir les portes à fonctionner lorsque l'ascenseur est arrivé au l'étage électrique de secours.

59.1.4 Portes à l'étage électrique de secours

Ce paramètre définit si les portes doivent se fermer après un certain temps après avoir atteint l'étage électrique de secours.

59.1.5 Délai d'expiration de la séquence d'évacuation de l'alimentation d'urgence

Utilisez ce paramètre pour définir le délai d'attente utilisé lors de l'évacuation des ascenseurs dans une séquence afin de garantir que l'ascenseur suivant puisse évacuer même si l'ascenseur précédent ne réagit pas comme prévu ou n'atteint tout simplement pas l'étage électrique d'urgence. Vous pouvez créer une séquence en connectant la sortie «Ascenseur arrivé à l'étage d'alimentation de secours» à l'entrée «Énergie de secours activer l'évacuation» de l'ascenseur suivant.

59.1.6 Délai d'évacuation de l'alimentation d'urgence

Utilisez ce paramètre pour définir un laps de temps qui doit expirer avant que l'ascenseur ne se rende au étage électrique de secours.

59.1.7 Vitesse nominale de l'alimentation de secours

Utilisez ce paramètre pour définir la vitesse (V1..V9) que le variateur doit présenter s'il fonctionne sur «Alimentation d'urgence», en ce qui concerne les limitations de l'alimentation électrique de secours.

59.1.8 Séquence d'alimentation d'urgence via le bus CANopen

Utilisez ce paramètre pour définir que le signal de sortie «*Ascenseur arrivé au niveau de l'alimentation de secours*» de l'ascenseur précédent est surveillé directement sur le bus CANopen, afin de démarrer le déclenchement d'évacuation. Alimentation d'urgence pour le tout prochain ascenseur de la séquence.

59.1.9 Arrêt d'urgence lors de l'activation de l'alimentation d'urgence

Ce paramètre définit si l'ascenseur doit effectuer un arrêt rapide (arrêt d'urgence), si la fonction d'alimentation d'urgence a été activée. Sinon, l'ascenseur essaiera de terminer l'opération de conduite en cours pour atteindre l'étage suivant dans la direction actuelle.

59.2 Sauvetage de batterie d'alimentation de secours opérationnel

Si l'ascenseur est équipé d'un pack de batteries qui alimente l'onduleur directement via le bus CC ou par une seule phase CA uniquement, il peut être utile de laisser l'ascenseur se déplacer juste au niveau d'étage suivant et de laisser le variateur décider de la direction du résistance la plus faible, en fonction de la charge de la cabine / cabine.

Pour activer cette fonction, l'utilisation de «*Fonctionnement de l'alimentation de secours*» doit être activée dans le paramètre des contrôleurs d'ascenseur et deux signaux doivent être indiqués au moment de l'exécution:

- Signaux d'état / du contrôleur → Activation de l'alimentation de secours
- Signaux d'état / du contrôleur → Secours d'urgence de la batterie d'alimentation
- Signaux d'état / contrôleur → Direction de secours de la batterie d'alimentation de secours



L'unité d'entraînement doit être informée de ce mode de fonctionnement spécial. Cela se fait généralement via une entrée sur l'unité d'entraînement elle-même, signalant qu'elle est maintenant alimentée directement via le bus CC ou par une seule phase CA uniquement.

Le contrôleur d'ascenseur désactivera son «*Contrôle de détection de rotation*» pour laisser le variateur choisir la direction pour entrer dans l'étage suivant. Via l'entrée spéciale «*Direction de sauvetage de la batterie d'alimentation de secours*», le variateur peut informer le contrôleur de l'ascenseur dans quelle direction il commencera à évacuer la cabine. Si le signal est allumé électriquement, la direction d'évacuation est vers le bas, elle est vers le haut sinon.

59.3 Éléments d'alimentation de secours dans l'archive (journal)

Le fonctionnement de l'alimentation de secours est documenté dans ses différentes étapes de l'historique. Du début de l'activation, en passant par le passage au étage électrique de secours, à la désactivation du fonctionnement de l'alimentation de secours.



Figure 150: Éléments du journal pour le fonctionnement de l'alimentation de secours

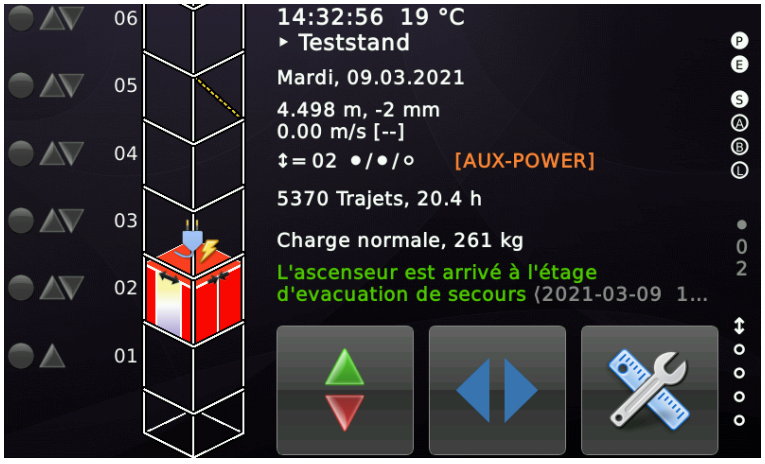


Figure 151: Desktop sur le fonctionnement de l'alimentation de secours

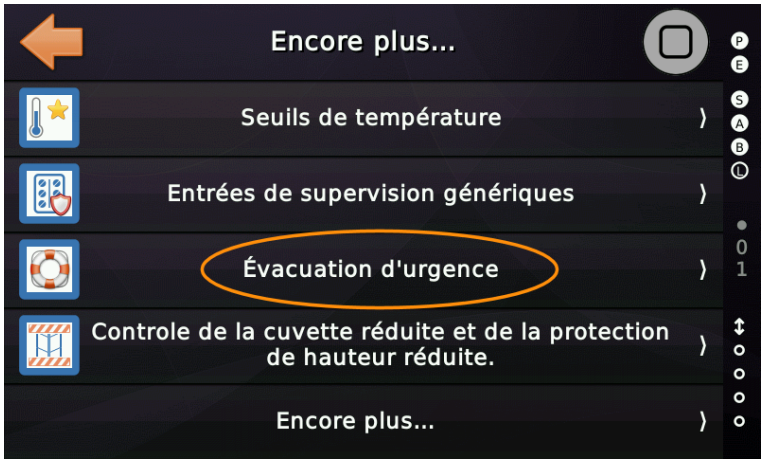
60 Opération d'évacuation d'urgence

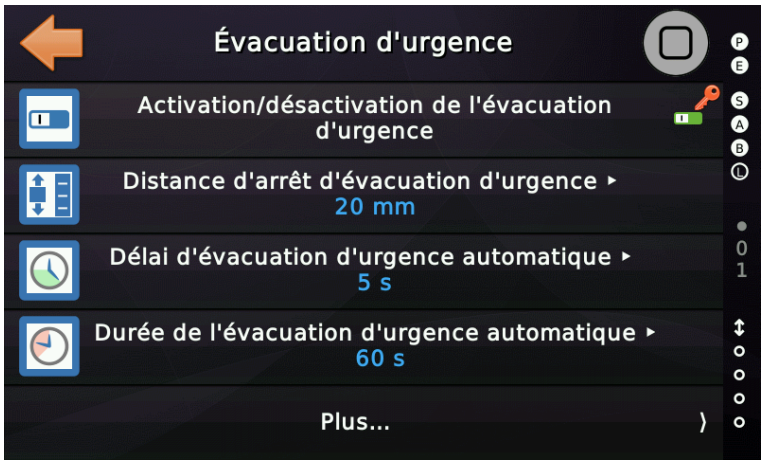
(Manuel et automatique)

Ce mode de fonctionnement permet de déplacer la cabine jusqu'à l'étage suivant en ouvrant le frein et en limitant la vitesse à 0.3 m/s maximum. En général, le codeur de position, le contrôleur de levage et le système de freinage sont alimentés via une batterie de secours. Le système d'entraînement (onduleur) n'est généralement pas sous tension.

Afin d'utiliser la fonction, elle doit d'abord être activée dans le contrôleur d'ascenseur.

Vous trouvez les paramètres associés en appuyant d'abord sur «Accueil», puis sur le bouton matériel «Menu Paramètres», puis sur «Contrôleur / Pilotage» → «Plus ...» → «Encore plus ...» → «Évacuation d'urgence».





60.1 Théorie de fonctionnement

60.1.1 Opération d'évacuation d'urgence manuelle

L'évacuation d'urgence manuelle est opérée par un technicien ou une personne suffisamment qualifiée de l'armoire du contrôleur d'ascenseur. L'alimentation de la batterie de secours est d'abord activée via un interrupteur, qui alimentera le contrôleur de levage, l'encodeur de position et le système de freinage. Cet interrupteur coupera également le système du secteur. La fonction d'entrée «Signaux d'état / contrôleur → Évacuation d'urgence, ascenseur x, tous les étages, toutes les portes» est activée lorsque l'interrupteur a été mis en position «Évacuation d'urgence manuelle».

Si le contrôleur d'ascenseur est passé en mode de fonctionnement «Évacuation d'urgence», la fonction de sortie «Signaux d'état / contrôleur → Acquittement d'évacuation d'urgence, ascenseur x, tous les étages, toutes les portes» est activée pour refléter l'état.

Au même moment, les «Signaux de l'unité d'entraînement → Activation du frein d'évacuation d'urgence manuelle, levée x, tous les étages, toutes les portes» seront activés. Ce signal de validation est généralement utilisé pour alimenter un bouton poussoir qui est pressé par le technicien pour desserrer le frein, pour déplacer la cabine. Le signal d'activation est abandonné si la cabine / cabine de l'ascenseur dépasse 0.3 m / s. Si l'ascenseur entre dans la zone au niveau du sol de l'étage suivant, ce signal sera également abandonné pendant trois secondes et les portes s'ouvriront automatiquement, si possible.

60.1.2 Opération d'évacuation d'urgence automatique

L'évacuation d'urgence automatique est opérée par le contrôleur de l'ascenseur autonome. Tout d'abord, la batterie de secours doit être activée automatiquement en cas de coupure de courant principale. Cette alimentation de secours alimentera le contrôleur de levage, l'encodeur de position et le système de freinage. La fonction d'entrée «Signaux d'état / contrôleur → Évacuation d'urgence, ascenseur x, tous les étages, toutes les portes» est activée par le système de batterie de secours, lorsqu'il a été mis en marche et est prêt à fonctionner.



Pour utiliser la variante «automatique» de cette fonction, vous devez configurer le paramètre «Durée d'évacuation d'urgence automatique» sur une valeur utile, comme 60 secondes.

Le deuxième paramètre «Délai d'évacuation d'urgence automatique» définit le court délai entre l'activation de l'évacuation d'urgence et l'ouverture du frein, afin de

déplacer la cabine. Le deuxième paramètre «Délai d'évacuation d'urgence automatique» définit le court délai entre l'activation de l'évacuation d'urgence et l'ouverture du frein, afin de déplacer la cabine.

La fonction de sortie «Signaux de l'unité d'entraînement → Déblocage automatique du frein d'évacuation d'urgence», qui sera utilisée par le contrôleur d'ascenseur pour relâcher automatiquement le frein, afin de déplacer la cabine au niveau de étage suivant, doit être mise en série avec un contacteur, cela indique que la chaîne de sécurité de la porte est sûrement complètement fermée.

La sortie sera automatiquement désactivée si le délai d'évacuation a expiré ou si l'ascenseur a atteint la zone de la porte du sol ou (temporairement) si la vitesse a dépassé 0,3 m / s. Dans ce cas, la sortie sera à nouveau activée, lorsque l'élévation est inférieure à 0,3 m / s, en utilisant une hystérésis de 0,1 m / s.

Lorsque l'ascenseur a réussi à arriver à peu près au niveau du sol, il laissera tomber le signal et ouvrira les portes automatiquement afin de libérer les passagers, si être dans la zone de porte et que le sol a en fait au moins une porte dans la table de porte, cela peut être ouvert.

60.2 Fonctions d'entrée

- Signaux d'état / du contrôleur → Évacuation d'urgence manuelle, ascenseur x

  Ce signal active l '«Évacuation d'urgence manuelle».

- Signaux d'état / du contrôleur → Évacuation d'urgence automatique

  Ce signal active l '«Évacuation d'urgence automatique».

▶ Les deux signaux d'entrée sont-ils actifs, alors «Évacuation d'urgence manuelle» est prioritaire.

60.3 Fonctions de sortie

- Signaux d'état / contrôleur → Acquittement d'évacuation d'urgence, ascenseur x, tous les étages, toutes les portes

  Ce signal est activé lorsque le mode de fonctionnement a été activé et est abandonné lorsque le mode de fonctionnement a été désactivé.

- Signaux de l'unité d'entraînement → Activation manuelle du frein d'évacuation

d'urgence, levée x

Ce signal «permettre» est généralement utilisé pour alimenter un bouton poussoir qui est pressé par le technicien afin de desserrer le frein. Le signal d'activation est abandonné si la cabine / cabine de l'ascenseur dépasse 0.3 m / s. Si l'ascenseur pénètre dans la zone au niveau du sol de l'étage suivant, ce signal sera également supprimé.

- Signaux de l'unité d'entraînement → Déblocage automatique du frein d'évacuation d'urgence, levée x

  Ce signal est généralement utilisé pour desserrer le frein et est automatiquement activé après le dépassement de la temporisation. Le signal est abandonné si la cabine / cabine de l'ascenseur dépasse les 0,3 m / s. Si l'ascenseur pénètre dans la zone au niveau du sol de l'étage suivant, ce signal sera également supprimé. Comme il s'agit d'un signal généré automatiquement, il sera finalement abandonné si le délai d'attente paramétré a été dépassé.

- Messages vocaux → Annoncer que l'ascenseur est en fonctionnement d'urgence, l'ascenseur x

  Ce signal est généré une fois sous forme d'impulsion, lorsque l'opération d'évacuation d'urgence est activée et est utilisé pour déclencher un module d'annonce vocale / vocale dans la cabine / cabine.

- Messages vocaux → Annonce vocale 'Quitte l'ascenseur', l'ascenseur x

  Ce signal est généré une fois sous forme d'impulsion lorsque l'ascenseur a atteint l'étage et que les portes s'ouvrent.

60.4 Évacuation d'urgence manuelle vérification circuit de sécurité

Cet objet détermine si le circuit de sécurité est pris en compte comme condition préalable au desserrage du frein lors d'un desserrage manuel d'urgence. Si le circuit de sécurité n'est pas alimenté, le technicien doit vérifier manuellement que toutes les portes sont fermées avant d'ouvrir le frein. C'est la même chose que s'il desserrait le frein mécaniquement à la main. Utilisez donc cette fonction avec prudence.

60.5 Évacuation d'urgence manuelle protection contre les chutes

Détermine si la prévention de descente doit être activée en cas de déverrouillage d'urgence manuel. Cette option n'est disponible que si le contrôle du circuit de sécurité pour le déverrouillage manuel d'urgence a également été activé.

60.6 Interface utilisateur

Le bureau du contrôleur d'ascenseur changera lorsque l' «Évacuation d'urgence manuelle» sera activée. Le fond est teinté de rouge et les gros boutons en bas de l'écran ont été remplacés par trois symboles.



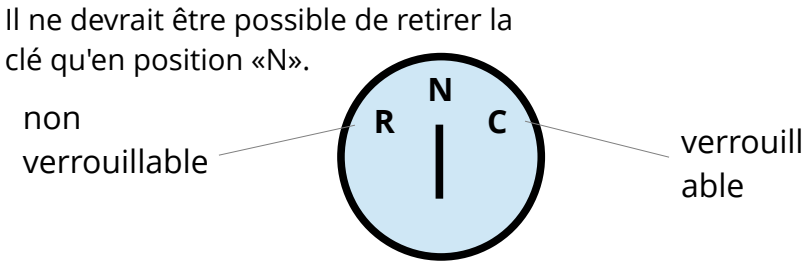
	Indique si la cabine monte, descend ou est à l'arrêt.
	Indique si l'ascenseur est dans la zone de la porte ou non.
	Indique si l'ascenseur est à l'arrêt, se déplace avec une vitesse inférieure ou égale à 0,3 m / s ou si la vitesse dépasse la valeur donnée.

60.7 Distance d'arrêt d'évacuation d'urgence

Si le mode de fonctionnement «*Évacuation d'urgence manuelle*» est utilisé pour déplacer la cabine au tout prochain étage en ouvrant le frein et en limitant la vitesse à 0.3 m/s maximum, ce paramètre définit la distance d'arrêt, utilisée pour affiner la position d'arrêt afin de réduire le «pas» entre la cabine et le niveau du sol.

61 Exploitation des produits chimiques / dangereux

Si l'ascenseur doit être conçu pour transporter des produits chimiques ou d'autres marchandises dangereuses sans qu'une personne ne se trouve à l'intérieur de la cabine / cabine, ce mode de fonctionnement est une option. Dans ce mode de fonctionnement, un technicien peut appeler l'ascenseur à un étage spécifique via l'interrupteur à clé en position «*Opération chimique*», puis charger la cabine et enfin fermer les portes, en laissant tomber à nouveau le même interrupteur à clé. Puis à l'aide de la même clé à un autre étage, il peut appeler à nouveau l'ascenseur pour décharger la cabine. Une fois terminé, l'interrupteur à clé peut être mis en position «*Réinitialiser*» afin de revenir au mode de fonctionnement normal.



Vous trouvez les paramètres associés en appuyant d'abord sur «Accueil», puis sur le bouton matériel «Menu Paramètres» et ensuite sur «Contrôleur / Pilotage» → «Plus...» → «Encore plus...» → «Encore plus...» → «En savoir plus...» → «Paramètres de fonctionnement chimique».

Lorsqu'il est activé, tous les appels paliers sont supprimés. Si nécessaire, l'ascenseur se poursuit avec l'appel de cabine suivant. Selon la variante définie, les appels de cabine restants sont supprimés ou traités complètement après l'arrêt.

61.1 Les entrées

- Signaux d'état / du contrôleur → Transport de produits chimiques

  Ce signal d'entrée est utilisé pour activer le fonctionnement chimique et doit être paramétré à l'aide de la porte et du étage, si l'interrupteur à clé est monté mécaniquement. Cette position de l'interrupteur à clé doit être verrouillable. Tant que la clé est dans cette position, l'ascenseur gardera les portes ouvertes pour être chargées ou déchargées.

- Signaux d'état / du contrôleur → Réinitialisation du transport de produits chimiques

  Ce signal d'entrée est destiné à être utilisé afin de réinitialiser définitivement le

fonctionnement chimique et doit être paramétré à l'aide de la porte et du sol, si l'interrupteur à clé est monté mécaniquement. Cette position de l'interrupteur à clé doit être non verrouillable.

61.2 Les sorties

- Indication particulière → Transport chimique

  Ce signal sera activé pour la cabine et pour tous les étages tant que l'ascenseur est dans ce mode de fonctionnement.

- Signaux d'état / régulateur → Acquittement du transport chimique

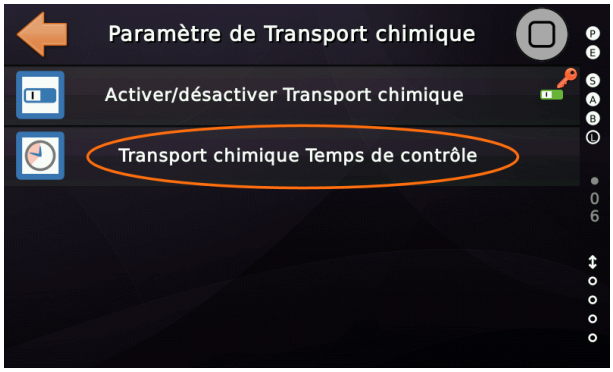
  Ce signal sera activé pour la cabine / cabine et pour le sol, si le *l'interrupteur à clé avait été effectivement activé.*

- Signaux d'état / du contrôleur → Conduite vers l'étage d'exploitation des produits chimiques / dangereux

  Ce signal sera activé pour la cabine / cabine et pour tous les étages, lorsque l'ascenseur commencera réellement à se rendre au premier étage d'opération chimique.

61.3 Délai d'attente

Afin de remettre l'ascenseur en fonctionnement normal lorsque le technicien a simplement oublié d'utiliser la position «Réinitialiser» de l'interrupteur à clé, un délai d'attente peut être défini.





61.4 Le journal de bord

L'activation et la réinitialisation de l'analyse chimique sont enregistrées, soit régulièrement en utilisant l'interrupteur à clé en position «Reset» ou à la fin du temps de contrôle (délai d'attente).



61.5 Variante avec lecteur de carte

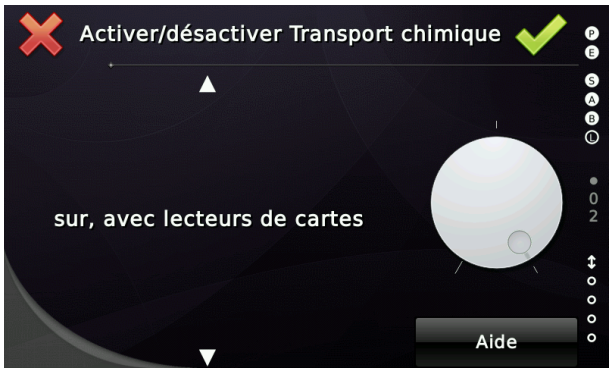
Une variante simplifiée de l'opération chimique peut être mise en œuvre avec un seul contact de lecteur de carte par palier. Ce contact «cochera» une machine à états d'une étape à l'autre, qui émulera l'utilisation du commutateur à clé à 3 états, comme ceci:

1. Lors de la première utilisation de la carte, l'ascenseur se rendra à l'étage donné et ouvrira les portes et les maintiendra ouvertes.
2. Lors de la réutilisation de la carte au même étage, l'ascenseur fermera à nouveau les portes et les maintiendra fermées.
3. Si vous utilisez à nouveau le même lecteur de carte au même palier, les portes s'ouvriront à nouveau.
4. L'utilisation de la carte à un autre palier conduira l'ascenseur à cet étage,

ouvrira les portes et les maintiendra ouvertes.

5. Une nouvelle utilisation du lecteur de carte sur ce palier réinitialisera finalement l'opération.

Afin d'utiliser cette variante de l'opération chimique, le paramètre utilisé pour activer la fonction doit être réglé sur la deuxième option possible, comme ceci:



La fonction d'entrée «Signaux d'état / régulateur → Transport de produits chimiques» indiquant le sol et le côté de la porte où se trouve le lecteur de carte est utilisée pour cette variante. La fonction d'entrée «Signaux d'état / régulateur → Réinitialisation du transport chimique» reste disponible et peut également être utilisée dans cette variante si nécessaire ou souhaité.

61.6 Variante «A» de conduite chimique avec clé dans la voiture et sur les étages

Il s'agit d'une variante rarement utilisée où vous avez un interrupteur à clé supplémentaire dans la voiture avec une position «*Désactivé*» et «*Sur*», qui sont tous deux verrouillés. La clé dans la voiture peut être retirée dans les deux positions. Pour la position « *Marche* », utilisez cette fonction d'entrée exacte « *Signaux d'état/contrôleur → Transport chimique, cabine/voiture, toutes les portes* ».

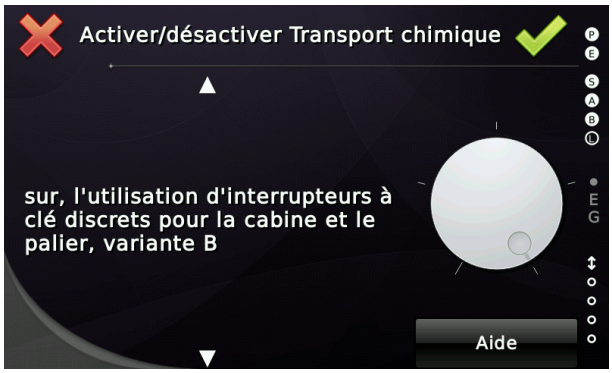
Aux paliers, un interrupteur à clé à 3 états à ressort avec une position « *Désactivé* », « *Appelez l'ascenseur* » et « Fermer les portes » doit être installé. La clé ne peut être retirée qu'en position «*Désactivé*». Un délai d'attente garantit que le passager a suffisamment de temps pour retirer la clé aux paliers et utiliser la même clé dans l'interrupteur à clé dédié de la voiture. Pour la position « *Appelez l'ascenseur* », la fonction d'entrée « *Signaux d'état/contrôleur → Transport chimique , étage x, porte y* » est utilisée. Pour la position « Fermer les portes », la fonction d'entrée « *Fonction spéciale -> Demander la fermeture de la porte, étage x, porte y* » peut être utilisée.



61.7 Variante «B» de conduite chimique avec clé dans la voiture et sur les étages

Il s'agit d'une variante rarement utilisée où vous avez un interrupteur à clé supplémentaire dans la voiture avec une position «*Désactivé*» et «*Sur*», qui sont tous deux verrouillés. La clé dans la voiture peut être retirée dans les deux positions. Pour la position « *Marche* », utilisez cette fonction d'entrée exacte « *Signaux d'état/contrôleur → Transport chimique, cabine/voiture, toutes les portes* ».

Un interrupteur à clé momentané à 2 positions avec les positions « *Désactivé* », « Ouvrir/fermer les portes » doit être installé aux étages. La fonction d'entrée « Signaux d'état/de commande → Déplacement de produits chimiques, étage x, porte y » est utilisée pour la position marche.



▸ Cette variante utilise les appels de cabine pour envoyer l'ascenseur.

61.8 Remarques

1. La préférence de cabine restera non opérationnelle tant que l'opération chimique a été activée. L'opération chimique ne peut pas être activée tant que la préférence de cabine a été activée.

2. Les appels prioritaires resteront non opérationnels tant que l'opération chimique sera activée. L'opération chimique ne peut pas être activée tant que les appels prioritaires sont toujours en attente.

3. Lorsque le rappel d'incendie (phase 1) est activé alors que le fonctionnement avec des produits chimiques/marchandises dangereuses est activé et que les portes n'ont pas été fermées, l'opération sera annulée et pendant 10 secondes, le signal de sortie « *Signaux d'état/contrôleur → Avertisseur d'alarme incendie/inspection de service, ascenseur 1, tous les étages, toutes les portes* » sera indiqué, avant que l'ascenseur ne démarre réellement à l'étage désigné. De plus, la sortie « *Messages vocaux → Annonce 'Veuillez quitter l'ascenseur', ascenseur 1, tous les étages, porte A* » sera déclenchée une fois.

62 Service de navette (opération de nettoyage de neige)

Cette fonction peut être utilisée si l'ascenseur doit se déplacer de temps en temps jusqu'à une extrémité de la cage d'ascenseur, puis la fois suivante à l'autre extrémité. Cela peut être utilisé pour le nettoyage de la neige, si l'ascenseur en question est un ascenseur incliné ou s'il y a un risque de gel de la cabine sur les rails. Cette fonction est généralement activée via une borne d'entrée.

Vous trouverez la fonction sous «Menu Paramètres» → «Contrôleur / Pilotage» → «Horaires et options» → «Plus...» → «Service de navette (nettoyage de la neige)».

62.1 Options / Paramètre

Le paramètre «Service de navette de répétition de la minuterie», donné en minutes, définit la fréquence à laquelle un tel déplacement est automatiquement déclenché, si l'ascenseur est au repos et que les appels sont maintenant en attente.

62.2 Les entrées

- Signaux d'état / contrôleur → Service de navette (nettoyage de neige)

62.3 Les sorties

- Rien.

62.4 Journal de bord

- Service de navette (nettoyage de neige) activé
  Indiquant que l'entrée est activée, l'ascenseur est dans le bon mode de fonctionnement et la minuterie fonctionne.
- Service de navette (nettoyage de neige) désactivé
  Indique que la fonction a été désactivée, en raison de l'état de fonctionnement actuel ou de la chute de l'entrée.
- Conduite jusqu'au service de navette / nettoyage du sol

Le message «*Service de navette (nettoyage de neige) actif*» indiquant qu'un service de navette ou une opération de nettoyage de la neige a été engagé n'est écrit que dans la liste des événements en attente mais pas dans le journal de bord, afin de ne pas «*spammer*» le journal de bord avec ces éléments.

63 Opération du service d'amarrage

L'opération de service d'amarrage est utilisée pour niveler l'ascenseur à un plate-forme de camion, en faisant monter et descendre manuellement la cabine, avec une vitesse de renivellement, en utilisant une pression constante sur les boutons haut et bas dédiés ou simplement en utilisant les boutons d'appel de cabine. Cette opération est utilisée pour le chargement ou le déchargement de la cabine.

Vous pouvez trouver les paramètres associés en appuyant d'abord sur « Accueil », puis sur le bouton matériel « Menu Paramètres », puis sur « Contrôleur/Pilotage » → « Plus... » → « Encore plus... » → « Beaucoup plus. ..'→ 'En savoir plus...' → 'Fonctions spéciales' → 'Service d'accueil'.

Le nivellement est généralement effectué avec les portes ouvertes et les sécurités de la porte étant pontées, dans un espace de travail défini. A cet effet, un contacteur spécial est utilisé, qui a un contact de supervision, pour s'assurer qu'il ne peut pas ponter la chaîne de sécurité sans surveillance.

Il est également fortement recommandé d'utiliser un interrupteur à clé avec deux contacts normalement ouverts. Un contact pour augmenter le niveau d'entrée du service d'accueil et un contact qui transmet ensuite la sortie d'accusé de réception de THOR à ce contacteur dédié. En procédant de cette manière, vous vous assurez que le contacteur tombera toujours si des hommes ou des machines ont besoin de désactiver à nouveau le fonctionnement du service d'amarrage. Cela garantit également que la fonction ne peut être activée en premier lieu que si les hommes et la machine sont d'accord.

Pour indiquer la direction du mouvement, des boutons dédiés haut et bas peuvent être utilisés. Mais il est courant d'utiliser les boutons d'appel de voiture existants à cet effet, afin de réduire les coûts. En appuyant en permanence sur un bouton d'appel de cabine au-dessus de l'étage actuel, l'ascenseur montera lentement. En appuyant en permanence sur un appel de cabine sous l'étage actuel, l'ascenseur descendra lentement. S'il n'y a plus de boutons d'appel de cabine au-dessus ou en dessous, vous pouvez simplement appuyer sur le bouton d'appel de cabine de l'étage actuel à la place. À l'étage supérieur qui conduirait l'ascenseur vers le haut et à l'étage le plus bas, cela conduirait l'ascenseur vers le bas.

63.1 Surveillance du contacteur de service d'amarrage

Le contacteur pour l'opération de service d'amarrage, qui est utilisé pour ponter les contacts de porte, doit être surveillé par une entrée de retour afin de s'assurer que le contacteur ne se bloque jamais.

Si ce signal de retour est maintenu dans un état incorrect, l'ascenseur sera bloqué. Un simple cycle d'alimentation ne débloque pas le pont élévateur.

Si l'opération de service d'amarrage n'est pas active, l'entrée de retour doit avoir un pic élevé. Si le contacteur a été activé afin de ponter les contacts de sécurité de la porte, l'entrée de retour doit avoir une crête basse. Pour résumer, le contact de supervision doit être un contact à guidage forcé normalement fermé.

63.2 Paramètre

63.2.1 Utilisation du fonctionnement du service d'amarrage

Ce paramètre définit si l'ascenseur doit comporter l'opération de service d'amarrage, utilisée pour mettre l'ascenseur à niveau sur un plateau de camion, les portes étant ouvertes.

63.2.2 Espace de travail du service d'amarrage

Ce paramètre contient l'espace de travail du service d'accueil en millimètres par étage. Il s'agit de la distance que la cabine peut parcourir vers le haut depuis la position au niveau du sol, afin de correspondre au niveau d'un plateau de camion. Ce paramètre est un tableau, permettant de définir un espace de travail par étage.

63.3 Service d'amarrage sous alarme incendie/service

Si l'alarme incendie ou le service d'incendie est activé pendant l'opération de service d'amarrage, la sortie « Signaux d'état/contrôleur → Alarme incendie/buzzer d'inspection de service » est activée. Cette sortie est généralement connectée à un avertisseur sonore ou à un avertisseur sonore pour signaler qu'il y a une alarme incendie/une demande de service.

63.4 Entrées

- Fonction spéciale → Activation du service d'amarrage
- Fonction spéciale → Service d'amarrage vers le haut
- Fonction spéciale → Service d'amarrage vers le bas
- En option, les boutons d'appel de la voiture peuvent être utilisés pour indiquer la direction

- Signaux de l'unité d'entraînement → Surveillance du contacteur de service d'amarrage [NC]

63.5 Sorties

- Validation fonction spéciale → Validation du service d'amarrage

64 Opération Pointe Fil / Vide

L'opération «pointe haut / bas» est utilisée si un grand groupe de passagers a besoin d'être transporté vers les étages inférieurs ou supérieurs, par exemple lorsque les employés pénètrent dans un immeuble de bureaux le matin ou quittent à nouveau le bâtiment le soir.

64.1 Activation de la fonction via le planificateur de temps

Dans l'exemple donné, l'opération «Pointe haut» sera activée pendant les jours ouvrables de 7h à 8h. L'étage de pointe est l'étage 2, le hall ou l'étage de l'entrée principale de l'immeuble de bureaux, dans cet exemple.



Figure 152: Planning hebdomadaire activant l'opération de pointe

64.2 Activation de la fonction via la fonction de borne d'entrée

Lors de la configuration d'une fonction d'entrée pour activer le mode de fonctionnement «Pointe haut / bas», qui est généralement déclenché par un interrupteur à clé au palier, veillez à spécifier un étage, comme dans cet exemple:

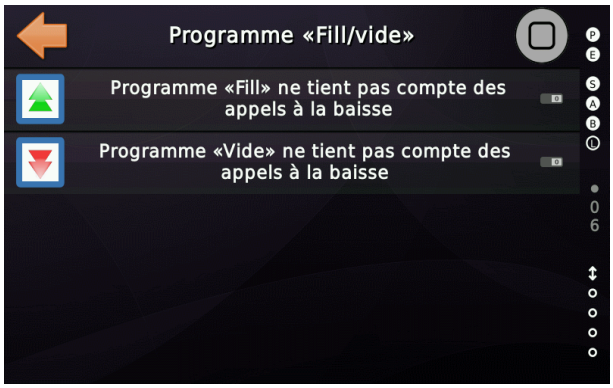




► Les entrées indiquant une opération de crête ou de décroissance ont priorité sur les fonctions de planification du temps.

64.3 Options

En outre, deux autres options ont été introduites pour définir si, en fonctionnement de pointe, les appels d'étage vers le bas doivent être ignorés lorsque l'ascenseur revient au étage de pointe. La même chose pour l'ascenseur étant en fonctionnement de pointe, juste que dans ce cas, les appels d'étage vers le haut seraient éventuellement ignorés.



Vous pouvez trouver les paramètres associés en appuyant d'abord sur «Accueil», puis sur le bouton matériel «Menu Paramètres», puis sur «Contrôleur / Pilotage» → «Plus ...» → «Encore plus...» → «Bien plus...» → «En savoir plus...» → «Fonctionnement de pointe haut / bas».

65 Encodeur de position

L'application d'ascenseur THOR prend en charge les codeurs CiA 417 CANopen qui sont connectés à l'interface CAN1, qui interconnecte le codeur, le variateur, la mesure de la charge de la cabine et l'unité de panneau d'E/S cabine.

Fondamentalement, il existe deux types de codeurs:

- Codeurs linéaires (classe 1)
- Codeurs rotatifs (classe 2)

Pour les encodeurs rotatifs, n'oubliez pas de vérifier la circonférence de la poulie. La valeur par défaut est 458 mm. La valeur ne décrit pas le diamètre, elle décrit le périmètre ou la longueur = d * π, la valeur de la ligne bleue dans l'image ci-dessous, donnée en [mm].



Le paramètre d'orientation des encodeurs rotatifs définit simplement s'ils tournent dans le sens horaire ou antihoraire vers le haut.

Si l'encodeur semble fonctionner dans le mauvais sens après son installation, vous pouvez vérifier ce paramètre et modifier l'orientation.

La résolution, généralement 1024 incréments pour un encodeur rotatif, ou 1 ou 2 incréments pour un encodeur linéaire, est automatiquement paramétrée par THOR via le système de bus.

Vous trouvez les paramètres associés en appuyant d'abord sur «Accueil», puis sur le bouton matériel «Menu Paramètres», puis sur «Plus» → «Unité de positionnement» → «Type d'unité de position».

65.1 Remarque sur les encodeurs de classe 1 et 2

Pour le technicien à côté, la différence peut ne pas être importante dans la vraie vie.

La différence fondamentale entre les codeurs de classe 1 et de classe 2 est que le codeur de classe 2 peut être préréglé en interne sur une position spécifique, comme

le étage le plus bas, contrairement aux codeurs de classe 2. Dans ce cas, le contrôleur de l'ascenseur effectue la gestion du décalage.

65.2 Vérifiez l'encodeur après l'installation

Après avoir installé l'encodeur, vérifiez si le contrôleur d'ascenseur peut «voir» l'unité en vérifiant la liste des nœuds CANopen. Pour ouvrir la liste des nœuds CANopen, appuyez sur le bouton matériel «Favoris» et allez dans «Menu diagnostic» → «Liste des nœuds CANopen» → «CAN1 (cabine)».

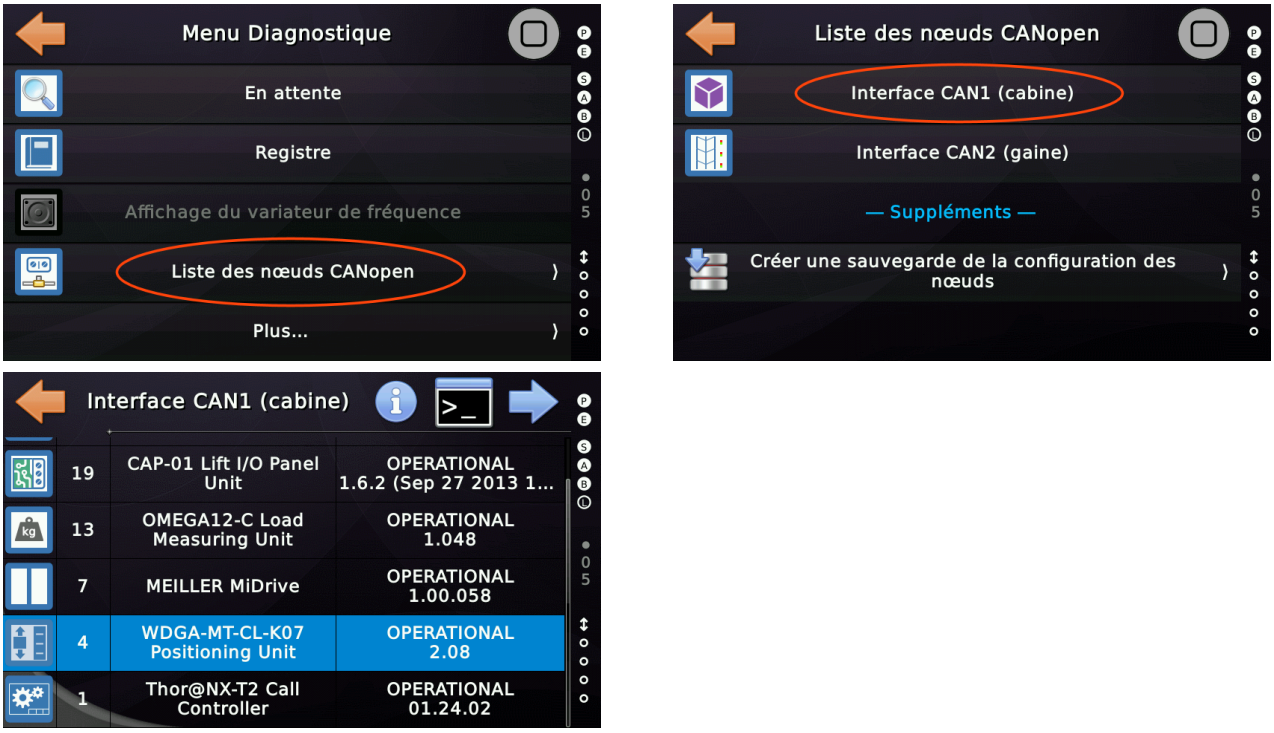


Figure 153: Liste des nœuds CANopen, montrant l'encodeur

Vérifiez que le codeur est «opérationnel» et doit donc envoyer une valeur de position, même s'il est hors plage. Cela sera corrigé si vous effectuez une opération «Learning Trip» ou «Encoder replacement».

Le codeur a généralement un identifiant de nœud 4. Les valeurs d'identifiant de nœud ne font pas partie de la spécification CiA 417 mais il existe une liste établie par les «Ascenseurs de groupe d'intérêt spécial (SIG)» qui est fortement recommandée pour éviter les conflits.

Vous trouverez une liste d'identifiants de nœuds sur le site Web de CANopen Lift ici: http://en.canopen-lift.org/wiki/Node-IDs

65.3 Signaux optionnels de correction de position (préréglés)

Principalement utilisée pour les ascenseurs inclinés, cette fonction fournit deux tableaux (haut / bas) contenant les positions sur lesquelles les commutateurs de correction spéciaux (préréglés) se déclenchent. Cette méthode est généralement utilisée si le codeur absolu est relié mécaniquement à une poulie et doit faire face à un micro-glissement.

Vous trouvez les paramètres associés en appuyant d'abord sur 'Accueil', puis sur le bouton matériel 'Menu Paramètres' et ensuite sur 'Plus ...' → 'Unité de positionnement' → 'Plus ...' → 'Correction de position (Préréglage)'.

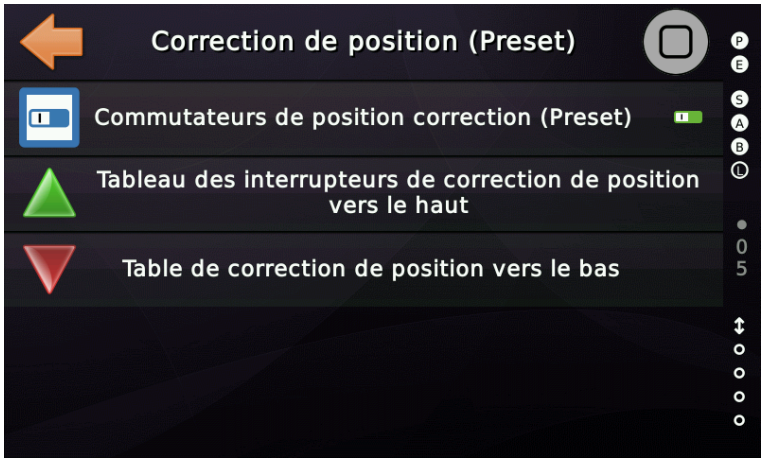


Figure 154: Paramètre de correction de position (préréglage)

Il existe deux tableaux séparés pour la série de commutateurs de correction (préréglés) dans le sens ascendant et descendant.

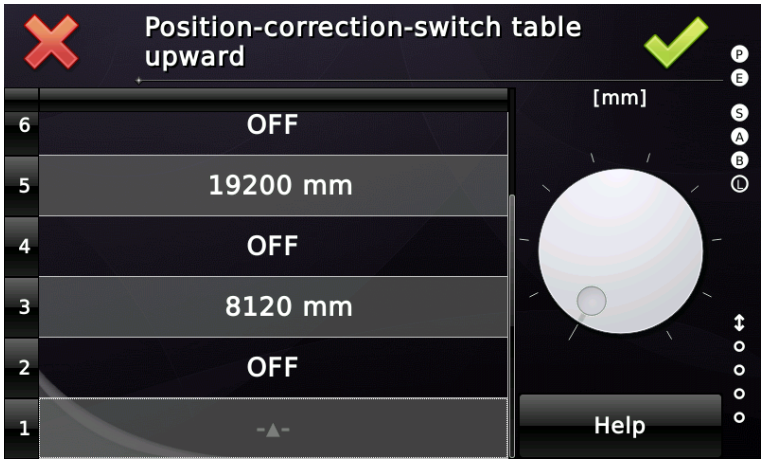
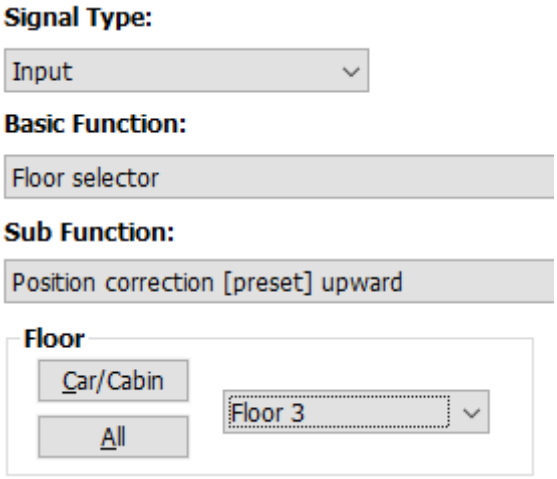
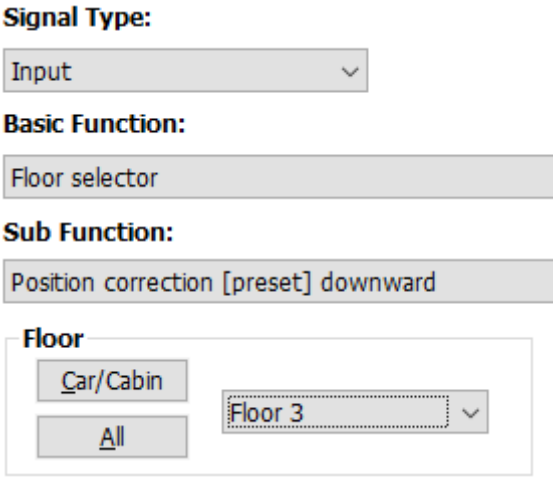


Figure 155: Tableau des valeurs de correction de position (préréglage) [vers le haut]

▶ Les sols qui n'ont pas de commutateurs de correction de position (préréglage) sont laissés sur OFF dans la configuration de la table.

65.3.1 Signaux d'entrée





Les signaux de correction de position préréglés aux valeurs correspondantes dans le tableau, s'il est déclenché, avec le signal de pointe.

65.3.2 Notes et astuces

Lorsque vous utilisez des encodeurs rotatifs (Classe 2), assurez-vous que le type d'appareil utilisé prend en charge une position prédéfinie pendant la conduite (en mouvement). Tous les appareils que nous avons testés n’ont pas pu le faire. Certains ne transmettent aucune valeur de position après un préréglage pendant 100...200 ms, ce qui conduit inévitablement à un arrêt d'urgence du système.

66 Disques

L'application de levage THOR prend en charge les entraînements de traction et les entraînements hydrauliques. Le réglage d'usine par défaut convient à un variateur basé sur CANopen CiA 417 doté d'un codeur moteur et alimentant un élévateur de traction, en utilisant une unité de positionnement absolu pour la cabine.

Le tableau suivant présente les types de lecteurs actuellement pris en charge et le mode de profil en vedette. Le type de mode de profil d'entraînement classique ou hérité est le profil de vitesse. Dans ce profil, le contrôleur d'ascenseur sélectionne la vitesse à laquelle l'entraînement doit fonctionner et gère le freinage et les distances minimales de conduite en interne. La manière moderne de contrôler les entraînements est appelée mode profil de position. Dans ce mode de fonctionnement, le variateur effectue tout le calcul des paramètres d'accélération, de conduite et de décélération et s'arrête généralement au niveau du rinçage, sans aucune rampe indépendante de la charge de la cabine.

Un autre grand avantage du mode de profil de position est que le technicien de bord n'a pas à se charger de paramétrer les distances de freinage ou de rampe ni à définir quelle vitesse utiliser pour quelle distance de conduite minimal.

Type d'entraînement de traction	Mode profil
Entraînement à deux vitesses	Profil de vitesse
Variateur de fréquence (onduleur) contrôlé via des bornes	Profil de vitesse
Unité d'entraînement DCP (onduleur)	Profil de vitesse / Profil de poste
Variateur de fréquence CANopen (onduleur) via CiA 417	Profil de vitesse / **Profil de poste**
Unité d'entraînement émulée * 1)	Profil de vitesse

*1) Uniquement pour les panneaux d'entraînement, fonctionnant «sur un bureau» plutôt que sur une véritable installation d'ascenseur.

Type d'entraînement hydraulique	Mode profil
Unité d'entraînement hydraulique non régulée	Profil de vitesse
LRV fabriqué par Bucher Hydraulics	Profil de vitesse
LRV/iValve fabriqué par Bucher Hydraulics	Profil de vitesse
LRV/iCON CANopen fabriqué par Bucher Hydraulics	Profil de vitesse / Profil de poste
GNV fabriqué par GMV/Oildinamic	Profil de vitesse

GNV A3 fabriqué par GMV / Oildinamic	Profil de vitesse
SEV faite par Blain Hydraulics	Profil de vitesse
AZRS fabriqué par ALGI Hydraulik-Systeme	Profil de vitesse
AZFR fabriqué par ALGI Hydraulik-Systeme	Profil de vitesse

Vous trouvez les paramètres associés en appuyant d'abord sur «Accueil», puis sur le bouton matériel «Menu Paramètres», puis sur «Autres» → «Unité d'entraînement».

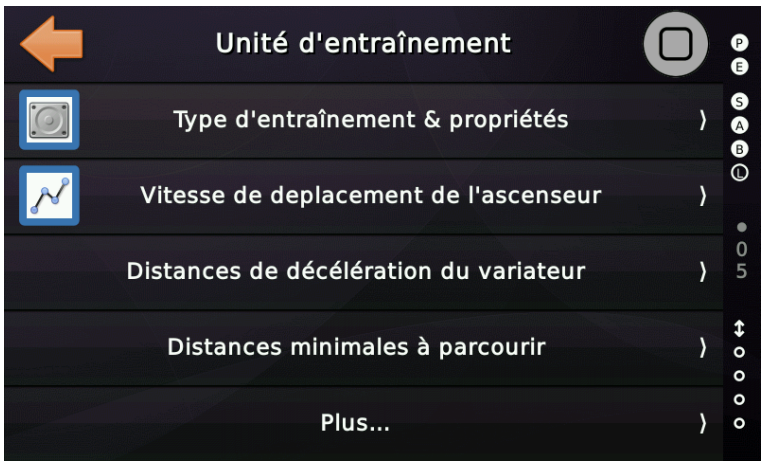


Figure 156: Paramètres de l'unité d'entraînement

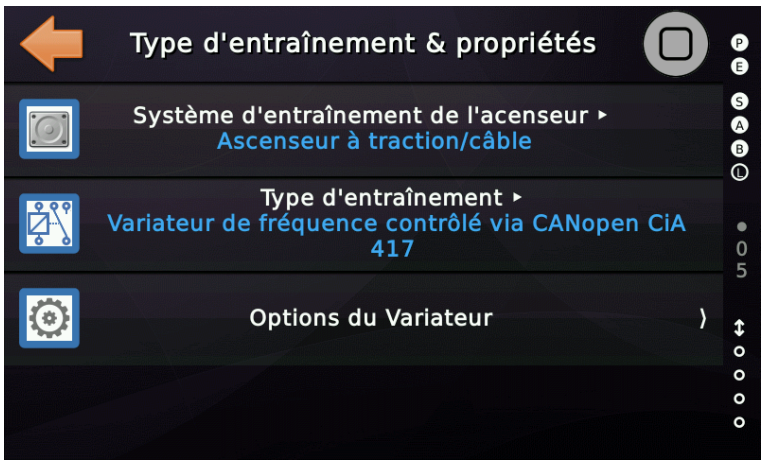


Figure 157: Type de paramètre d'unité d'entraînement

66.1 Système de levage

Cet objet définit le système d'entraînement de base, comme l'ascenseur hydraulique ou l'ascenseur de traction / câble.

66.2 Type d'unité d'entraînement

Cet objet définit le type d'unité d'entraînement utilisée pour faire fonctionner la

traction ou le relevage hydraulique. Voir le tableau «Type d'entraînement de traction» et «Type d'entraînement hydraulique» sur la page précédente pour les réglages possibles.

66.3 Options d'unité d'entraînement

Ce sont des paramètres qui définissent le profil utilisé, le mappage du signal et la supervision.

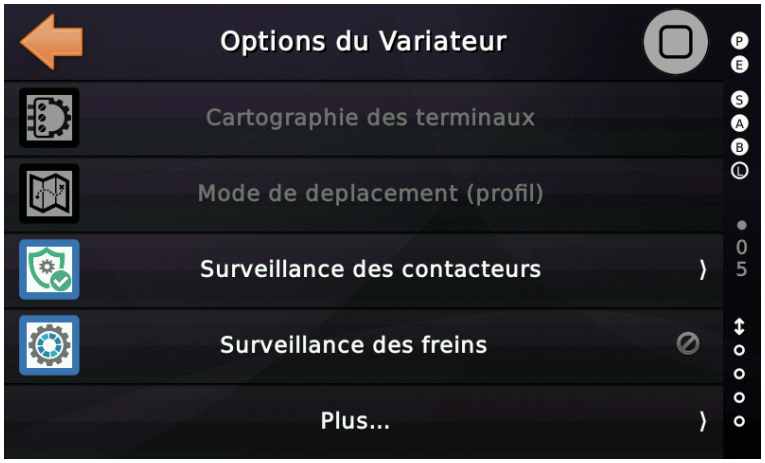


Figure 158: Options d'unité d'entraînement

66.4 Signal d'activation de la commande de l'unité d'entraînement (rarement utilisé)

Ce paramètre définit si un signal externe (une entrée vue du contrôleur THOR) est utilisé pour activer les signaux de sortie de commande du variateur, utilisés pour sélectionner la direction et la vitesse. Si le variateur dispose d'un tel signal de sortie, il est généralement mis sous tension par le variateur peu de temps après que le contrôleur d'ascenseur a déclenché les contacteurs principaux.

66.5 Cartographie des terminaux

Si vous avez sélectionné un type d'entraînement piloté par terminal classique, le mappage des terminaux peut être modifié pour s'adapter à la marque donnée.

66.6 Mode d'entraînement

Si vous avez sélectionné un type d'entraînement qui peut fonctionner sur un profil de vitesse ou un mode de profil de position moderne, le mode préféré peut être configuré ici. Généralement, pour les variateurs CANopen et DCP4 +, le «Mode Profil de Position» est choisi.

66.7 Temps de post-fonctionnement de l'unité motrice

Ce paramètre définit un court délai pendant lequel le variateur et le frein continueront de fonctionner après la suppression des signaux de direction et de vitesse. Cela permet à l'unité d'entraînement d'effectuer le dernier arrêt électrique. Pour un onduleur piloté par borne classique (parallèle), en utilisant les fonctions de sortie par défaut pour K11...14, la direction K11/12 sera abandonnée avec les signaux de vitesse (*Signaux de l'unité d'entraînement → Signaux de commande de l'unité d'entraînement 1..10*), pendant que les signaux de marche/frein K13/14 sont maintenus. Si vous avez besoin de la même chose pour un variateur à 2 vitesses, cela nécessite une sorte de signal d'activation supplémentaire, qui doit s'arrêter avec un retard, après l'arrêt des contacteurs principaux réels (sens/vitesse), le signal '*Signaux de l'unité d'entraînement → Variateur/Activé*' peuvent être utilisés. Par exemple, si le temps était réglé sur une seconde, le signal continuerait pendant cette seconde après la chute du contacteur principal.

66.8 Temporisation à la retombée et à la chute des freins

Ce paramètre définit le temps utilisé pour retarder le moment où le frein est relâché/fermé après l'arrêt. La configuration de ce temps peut être utile, si l'indication « *Vitesse nulle* » ou « *Cible atteinte* » du variateur arrive un peu tôt. Cela empêchera le frein de se fermer, lorsque le système d'entraînement mécanique n'est pas encore complètement arrêté.

66.9 Supervision des contacteurs

Étant donné que de plus en plus d'onduleurs sont des unités «sans contact», ce paramètre est plus au centre des préoccupations que par le passé. Ce paramètre définit la manière dont les contacteurs principaux sont surveillés. Si l'unité motrice en question est un modèle sans contacteur ou commande les contacteurs principaux en interne, la supervision des contacteurs peut être effectuée dans l'unité d'entraînement. Dans ce cas, le contrôleur d'ascenseur peut ne pas ou simplement surveiller la désactivation des contacteurs. Sur les unités d'entraînement classiques, le contrôleur d'ascenseur active et désactive directement les contacteurs principaux et doit donc surveiller leur bon fonctionnement.

Voici les valeurs possibles pour ce paramètre:

- Supervision du contacteur bloqué [par défaut]

  La manière classique de surveiller le bon fonctionnement des contacteurs.

Après l'arrêt de l'ascenseur, l'entrée de supervision doit indiquer que les contacteurs se sont désactivés et ne sont pas accrochés ou bloqués de quelque manière que ce soit.

- Supervision complète des contacteurs (marche / arrêt)

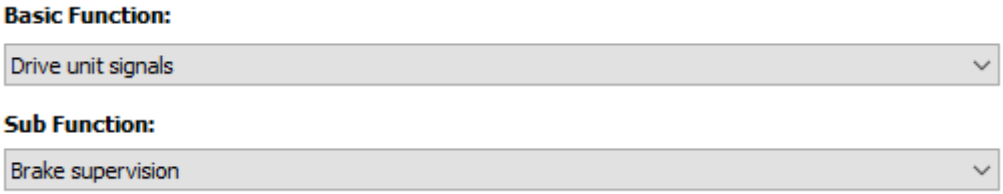
  En plus de vérifier que les contacteurs sont désactivés après l'arrêt, le contrôleur d'ascenseur vérifie également via l'entrée de supervision que les contacteurs principaux ont été activés au démarrage du variateur. Cela peut ne pas toujours être possible, si des éléments de sécurité supplémentaires ont été ajoutés au-delà de la « chaîne de sécurité visible » ou si l'entrée de supervision ne provient pas directement des contacteurs, mais d'une unité d'entraînement ayant les contacteurs « à l'intérieur du boîtier du variateur ».

- Pas de supervision des contacteurs

  Soyez prudent si vous désactivez la supervision du contacteur. Vous pouvez le faire si l'unité d'entraînement ou l'onduleur est une unité sans contact et n'a tout simplement plus de contacteurs principaux classiques.

66.10 Supervision des freins

Ce paramètre définit si l'ascenseur dispose de la supervision des contacteurs ou des contacts de frein. Sélectionnez le nombre de signaux de supervision et utilisez cette fonction d'entrée ...

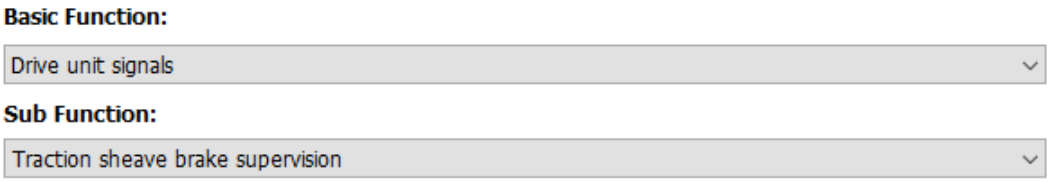


... pour le premier et «Deuxième surveillance de frein» pour le second, «Troisième surveillance de frein» pour le troisième contact de surveillance et ainsi de suite.

Si vous avez sélectionné plus d'un signal de supervision, tous doivent être dans le bon état dans un laps de temps plausible pour permettre un fonctionnement normal.

66.11 Supervision du frein à poulie de traction

Si l'ascenseur dispose d'un frein de poulie de traction séparé, une entrée désignée peut être utilisée pour superviser cette unité par le contrôleur d'ascenseur.



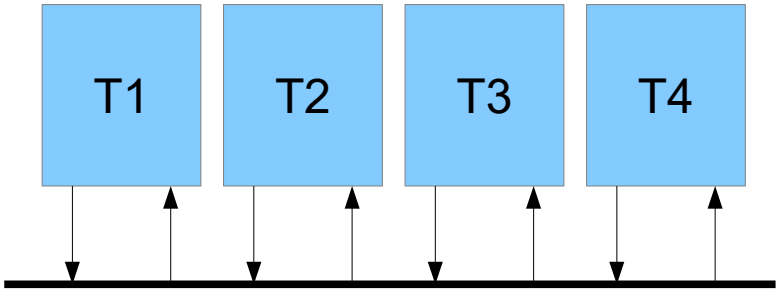
▶ L'entrée doit être de 24 V si le frein bloque le rasage et que l'ascenseur ne roule pas. Cette entrée étant une entrée de supervision, il n'est pas nécessaire d'inverser l'entrée en logique.

66.11.1 Temps de supervision du frein de poulie de traction

Cet objet définit le temps de supervision pour la surveillance d'un frein de poulie de traction séparé qui est vérifié via une entrée par l'armoire de commande. Lorsque l'ascenseur s'est arrêté, cette entrée de supervision doit à nouveau s'activer lorsque le frein a été desserré.

66.12 Verrouillage du démarrage de l'entraînement

Cette fonction est utilisée pour verrouiller le démarrage de plusieurs ascenseurs en même temps en connectant un signal de sortie et un signal d'entrée de chaque ascenseur à la même ligne. L'ascenseur ne démarrera que lorsque la ligne est basse. Pour le signal de sortie, un délai peut être défini. Si l'ascenseur s'arrête à nouveau avant l'expiration du délai, la sortie est également abandonnée.



- La fonction d'entrée utilisée serait:

  Signaux de l'unité d'entraînement → Verrouillage du démarrage de l'ascenseur.

- La fonction de sortie utilisée serait:

  Signaux de l'unité d'entraînement → Indication du verrouillage du démarrage de l'ascenseur.

Vous trouverez les options en appuyant sur le bouton matériel «Favoris», puis en allant dans «Paramètres» → «Plus...» → «Unité d'entraînement» → «Plus...» → «Encore plus...» → «Verrouillage du démarrage du levage/de l'entraînement».

66.13 Frein à corde (pince à corde)

Si un circuit externe est utilisé pour déclencher un frein de câble (pince à câble) dans une situation UCM, cette fonction de supervision est utilisée pour superviser la fonctionnalité de ce circuit.

Vous trouverez les options permettant d'activer/désactiver la fonction de circuit externe du frein à câble dans le menu sous « Menu Paramètres » → « Plus » → « Unité d'entraînement » → « Plus » → « Encore plus » → « Plus encore » → « Utilisation du circuit externe du frein à câble.

66.13.1 Schémas

Le circuit externe de préhension du câble déclenche le frein à câble si la voiture quitte la zone de la porte alors que la chaîne de sécurité (portes) n'est pas fermée, en détectant le signal de la zone de la porte qui s'abaisse. Le signal de zone de porte est créé à partir de deux canaux de zone de porte indépendants. L'un des canaux provient directement d'un solénoïde ou d'une barrière lumineuse à fourche. L'autre canal est une sortie du contrôleur de l'ascenseur, qui indique que l'on se trouve dans la zone de porte grâce aux données de l'encodeur de position absolue.

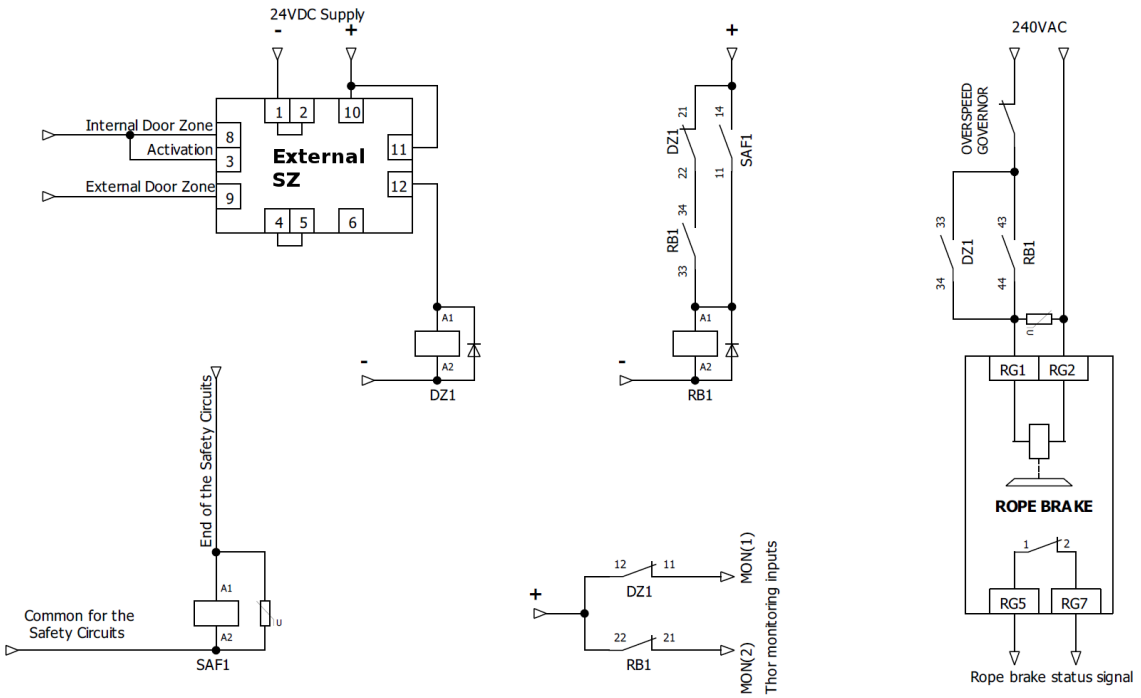


Figure 159: Schémas des pinces à câble

66.13.2 Fonctions d'entrée

Les schémas ci-dessus comportent trois signaux d'entrée de supervision, utilisés pour contrôler le bon fonctionnement du circuit de déclenchement de la pince à câble.

- *Frein à câble, contrôle des contacteurs de zone de porte - MON(1)*

  Il s'agit du signal de supervision pour les contacteurs qui reflètent l'état des deux canaux de la zone de porte. Ce signal de supervision est normalement élevé lorsque la cabine a quitté la zone de la porte et sera de nouveau abaissé lorsque l'ascenseur arrivera à la zone de la porte. Ce signal doit être un "ET" logique des deux canaux de la zone de porte. Il peut résulter d'un circuit de sécurité, qui vérifie qu'aucun des canaux n'est également "accroché". Si le contrôleur de l'ascenseur détecte que les contacteurs de la zone de porte sont suspendus, il bloque l'ascenseur en affichant le défaut " Supervision du contacteur de la zone de porte du frein à câble [2229] ".

- *Contrôle du contacteur de la chaîne de sécurité du frein à câble - MON(2)*

  Il s'agit du signal de supervision pour le contacteur qui reflète l'état de la fin de la chaîne de sécurité. Ce signal de supervision est normalement élevé si la chaîne de sécurité a été ouverte dans la zone de la porte. Le signal sera bas si l'extrémité de la chaîne de sécurité est fermée ou a été ouverte mais que la cabine est déjà hors de la zone de la porte. Si le contrôleur de l'ascenseur détecte que ce contacteur est accroché, il bloque l'ascenseur avec le défaut " Supervision du contacteur de la chaîne de sécurité du frein à câble " [2230].

- *Indication de l'état du frein à câble - RG5/RG7*



  Ce signal d'état doit être élevé tant que le frein à câble ne s'est pas déclenché. Si le contrôleur de l'ascenseur détecte que le frein à câble s'est déclenché, il inscrit le défaut "Le frein à câble (pince) s'est déclenché [2228]" dans le journal de bord et bloque l'ascenseur de manière non volatile.

66.13.3 Fonctions de sortie

- Indication de l'état de l'ascenseur → Indication de la présence d'une voiture dans la zone de la porte

  Ce signal de sortie est un canal pour le circuit de sécurité, représentant le canal de la zone de porte, dérivé des données du codeur de position absolue.

66.14 Essai cyclique automatique du frein principal

Certains systèmes de freinage doivent être soumis à un essai automatique cyclique pour pouvoir être certifiés. En général, ils doivent être testés une fois par jour. Vous pouvez utiliser le planificateur de temps pour définir plus précisément quand le test doit être effectué ou vous pouvez simplement utiliser la minuterie cyclique disponible, en définissant l'intervalle de temps entre deux tests de frein automatiques en heures.

Le test de freinage automatique ne doit pas être confondu avec le test de freinage assisté, qui se trouve dans le menu Service & Assemblage, dans lequel l'ascenseur est accéléré et arrêté avec un seul côté du frein à la fois. Le test de freinage automatique, quant à lui, est effectué lorsque la cabine est à l'arrêt au sol et vérifie uniquement si un côté du frein est capable de maintenir la cabine en position. L'ascenseur veillera toujours à ce que le test ne soit effectué qu'à l'arrêt. Pendant le test, les appels entrants sont enregistrés mais mis en attente jusqu'à ce que le test soit terminé.

Vous trouvez les paramètres associés en appuyant d'abord sur « Accueil », puis sur le bouton matériel « Menu Paramètres », puis sur « Plus... » → « Unité d'entraînement » → « Plus... » → « Encore plus... » → 'En savoir plus...' → 'Test des freins' → 'Test du frein principal cyclique automatique'.

66.14.1 Paramètres et options

66.14.1.1 Utilisation du test de frein principal cyclique automatique

Définit simplement si l'ascenseur utilise cette fonctionnalité ou non. Par défaut, ce paramètre est désactivé et les paramètres associés sont grisés.

66.14.1.2 Minuterie de répétition automatique du test de freinage

Ce paramètre n'est utile que si le « Planificateur de temps » n'est pas utilisé pour déclencher le test. Dans ce cas, cette minuterie cyclique déclenchera régulièrement le test dans un laps de temps fixe. Si les appels de la cabine sont toujours en attente, l'ascenseur attendra simplement d'être à nouveau inactif et effectuera ensuite le test.

66.14.1.3 Plancher d'essai de freinage automatique

Vous pouvez soit définir un étage dédié pour effectuer le test de freinage, soit régler simplement le paramètre sur « off », indiquant que le test peut être effectué à n'importe quel étage, là où se trouve actuellement la voiture.

66.14.1.4 Déclenchement du test automatique du frein principal cyclique

Cet élément peut être utilisé pour déclencher le test manuellement, afin de vérifier son fonctionnement.

66.14.2 Entrées

Les entrées pour la surveillance du frein, telles que « Signaux de l'unité d'entraînement → Surveillance du frein [NC] » sont utilisées pour détecter que le frein s'ouvre réellement pendant l'exécution du test.

De plus, l'entrée « État/Signaux du contrôleur → Surveillance du circuit de test de freinage [NC] » est utilisée pour garantir que les contacteurs impliqués dans le test de freinage retombent tous à nouveau, une fois le test terminé, et ne sont pas enclenchés par erreur, lorsque le l'ascenseur n'effectue pas un tel test. Vous devez activer cette fonction de supervision pour pouvoir l'utiliser.

Vous trouvez les paramètres associés en appuyant d'abord sur « Accueil », puis sur le bouton matériel « Menu Paramètres », puis sur « Plus... » → « Unité d'entraînement » → « Plus... » → « Encore plus... » → 'En savoir plus...' → 'Test des freins' → 'Supervision du circuit d'essai des freins'.

66.14.3 Sorties

- Signaux de l'unité d'entraînement → Indication de test de freinage automatique

  Cette sortie est activée dès que l'opération de test démarre, y compris le moment où l'ascenseur se dirige vers l'étage de test, si celui-ci a été défini. Cette sortie est à nouveau désactivée si le test a été terminé ou annulé - pour un démarrage lors de l'enregistrement d'un appel en cabine, pendant que l'ascenseur se dirige toujours vers l'étage de test dédié, s'il en est un.

- Signaux de l'unité d'entraînement → Test de freinage automatique en cours

  Cette sortie est activée une fois que le test des plaquettes de frein commence. La sortie reste active tant que les plaquettes de frein sont testées.

- Signaux de l'unité d'entraînement → Test du module de freinage

  Cette sortie est activée lorsque le test commence pour alimenter les sorties « Signaux de l'unité d'entraînement → Test du frein 1 [A], Test du frein 2 [B], Test du frein 3 [C]

et Test du frein 4 [D] ».

- Signaux de l'unité d'entraînement → Test du frein 1 [A] … Test du frein 4 [D]

  Ces sorties servent à ouvrir les plaquettes de frein. Ainsi, dans le cas où le variateur aurait quatre plaquettes de frein, alors B/C/D serait alimenté afin de vérifier la plaquette de frein A, qui reste fermée et maintiendra l'ascenseur en position.

66.14.4 Registre

Si le test réussit, les informations sur le début et la fin du test se trouvent dans l'historique du contrôleur d'ascenseur. Si le test échoue, l'ascenseur entrera en mode de fonctionnement bloqué.



66.15 Test de freinage de sécurité cyclique automatique

Certains systèmes d'équipement de sécurité doivent être soumis à un test cyclique automatique pour pouvoir être certifiés. Le test vérifie généralement si le solénoïde est capable de pousser le boulon qui enclenche le dispositif de sécurité. En général, ils doivent être testés une fois par jour, lorsque l'ascenseur est stationnaire à un étage donné et qu'aucun appel n'est en cours. Vous pouvez utiliser le planificateur de temps pour définir plus précisément quand le test doit être effectué ou vous pouvez simplement utiliser la minuterie cyclique disponible, en définissant l'intervalle de temps entre deux tests automatiques.

Vous trouverez les paramètres correspondants en appuyant d'abord sur 'Home', puis sur le bouton matériel 'Menu Réglages' et ensuite sur 'More...' → 'Unité d'entraînement' → 'More...' → 'Encore plus. ..' → 'En savoir plus...' → 'En savoir plus...' → 'Test de freinage de sécurité cyclique automatique'.

66.15.1 Paramètres et options

66.15.1.1 Utilisation du frein d'arrêt automatique de test cyclique

Définit simplement si l'ascenseur utilise ou non cette fonction. Par défaut, ce paramètre est désactivé et les paramètres associés sont grisés.

66.15.1.2 Temps de répétition du test cyclique Frein d'arrêt

Ce paramètre n'est utile que si le planificateur de temps n'est pas utilisé pour déclencher le test. Dans ce cas, cette minuterie cyclique déclenche régulièrement le test dans un laps de temps fixe. Si des appels de cabine sont encore en attente, l'ascenseur attendra simplement d'être à nouveau inactif avant d'effectuer le test.

66.15.1.3 Déclenchement du test automatique des parachutes cycliques

This item can be used to trigger the test manually, in order to check its function.

66.15.2 Entrées

Les entrées permettant de détecter que le boulon s'est effectivement déplacé dans la bonne position, lors de la coupure de l'alimentation du solénoïde qui maintient le boulon, seraient les suivantes :

- Signaux d'état/contrôleur -> Entrée de supervision des dispositifs de sécurité 1, voiture, toutes les portes

[frein à gauche/premier frein]

- Signaux d'état/contrôleur -> Entrée de supervision des dispositifs de sécurité 2, voiture, toutes les portes
  [frein droit/secondaire]

66.15.3 Sorties

- Signaux de l'unité d'entraînement -> Dispositif de sécurité automatique Test, voiture, toutes les portes

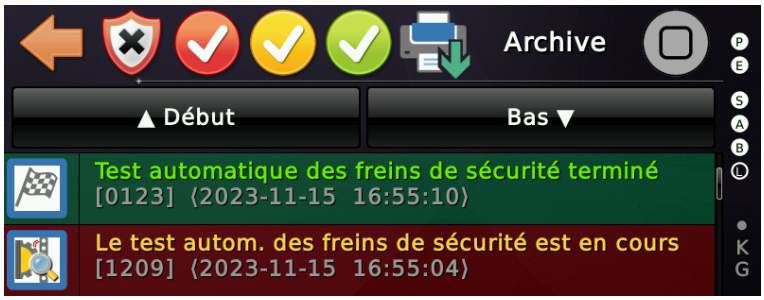
  Cette sortie est utilisée pour déclencher le solénoïde de maintien. La sortie commande donc un contact NF (normalement fermé), typiquement par l'intermédiaire d'un petit contacteur. Si un ELGO33CP est utilisé, le contact normalement fermé doit être chaîné en série avant l'entrée **SG_POW**. Ceci est important car l'ELGO 33CP contrôle l'impédance de la bobine du solénoïde.

- Signaux de l'unité d'entraînement -> Dispositif de sécurité automatique Réinitialisation, voiture, toutes les portes

  Cette sortie est utilisée pour activer le second solénoïde (bobine de réinitialisation), utilisé pour ramener la tige dans sa position d'origine.

66.15.4 Registre

Si le test est réussi, les informations relatives au début et à la fin du test figurent dans l'historique du contrôleur de l'ascenseur. Si le test échoue, l'ascenseur passe en mode de fonctionnement bloqué.





67 Courbe de conduite, distances et décélération

Si vous utilisez un système moderne piloté par profil de position, le technicien n'a généralement pas à gérer les distances de conduite minimales ou les distances de décélération. Mais si vous utilisez un système classique piloté par la vitesse, ces valeurs doivent être configurées.

Pour vous aider dans cette tâche, Thor a deux dialogues. Appuyez sur le bouton matériel «Favoris», puis allez dans «Menu de diagnostic» → «Plus...» → «Encore plus ...» pour les trouver.

67.1 Distances et décélération

Cette boîte de dialogue fournit un moyen facile de conduire l'ascenseur à différents étages et de consulter les valeurs enregistrées pour la distance de conduite minimale et la distance de décélération.



Figure 160: Dialogue Distances et décélération

67.1.1 Profil de vitesse classique

Dans ce profil, le contrôleur d'ascenseur définit la vitesse à conduire et les points de décélération et d'arrêt à utiliser.

La distance de conduite minimale est la distance dont le lecteur a besoin pour utiliser une vitesse donnée. Cela comprend la distance utilisée pour accélérer et une courte distance de conduite constante. Le contrôleur de l'ascenseur ajoutera la «distance minimale de conduite» et la «distance de décélération» et comparera le résultat à la distance à parcourir pour atteindre l'étage donné. En faisant cette comparaison, le contrôleur prend la décision, quelle vitesse [V0 ... V4] à utiliser réellement pour conduire à l'étage donné.

67.1.2 Profil de poste moderne

S'il est doté du mode profil de position, le système d'entraînement calcule la courbe de déplacement. Le régulateur spécifie toujours la vitesse nominale admissible dans le mode de fonctionnement respectif utilisé pour le déplacement. Le variateur et le contrôleur établissent la liaison de la cible pour démarrer. Le variateur fournit en permanence «l'effort de contrôle» (la distance nécessaire pour s'arrêter à nouveau) utilisé par le contrôleur pour déterminer le prochain étage auquel un appel pourrait encore être intercepté. ▶ Certains variateurs peuvent calculer une courbe sans déplacement constant sur des courses courtes, à des vitesses nominales élevées. Avec la V1.37.08, vous trouverez une option à côté du mode profil, qui utilisera la V1..3, lorsqu'on peut estimer qu'aucun déplacement constant pendant 3 s n'est possible.

67.2 Afficher la courbe de conduite

La vue de la courbe d'entraînement fournit les données de vitesse enregistrées, détectées via le système de positionnement absolu, au fil du temps sous forme de diagramme.

Appuyez sur le bouton matériel «Favoris», puis allez dans «Menu de diagnostic» → «Plus...» → «Encore plus...» → «Affichage de la courbe de conduite» pour ouvrir la boîte de dialogue.

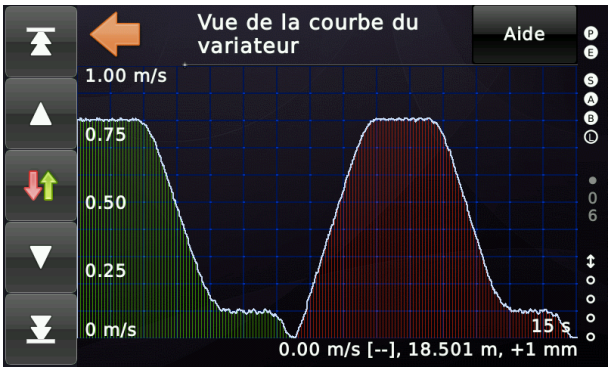


Figure 161: Courbe d'entraînement utilisant le profil de vitesse avec rampement

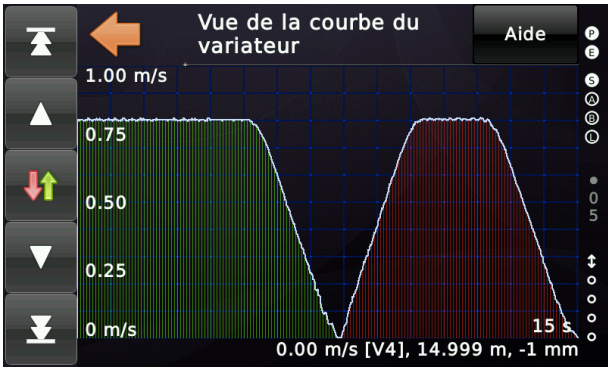


Figure 162: Courbe d'entraînement en utilisant le profil de position sans fluage

68 Opération de démarrage rapide

La fonction de démarrage rapide est utilisée pour réduire le laps de temps dont le variateur a besoin, après avoir fermé et verrouillé les portes, pour démarrer réellement l'ascenseur.

Pour mettre en œuvre cela, le circuit de sécurité (SZ) est utilisé pour ponter les portes, alors qu'elles sont encore en fermeture, de la même manière qu'une procédure de mise à niveau le ferait. Pour les ascenseurs à traction, cette procédure comprend l'ouverture du frein et le maintien de l'équilibre de la cabine avec une vitesse de 0 mm/s.

Sur les ascenseurs hydrauliques, la fonction de démarrage rapide peut également être utilisée afin de créer une pression d'huile hydraulique, pendant que les portes se ferment encore.

Pour s'assurer que les portes sont complètement fermées et verrouillées et que la chaîne de sécurité est donc complètement fermée, un relais de démarrage rapide supplémentaire coupe la ligne entre la sortie SZ (circuit de sécurité, utilisé pour alimenter l'extrémité de la chaîne de sécurité) et la porte. verrouiller l'entrée. Si le contrôleur d'ascenseur peut être sûr d'une porte complètement fermée / verrouillée, il peut alors laisser tomber le relais et ensuite le SZ, sans faire tomber les contacteurs principaux. Vous pouvez entrer les paramètres de démarrage rapide associés en appuyant d'abord sur «Accueil», puis sur le bouton matériel «Menu Paramètres», puis sur «Plus...» → «Unité motrice» → «Plus...» → «Démarrage rapide».

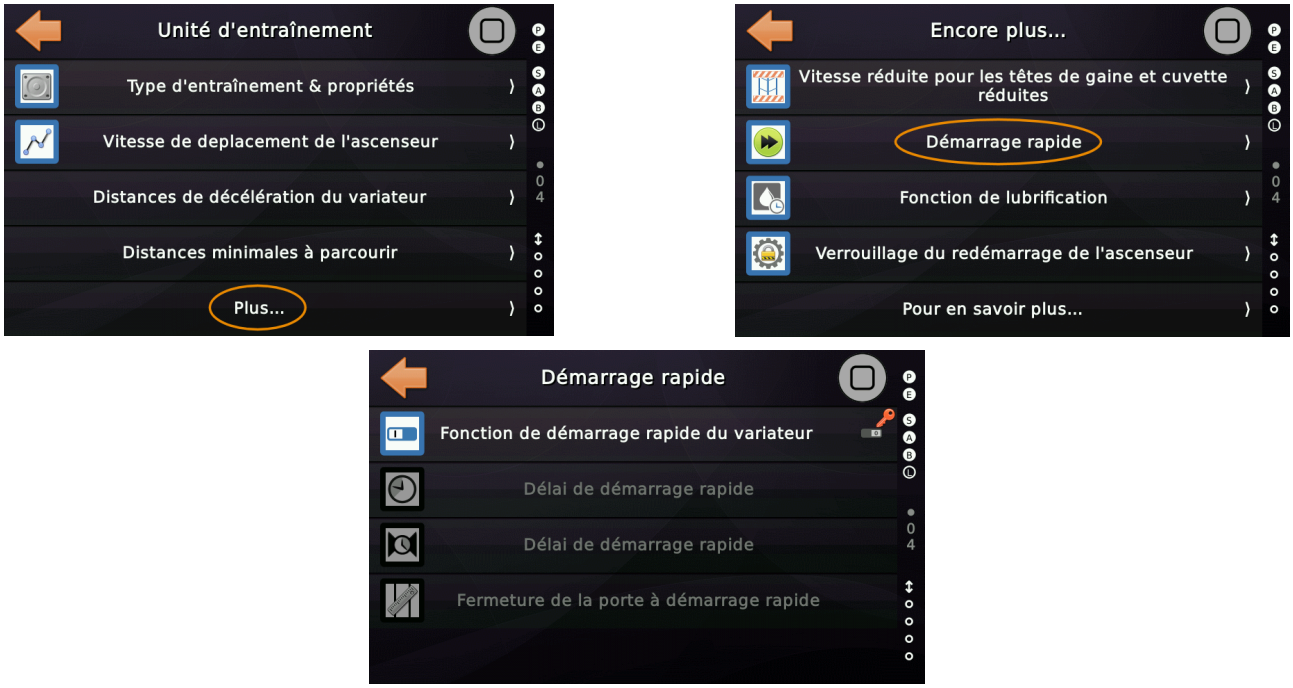


Figure 163: Paramètre de démarrage rapide

Le contrôleur d'ascenseur effectuera un démarrage normal si le démarrage rapide a été interrompu trop souvent par la réouverture de la porte ou l'interruption de la barrière immatérielle.

Le délai d'expiration des opérations de démarrage rapide peut être configuré. La valeur par défaut est de 10 s.

Vous trouverez les options permettant d'activer / désactiver la fonction de démarrage rapide et de régler le délai d'attente pour être continuellement en fonctionnement démarrage rapide, dans le menu sous «Menu Paramètres» → «Plus...» → «Unité motrice» → «Plus...» → «Démarrage rapide».

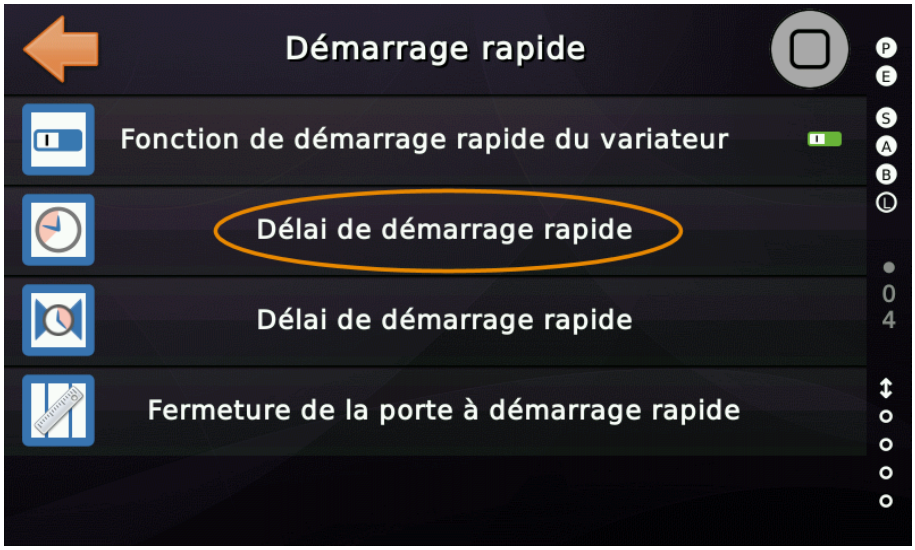


Figure 164: Paramètre pour le délai de démarrage rapide



Figure 165: Délai de démarrage rapide par défaut

68.1 Autres paramètres de démarrage rapide.

68.1.1 Délai de démarrage rapide

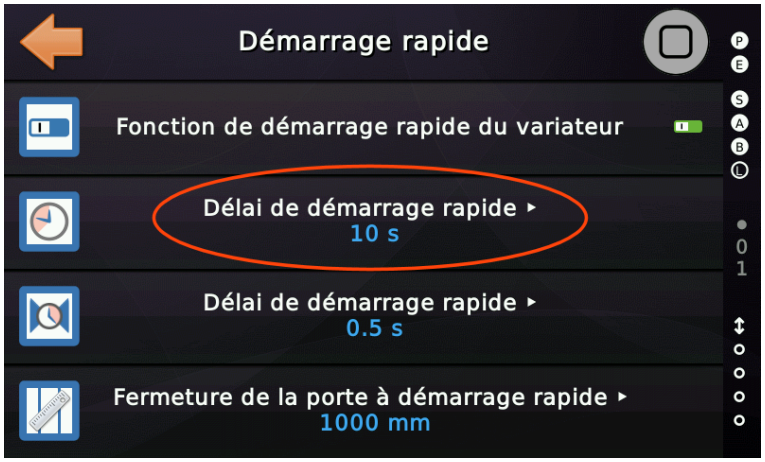


Figure 166: Parameter for delaying the Begin of the Quick-Start

Ce paramètre définit un délai, à partir de la fermeture des portes, avant que la séquence de démarrage rapide ne soit enclenchée et que le variateur ne soit mis sous tension, alors que les portes sont toujours en cours de fermeture.

68.1.2 Largeur de fermeture des portes du démarrage rapide de l'entraînement

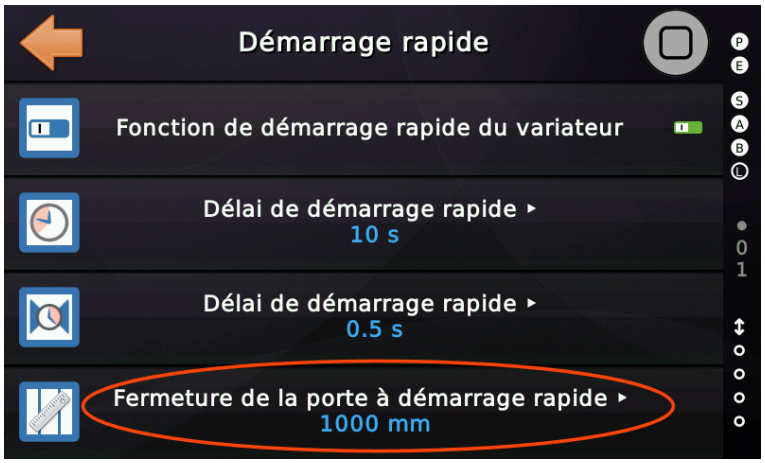


Figure 167: Door close width required for engaging the Quick-Start

Ce paramètre définit la largeur de fermeture des portes avant que la séquence de démarrage rapide ne soit enclenchée et que l'entraînement ne soit mis sous tension, alors que les portes sont toujours fermées. Pour utiliser cette fonction, il faut une appareil à porte CANopen capable de transmettre la largeur d'ouverture de la porte via le système de bus.

68.2 Schéma fonctionnel

Ce schéma de base montre comment le circuit de sécurité (SZ), le relais de démarrage rapide et les entrées de chaîne de sécurité fonctionnent ensemble.

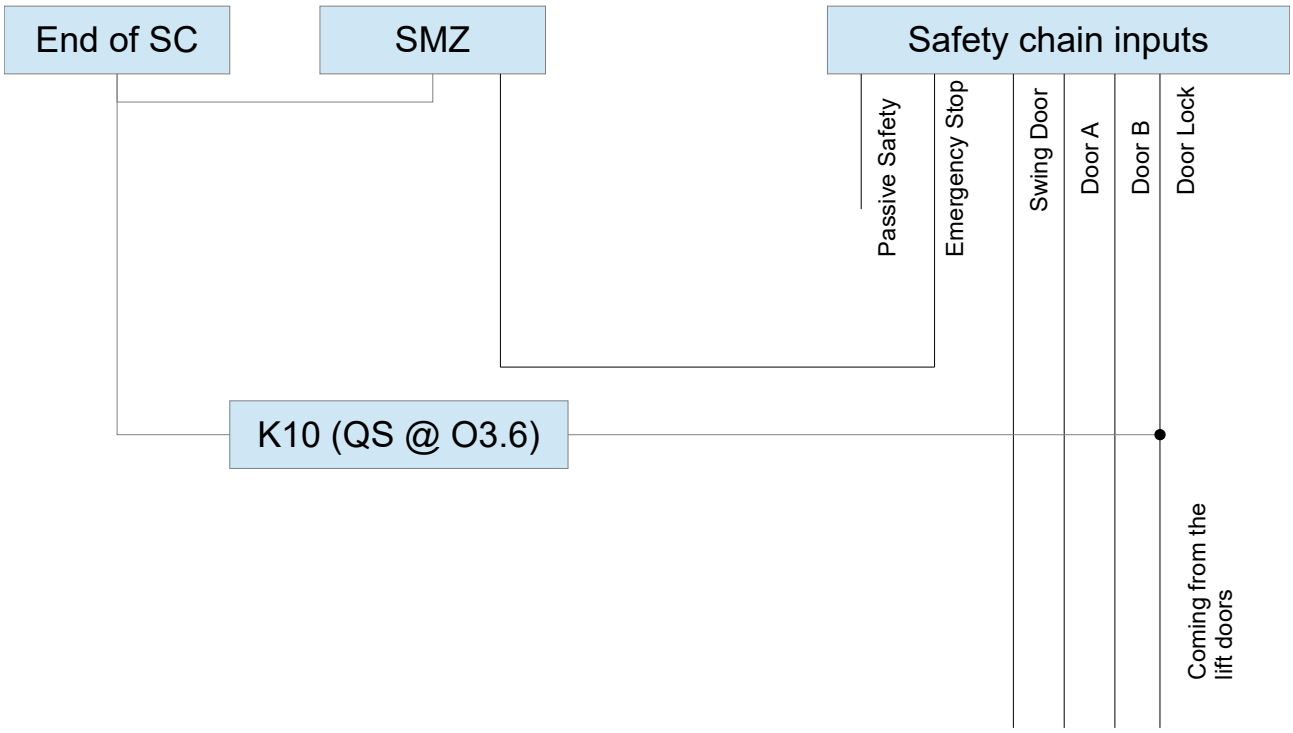


Figure 168: Schéma fonctionnel de démarrage rapide

Pour utiliser la fonction de démarrage rapide, vous devez inclure le relais K10 (QS) entre l'extrémité du circuit de sécurité et l'entrée de la chaîne de sécurité du verrou de porte.

Si vous ajoutez le câblage requis, éteignez le contrôleur. La chaîne de sécurité fonctionne généralement avec 230V AC.

68.2.1 Théorie de fonctionnement

Pour utiliser la fonction de démarrage rapide, vous devez inclure le relais K10 (QS) entre l'extrémité du circuit de sécurité et l'entrée de la chaîne de sécurité du verrou de porte.

Si vous utilisez un démarrage rapide, le contrôleur d'ascenseur activera le circuit de sécurité (SZ) de la même manière que pour la remise à niveau. Le relais K10 tombera lors d'un démarrage rapide, de sorte que l'entrée de verrouillage de porte ne sera pas alimentée en 230VAC (vers l'arrière), lorsque le SZ est activé. Cela signifie que le variateur peut démarrer mais que le contrôleur d'ascenseur peut toujours «regarder»

les portes se fermer et se verrouiller.

Si les portes sont en place (fermées et verrouillées), le contrôleur d'ascenseur activera à nouveau K10 (fermera la ligne entre l'extrémité de la chaîne de sécurité et l'entrée de verrouillage de porte), puis lâchera le SZ, tout en maintenant les contacteurs principaux actifs. L'ascenseur peut maintenant commencer à rouler.

68.3 Relais de démarrage rapide sur le SB-Board

Vous trouvez les contacts du relais de démarrage rapide juste à l'extrémité de la chaîne de sécurité en bas à gauche, si vous avez l'unité paysage. En mode portrait, ce serait alors en haut à gauche.

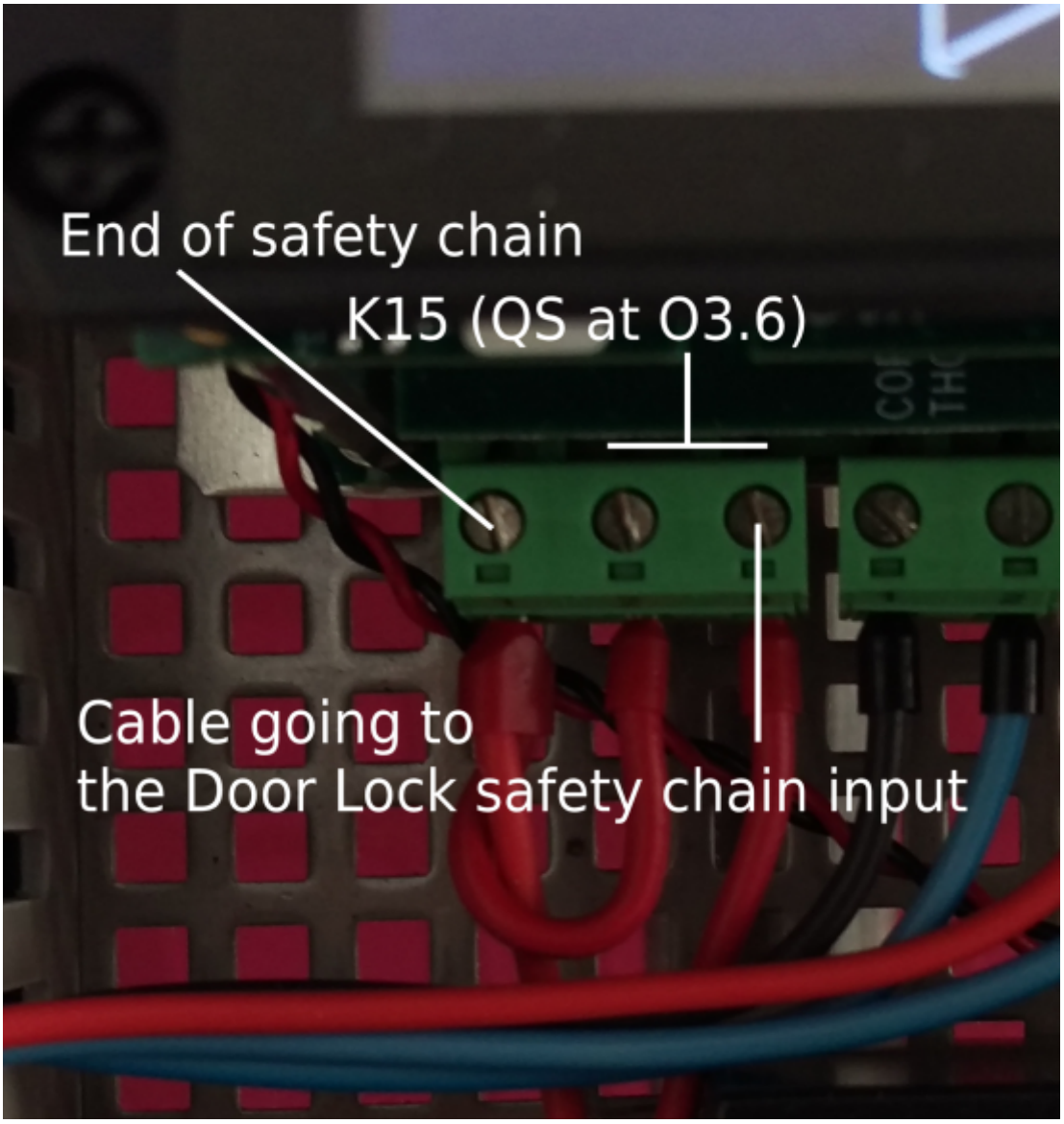


Figure 169: Contacts de relais de démarrage rapide

Sachez que ces signaux fonctionnent avec 230 V CA, lors de l'ajout du câblage supplémentaire requis pour la fonction «Démarrage rapide».

68.4 Les sorties

- Sortie à utiliser pour l'O3.6 (K10) à bord de l'unité Thor.

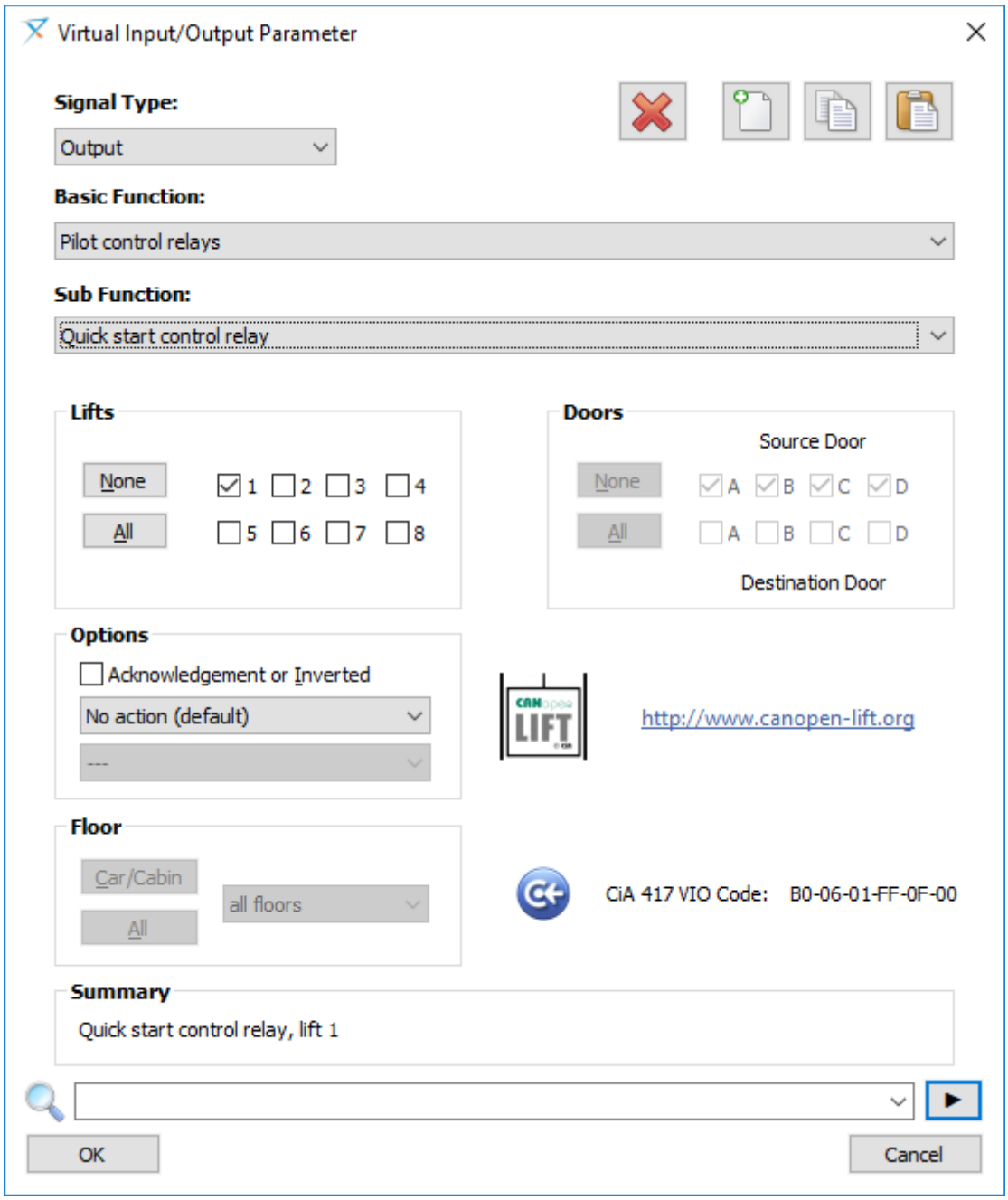


Figure 170: Fonction de sortie pour actionner le relais de démarrage rapide

68.5 Remarques

Consultez le manuel de votre lecteur, s'il prend en charge le démarrage rapide et s'il existe des exigences ou des prérequis spéciaux.

Cette fonction peut augmenter la consommation d'énergie globale de votre installation d'ascenseur - mais si elle est utilisée avec précaution, elle peut réduire le temps de transport des passagers et peut éliminer cette seconde dérangeante après la fermeture / verrouillage des portes et le démarrage de l'ascenseur.

69 Protection contre les chutes / antidérapante

Le dispositif «Drop Protection» ou «Anti Slip» est souvent implémenté via une unité solénoïde actionnant une tige de goupillage qui, une fois engagée, verrouille le régulateur de vitesse et active ainsi le parachute de sécurité, empêchant tout mouvement ultérieur de la cabine / cabine dans dans les deux sens, voir chapitre 53 'Prise en charge des systèmes de protection contre les chutes'.

69.1 Théorie de fonctionnement

Une opération typique est que le solénoïde est mis sous tension avant le démarrage de l'ascenseur et éteint avec un petit délai après l'arrêt de l'ascenseur.

Pour surveiller l'état réel du solénoïde, le contrôleur d'ascenseur nécessite un contact de rétroaction qui reflète la position mécanique du solénoïde. Un temps de supervision peut être ajusté pour définir quand le système émettra une erreur, si le solénoïde ne suit pas mécaniquement le signal de sortie utilisé pour contrôler sa position.

Vous trouvez les options pour activer / désactiver la fonction de protection contre les chutes et la régler les temps de supervision et de retard dans le menu sous «Menu Paramètres» → «Plus...» → «Unité d'entraînement» → «Plus...» → «Protection contre les chutes».

69.2 L'entrée/Sorties

La sortie pour faire fonctionner le solénoïde et le signal d'entrée de retour se trouvent sous la fonction de base «Signaux d'état».

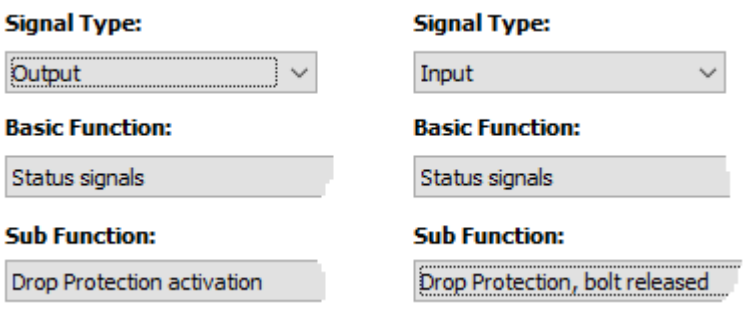


Figure 171: Signaux de protection contre les chutes/ antidérapants

70 Remise à niveau

La remise à niveau est généralement une opération qui est automatiquement déclenchée par l'ascenseur après l'arrêt de la cabine / cabine pour maintenir la cabine dans la zone de niveau. Lors de l'embarquement / du chargement ou du débarquement / déchargement de la cabine, la position réelle de la cabine peut changer un peu de haut en bas et créer une marche suffisamment grande pour laisser un passager trébucher. Afin de maintenir la cabine à niveau, l'ascenseur peut remettre la cabine à niveau automatiquement. Ceci est essentiel, en particulier sur les ascenseurs hydrauliques, car l'huile dans le cylindre retourne lentement vers le réservoir d'huile.

70.1 Fonctionnement de base

Habituellement, l'opération de mise à niveau peut être effectuée lorsque les portes sont ouvertes. Le module de circuit de sécurité (SZ) est donc chargé de relier la chaîne de sécurité de la porte pour mettre le variateur sous tension afin de remettre à niveau la cabine. Quoi qu'il en soit, le contrôleur d'ascenseur offre une option pour effectuer un nivellement avec des portes fermées uniquement, sans inclure le SZ, si nécessaire.

Le variateur présentera la vélocité VN à remettre à niveau. La vitesse de nivellement ne doit pas dépasser 0,3 m / s. Une valeur typique est de 0,1 m / s. Si l'unité d'entraînement ne prend pas en charge VN, la vitesse rampante V0 sera utilisée à la place.

Pour définir l'espace qui nécessiterait un nivellement, une zone de nivellement au-dessus et au-dessous de la position réelle du sol peut être configurée en millimètres.

Vous trouverez les valeurs de la zone de re-nivellement - ainsi que de la zone de niveau - dans le menu, sous 'Menu Réglages' → 'Plus...' → 'Unité de positionnement' → 'Distances et paramètres' → 'Plus...' → 'Re- zone de nivellement au-dessous / au-dessus».

De plus, et en particulier pour les ascenseurs hydrauliques, vous pouvez activer une «*Zone de mise à niveau étendue en dessous*» permettant à la cabine de s'enfoncer encore plus bas, lorsque les portes sont fermées. Cela peut être utilisé pour réduire les tentatives de remise à niveau par heure.

Ne confondez pas le paramètre de la zone de «re-nivellement» avec le paramètre définissant la «zone de niveau». La «zone de niveau» définit la tolérance maximale autorisée lorsque l'ascenseur s'arrête au niveau du sol. Cette zone est généralement plus petite que la zone de nivellement, définissant l'espace lorsque l'ascenseur doit commencer à se remettre à niveau. Vous pouvez jeter un œil à la figure .********

70.2 Options et paramètres de remise à niveau

Vous trouverez toutes les options et paramètres relatifs à la remise à niveau dans le menu sous «Menu Paramètres» → «Plus...» → «Unité d'entraînement» → «Plus...» → «Mise à niveau».

70.2.1 Option «Remise à niveau marche/arrêt»

Permet simplement d'activer / désactiver le re-nivellement d'une manière simple.

70.2.2 Option «Avec une unité d'entraînement séparée»

Sur certains systèmes hydrauliques plus anciens, en particulier, vous pouvez avoir une unité de mise à niveau distincte pour régler avec précision la position de la cabine, en utilisant des sorties séparées. Les signaux de sortie requis seront '*Signaux de l'unité d'entraînement → Re-nivelage montée/descente*'. Si vous utilisez une pompe hydraulique distincte pour effectuer la remise à niveau, veillez à placer le contacteur de cette pompe dans la chaîne de contrôle des contacteurs.

70.2.3 Paramètre «Nombre de tentatives de nivellement par heure»

Un nombre maximal de tentatives par heure est nécessaire pour limiter les opérations de nivellement et d'empêcher une boucle "sans fin", si le système ne parvient pas à niveler à nouveau ou si la cabine est trop décalée, de sorte qu'elle se trouve à nouveau hors de la zone de nivellement, la valeur peut et doit être configurée.

70.2.4 Option «Remise à niveau avec portes fermées uniquement»

Afin de faire fonctionner la mise à niveau sans module SZ pour le pontage de la chaîne de sécurité de la porte, cette option peut s'avérer utile. Il ne laisse l'ascenseur se remettre à niveau que si les portes sont déjà fermées.

70.2.5 Paramètre «Délai de remise à niveau»

Afin de limiter, pour des raisons de sécurité, le temps pendant lequel l'ascenseur tente de se remettre à niveau et de s'assurer que l'opération sera annulée, si la remise à niveau ne fonctionne pas, un délai d'attente générique doit être défini. En général, 15 s est une valeur qui couvre même les longues opérations de nivellement.

70.2.6 Paramètre «Retard de l'opération de remise à niveau»

Ce délai définit l'intervalle de temps entre l'ascenseur détectant que la cabine est hors

de la zone de remise à niveau et le moment où il commence réellement à se remettre à niveau. Ceci est utile pour empêcher l'ascenseur de se remettre à niveau simplement parce que la cabine / cabine oscille un peu, pendant que les passagers montent à bord ou descendent de la cabine.

70.2.7 Option «Zone de re-nivellement étendue sous marche / arrêt»

Afin de disposer d'une zone de remise à niveau plus large sous la position réelle du sol, en supposant que l'ascenseur a déjà fermé les portes, vous pouvez activer cette option.

Vous trouverez la valeur de la 'Zone de nivellement étendue ci-dessous' dans le menu sous 'Menu Paramètres' → 'Plus...' → 'Unité de positionnement' → 'Distances et paramètres' → 'Plus...' → 'Zone de nivellement étendue ci-dessous' .

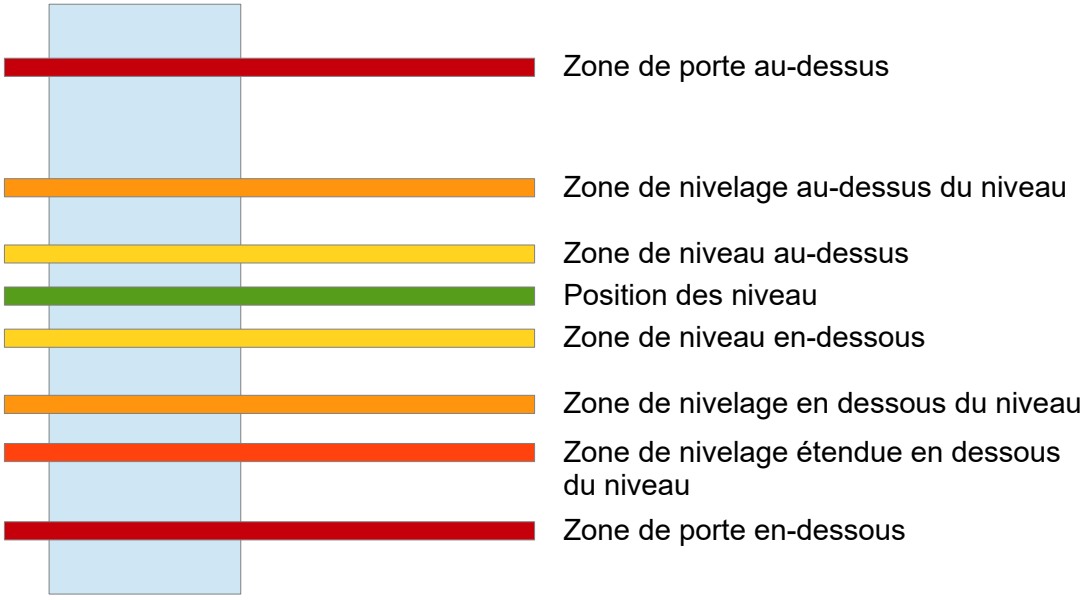


Figure 172: Distances et zones autour du niveau du sol

La figure ci-dessus montre les distances et les zones autour du niveau du sol. Voici quelques exemples de valeurs qui donneront une idée:

- Zone de porte au-dessus / au-dessous de 150 mm
- Zone de nivellement au-dessus / au-dessous de 50 mm
- Zone de nivellement étendue en dessous uniquement (généralement pour les ascenseurs hydrauliques) 70 mm
- Zone de niveau supérieure / inférieure à 10 mm (selon EN81-20)

Les valeurs de distance réelles peuvent être différentes pour une véritable installation d'ascenseur.

71 Les portes

Les portes sont la partie la plus vitale d'une installation d'ascenseur et généralement les composants qui génèrent le plus de défauts et de problèmes.

La mise en œuvre mécanique et électrique des portes est très différente. Nous examinerons les types de portes les plus courants et comment configurer THOR pour y faire face.

Fondamentalement, ces combinaisons de portes ont été implémentées dans l'application d'ascenseur:

- **Portes palières automatiques et portes automatiques**

  C'est la configuration typique des ascenseurs modernes. L'entraînement de la porte est au niveau de la cabine et déplace la porte de l'arbre à l'aide d'un coupleur de porte. Le verrouillage des portes de gaine est généralement effectué à l'aide d'un verrou à crochet. Ces portes n'ont pas besoin d'un aimant de serrure. Mais le contrôleur de levage Thor fournit de toute façon le signal magnétique. Donc, si nécessaire, il peut être utilisé. Certaines marques de portes automatiques plus anciennes peuvent comporter un aimant de verrouillage.



Les portes de palier et de cabine automatiques peuvent être très facilement connectées à l'aide d'un contrôleur de porte compatible CANopen CiA 417. Cela signifie que le technicien sur le côté n'a pas à gérer la logique de l'interrupteur de fin de course de porte ou les signaux du moteur de porte.



Nous vous recommandons de toujours connecter le signal de la barrière photoélectrique directement au contrôleur d'ascenseur ou à l'unité de panneau IO-toit de cabine, qui est connecté au contrôleur d'ascenseur (via le système de bus). Il n'est pas recommandé de connecter le signal de la barrière lumineuse à la machine de porte. La raison en est que lors du fonctionnement de l'alarme incendie, le contrôleur d'ascenseur doit décider soit d'utiliser le signal de la barrière lumineuse, soit de l'ignorer, en raison de l'émission de fumée, conformément à la réglementation EN81.



Les portes de cabine automatiques peuvent être sans interrupteurs de fin de course, interrupteurs de fin de course pour l'état «ouvert» ou «fermé» ou les deux. Pour cette raison, l'application d'ascenseur THOR vous donne la possibilité de configurer séparément ces propriétés pour chaque porte. Outre

les interrupteurs de fin de course, qui définissent la porte à ouvrir ou à fermer complètement, un intervalle de temps pour l'ouverture / la fermeture de la porte peut être défini. Si ce délai est écoulé et que la porte n'a pas de fins de course, il définira la porte à ouvrir ou à fermer. Si vous avez des interrupteurs de fin de course et qu'ils n'ont pas été actionnés dans le délai imparti, un élément de défaut sera ajouté au journal de bord. Mais l'ascenseur restera généralement opérationnel.

Étant en opération d'inspection / de sauvetage d'urgence, la machine de porte arrête les portes sans couple, ce qui permet de les déplacer à la main tant que l'ascenseur ne démarre pas / ne roule pas. S'il commence à conduire ou roule, les portes seront maintenues fermées avec un couple. L'arrêt d'urgence arrêtera également le fonctionnement de la porte.

- **Portes à gaine manuelles et portes de cabine automatiques.**

  Même si les portes manuelles deviennent rares de nos jours, il y a des régions où elles existent encore beaucoup. Souvent, les ascenseurs à portes battantes ont été ou seront modernisés avec une porte de cabine automatique, ce qui rend cette variante assez courante. Très typique pour cette variante de porte, les portes de la cabine resteront ouvertes si l'ascenseur se gare.

  Manutention légère de cabine pour portes battantes...

  La lumière de la cabine n'est souvent pas complètement éteinte, si l'ascenseur a des portes battantes, mais réduite, de sorte qu'un passager potentiel puisse toujours voir que la cabine est au sol, à travers la petite fenêtre, que ces portes palières ont généralement. Quoi qu'il en soit, vous pouvez sélectionner une heure pour la fermeture automatique des portes de la cabine, même pour ce type de porte, à la demande des clients.

  Verrouillage des portes battantes...

  Normalement, si l'ascenseur démarre, il attend la fermeture de la porte palière manuelle / battante. Ensuite, il verrouille la porte palière via l'aimant de verrouillage et ferme enfin les portes de la cabine. Cela signifie qu'un passager au palier ne peut pas rouvrir la porte, une fois qu'elle est verrouillée. Parfois, le client demande qu'un passager se précipitant vers la porte palière puisse la rouvrir. Dans ce cas, la «condition préalable à l'activation du verrouillage de la porte» peut être réglée de «Automatique» à «Porte de cabine A» ou «Porte de

cabine B». L'aimant de verrouillage sera alors activé, pas avant que la porte de la cabine ne se soit fermée, ce qui fera rouvrir la porte de la cabine, lorsque les portes palières sont rouvertes.

- **Portes de gaine manuelles et portes de cabine manuelles (portails)**

  Cette combinaison de porte est assez rare de nos jours mais existe toujours dans un environnement industriel ou historique. Le contrôleur d'ascenseur compte sur la fermeture des deux portes par les passagers. Le verrouillage de la porte palière se fait généralement en fermant mécaniquement la porte de la cabine (portail). Il est intéressant pour ces portes que vous souhaitiez peut-être configurer la «sonnette de porte» sur des contacts de chaîne de sécurité différents, en fonction de l'installation de l'ascenseur. Cette variante est également disponible avec l'utilisation du circuit de sécurité, afin que le passager puisse ouvrir la porte manuelle de la cabine (portail) lors de l'entrée dans la zone.

71.1 Paramètre de porte

Pour ouvrir les «Paramètres et options» des portes, appuyez sur le bouton matériel «Favoris»' puis entrez

«Menu Paramètres» → «Portes».



Figure 173: Paramètre de porte

71.2 Nombre de portes de voiture/cabine

Ce paramètre décrit le nombre de portes de la cabine / cabine. La majorité des ascenseurs n'a qu'une seule porte, certains deux et trois portes est très rare.

71.3 Tables de portes palières

La table de porte définit pour chaque étage, quelles portes existent réellement. L'ensemble de portes sur un étage est également appelé «masque de porte» dans l'application d'ascenseur THOR.



Figure 174: Tables de porte

Il y a cinq tables disponibles. La table de porte 1 est la table par défaut avec laquelle l'ascenseur fonctionne normalement. Les tables de porte 2...4 sont des tables de porte en option, auxquelles l'ascenseur peut commuter via des signaux d'entrée, sur demande. La dernière table de porte, appelée «Table de porte battante» est un peu une chose spéciale. Imaginez que vous avez toutes les portes automatisées, mais sur un seul étage se terminant dans une cour, vous avez une grande porte battante. Si vous vous trouvez à cet étage,

la porte de la cabine doit réagir différemment. Il doit rester ouvert, s'il est au ralenti et la minuterie d'éclairage de la cabine doit fonctionner en conséquence. Dans ce cas, vous pouvez sélectionner ces exceptions en utilisant ce tableau spécial.

71.4 Propriétés de la porte

Les propriétés de la porte peuvent généralement être configurées pour chaque porte (A / B / C / D) individuellement. Ils définissent les paramètres et les options qui dépendent de la machine de porte réelle utilisée, comme avoir des interrupteurs de fin de course de porte ou non.

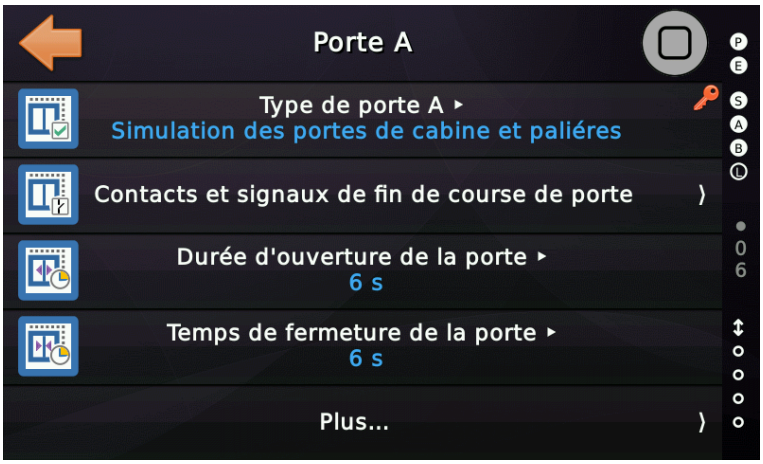


Figure 175: Propriétés de la porte

71.4.1 Type de porte X

Ce paramètre définit, si la porte est un...

- Porte de cabine automatique et porte palière
- Porte de cabine automatique et porte palière manuelle
- Porte de cabine manuelle et porte palière manuelle
- Porte palière manuelle uniquement
- Porte de cabine automatique simulée et porte palière

La dernière sélection possible `` Simulé automatique ... '' est généralement utilisée, si l'application d'ascenseur THOR fonctionne en mode tableau d'entraînement sur un bureau, plutôt que dans une véritable installation d'ascenseur.

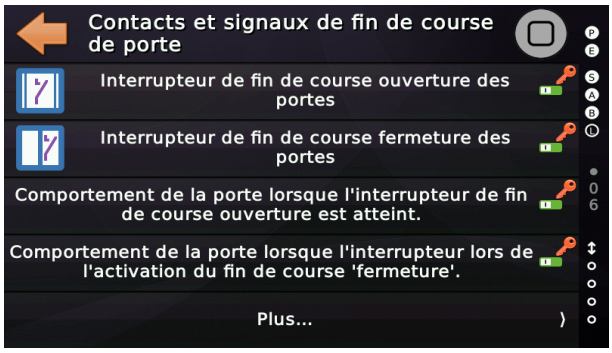


Figure 176: Options des fins de course de porte

71.4.2 Interrupteurs de fin de course de porte

Il s'agit en fait d'une branche de menu vers un sous-menu pour la porte sélectionnée,

utilisée pour définir si la porte a des interrupteurs de fin de course pour l'état «ouvert» et / ou «fermé». Ici, vous pouvez également définir si l'entraînement de la porte (moteur) doit être arrêté, s'il a actionné le fin de course ou s'il doit continuer à fonctionner pour «maintenir» la porte fermée ou ouverte. De nombreuses unités de porte exigent que les signaux d'ouverture et de fermeture restent activés au niveau de l'interrupteur de fin de course.

71.5 Options de porte et horaires

Ces options de porte et paramètre de minuterie sont partagés par toutes les portes de cabine / cabine. Ici, vous pouvez configurer, si l'ascenseur comporte «Ouverture de porte avancée» parmi d'autres paramètres.



Figure 177: Options et heures des portes

71.5.1 Minuteries de porte

Si la porte doit lancer un signal de «Coup de coude», si elle est bloquée et tente de se fermer afin de commencer à conduire, la période qui définit le moment où l'ascenseur commence à «Pousser» peut être configurée ici ainsi qu'une durée pour un signal d'avertissement, activé avant que la porte ne commence réellement à tourner ou ne commence simplement à se fermer. Le terme «pousser» signifie que la porte se fermera avec une vitesse et une force réduites, la barrière lumineuse étant désactivée, repoussant doucement ce qui se trouve sur le chemin.

Si vous utilisez la fonction «Nudging de porte», vérifiez deux fois que la machine de porte utilise une force / un couple inférieur pour cette opération, afin d'éviter de blesser les passagers.



Figure 178: Minuteries de porte

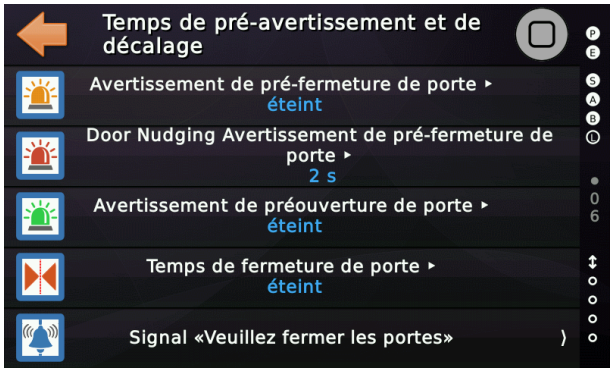


Figure 179: Plus de minuteries de porte

▶ Vous pouvez également définir un signal / heure d'avertissement «pré-ouverture», rarement utilisé.
▶ Si vous n'avez pas d'interrupteurs de fin de course ou avez défini que l'entraînement de porte (moteur) doit continuer, si vous avez atteint l'interrupteur de fin de course, vous pouvez configurer un intervalle de temps de ralenti pour arrêter l'entraînement de porte enfin, dans l'ordre pour éviter la surchauffe ou pour économiser de l'énergie.

71.5.2 Détecteurs de porte et boutons

L'utilisation du paramètre de ce sous-menu vous permet de sélectionner quand le bouton de fermeture de porte doit être activé et comment le détecteur de mouvement doit se comporter.

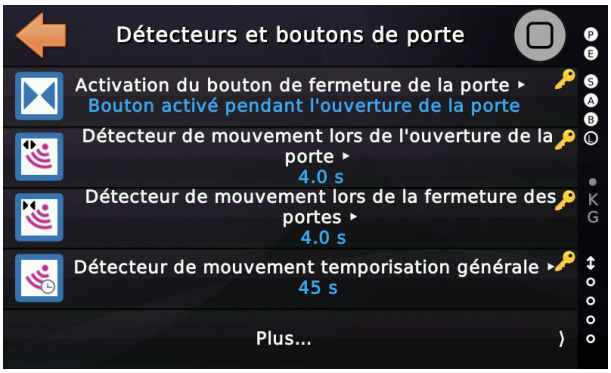


Figure 180: Détecteurs de porte et boutons

71.5.2.1 Entrée de rideau lumineux

Le rideau lumineux inversera la fermeture d'une porte, mais par défaut, il ne rouvrira pas une porte complètement fermée. Si vous avez besoin que le rideau lumineux rouvre une porte complètement fermée, vous pouvez activer l'option « Le rideau lumineux rouvre une porte complètement fermée » sous « Plus... ».

71.5.2.2 Activation du bouton de fermeture de porte

Utilisez ce paramètre pour définir l'activation du 'Bouton de fermeture de porte' après l'ouverture complète de la porte ou déjà lors de l'ouverture de la porte.

71.5.2.3 Détecteur de mouvement (habilitation) à l'ouverture de la porte

Ce paramètre définit le délai d'activation du détecteur de mouvement lors de l'ouverture de la porte.

71.5.2.4 Détecteur de mouvement (désactivation) à la fermeture de la porte

Ce paramètre définit le délai de désactivation du détecteur de mouvement lors de la fermeture de la porte.

71.5.2.5 Timeout général du détecteur de mouvement

Ce paramètre définit le délai d'attente utilisé si le détecteur de porte se déclenche encore et encore et bloque l'ascenseur à cet étage.

71.6 Temps de retrait de l'aimant de came (verrouillage de porte)

Souvent présentés par les portes manuelles / battantes, des aimants de verrouillage à came sont nécessaires pour déverrouiller les portes à l'approche et pour les verrouiller à nouveau avant de démarrer l'ascenseur. En fonction de la taille et de la lenteur, le temps requis peut varier considérablement d'un modèle et d'un ascenseur à l'autre. Étant donné que certains ascenseurs ont des portes différentes installées sur les côtés A, B et C et que celles-ci nécessitent des heures de verrouillage / déverrouillage différentes, notre système de contrôle est conçu de sorte que ces heures puissent être configurées séparément pour chaque porte.

Vous trouverez les paramètres de verrouillage de la came de porte en appuyant sur le bouton matériel «Paramètres», puis allez dans «Portes» → «Heures et options de porte» → «Heures de porte» → «Porte A / B / C / D».

71.6.1 Durée de verrouillage de la porte

Ce paramètre définit l'intervalle de temps [ms] dont le verrou de porte / came a besoin pour verrouiller mécaniquement la porte palière.

71.6.2 Durée de déverrouillage de la porte

Ce paramètre définit l'intervalle de temps [ms] nécessaire au verrou de porte / came pour déverrouiller mécaniquement la porte palière. Si la porte en ouverture frappe le verrou de came, vous pouvez augmenter ce temps par pas de 250 ms.

71.7 Signaux de sortie

Le signal de sortie pour contrôler la came de retrait est généralement configuré sur une unité LXC ou CLK (E / S cabine). Pour activer le verrouillage à came de retrait de la porte, ces fonctions doivent être utilisées:

- «Signaux de commande de porte» → «**Came mobile**», ascenseur 1, **voiture/cabine**, toutes les portes



Figure 181: Masque de porte à came en retrait

Ne confondez pas ce signal «Came mobile» avec «Blocage de la porte de cabine / cabine». Ce dernier signal est utilisé pour un système de verrouillage séparé sur la porte de la voiture / cabine.



Si des signaux sélectifs sont nécessaires pour les aimants de verrouillage des portes A et B ou C, par exemple en conjonction avec des portes verrouillées mutuellement, le même signal peut être utilisé, mais seule la porte discrète du masque de porte est définie, au lieu de toutes les portes.

71.8 Déverrouillage séparé de la porte à tambour au sol

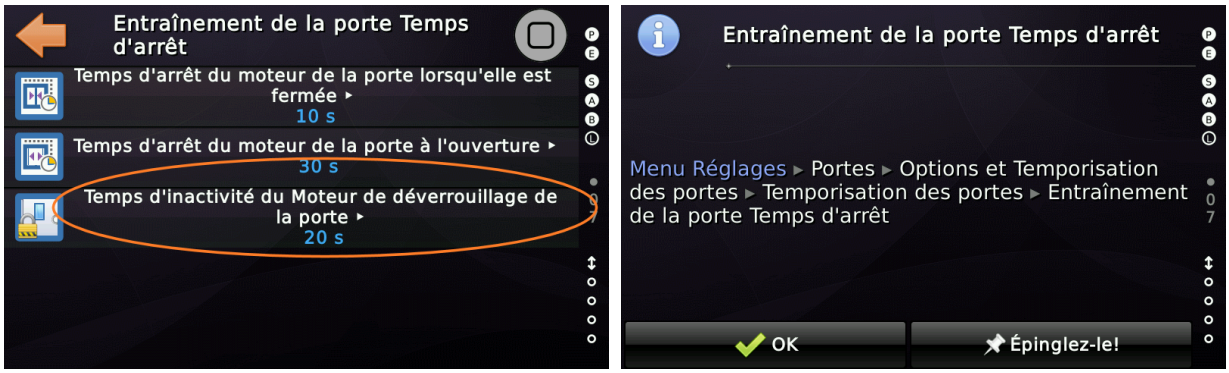
Certains ascenseurs ont un dispositif de déverrouillage des portes palières monté à l'extérieur des portes tournantes palières. Ce dispositif, qui peut utiliser un motoréducteur ou un aimant de traction, se retrouve sur certaines solutions d'ascenseurs privatifs. Ne les confondez pas avec les ouvre-portes battantes, qui appartiennent à une classe d'appareils à part. Si votre ascenseur dispose d'une ouverture de porte de propriété séparée aux étages, vous pouvez utiliser la sortie suivante pour le contrôle :

Signaux de contrôle de porte → Moteur de déverrouillage de la porte, étage X, porte Y

Ce signal est activé avant qu'un ouvre-porte battante ne soit activé. Si le déverrouillage nécessite plus de temps pour déverrouiller réellement la porte à tambour mécaniquement, vous pouvez augmenter ce temps pour chaque porte de cabine séparément :



Si ce déclencheur de porte tournante particulier n'a pas 100% ED, après un certain temps lorsque l'ascenseur est inactif, vous devez couper l'alimentation pour éviter la surchauffe. À cette fin, vous pouvez configurer une période de repos ici :



Normalement, à l'arrivée, toutes les portes palières d'un étage sont déverrouillées. Si vous avez besoin d'un fonctionnement de porte verrouillée où un seul côté de la porte est déverrouillé à la fois, voir le chapitre 68.13 Portes verrouillées.

71.9 Condition préalable à l'activation du verrouillage de la porte

Utilisez ce paramètre pour sélectionner le signal d'entrée de la chaîne de sécurité, qui doit être fermé, afin d'activer le signal de verrouillage de la porte - même si la porte n'a pas d'aimant de verrouillage de porte. Si cette valeur est réglée sur «automatique», le programme sélectionnera le signal approprié en fonction du type de porte.

Souvenez-vous de l'exemple du début de ce chapitre. Vous avez peut-être une porte battante et le client souhaite qu'un passager se précipitant vers l'ascenseur puisse rouvrir la porte palière, alors que la porte de la cabine se ferme déjà, ce qui entraîne la réouverture de la porte de la cabine. Normalement, si vous avez une combinaison de porte battante et de porte de cabine automatique, une fois que la porte palière est fermée, elle sera verrouillée et la porte de la cabine commencera à se fermer. Si vous modifiez le paramètre de prérequis d'activation du verrouillage de la porte sur «Porte de la cabine A/B», la porte palière ne sera pas verrouillée avant que la porte de la cabine ne soit fermée.

71.10 Réouvertures maximales des portes via des appels paliers

Ce paramètre définit le nombre maximum de réouvertures de porte, provoquées par un appel palier sur le même étage et le même côté de la porte.

Surtout si l'ascenseur est très occupé, les passagers de la cabine / cabine font face à la situation, qu'un autre passager au palier rouvre les portes en appuyant sur un appel d'atterrissage. Si la cabine avait une «pleine charge», elle enregistrerait simplement l'appel d'atterrissage mais ne rouvrirait pas les portes. Si elle n'avait pas atteint la «pleine charge», la porte se rouvrirait. En utilisant ce paramètre, vous pouvez limiter la fréquence à laquelle une réouverture se produira de cette façon.

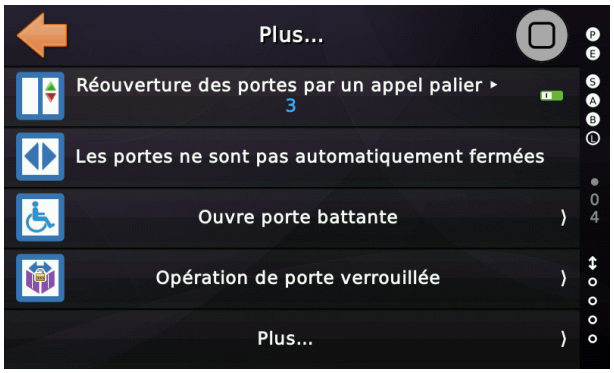


Figure 182: Plus d'options de porte

71.11 Les portes ne sont pas fermées automatiquement

Pour une installation d'ascenseur très spéciale, vous voudrez peut-être garder les portes ouvertes à un étage spécifique. Si c'est une exigence, le tableau «Les portes ne sont pas fermées automatiquement» est pratique.

71.12 Plus d'options de porte

71.12.1 Portes automatiques pour voitures en cas d'ouverture de la porte battante.

Cette option définit si les portes automatiques de cabine doivent s'ouvrir/ré-ouvrir lorsque la porte palière manuelle ou la porte battante est ouverte à la main. Comme le contrôleur d'ascenseur n'a qu'un seul contact de porte palière, toutes les portes de cabine peuvent s'ouvrir à ce moment-là. Comme les portes de cabine restent généralement ouvertes après l'arrivée, si les portes palières sont manuelles, cela ne pose généralement pas de problème. Mais pour certaines installations d'ascenseurs, le client peut demander que les portes de cabine soient automatiquement fermées, même si les portes palières sont actionnées manuellement, en particulier lorsque les portes de cabine verrouillent mécaniquement les portes manuelles/balançoires.

71.12.2 Rideau lumineux de porte palière supplémentaire et limiteur de force.

Les entrées de détecteur de barrière immatérielle et de limiteur d'effort de porte palière supplémentaire sont prises en charge et peuvent être utilisées pour les monte-charges ou les solutions de plates-formes élévatrices automobiles. Elles peuvent être utilisées si l'ascenseur est équipé de portes palières indépendantes motorisées, qui disposent de leurs propres barrières immatérielles et détecteurs de force supplémentaires. Un exemple serait la mise en place d'une entrée...

Signaux de commande de porte → Rideau lumineux de porte palière supplémentaire, ascenseur 1, étage 2, porte A

...si votre porte palière verticale motorisée à l'étage 2 du côté de la porte A avait sa propre indication de rideau lumineux.

71.12.3 Ne pas ouvrir les portes automatiquement après l'arrivée.

Ce paramètre définit si les portes doivent rester fermées lorsque l'ascenseur arrive à un étage donné. Les portes doivent alors être ouvertes manuellement à l'aide des boutons d'ouverture/fermeture des portes dans la cabine et sur les paliers.

71.12.4 Désactiver le bouton d'ouverture de la porte si tous les appels de cabine sont bloqués

Ce paramètre définit si le bouton d'ouverture de la porte doit être bloqué de toute façon, si tous les appels de cabine à cet étage sont désactivés, même si cela signifie que le passager ne peut quitter la cabine par aucune porte. Cette option peut être utile si l'ascenseur conduit directement à des appartements.

71.12.5 Garder la came de retrait verrouillée en dehors du niveau de l'étage

Ce paramètre définit si la came de retrait de la porte doit être maintenue en position verrouillée si l'ascenseur s'est arrêté non pas au niveau de l'étage mais dans la zone de la porte. Ce paramètre n'est utile que pour certains anciens types de portes manuelles (portes battantes).

71.12.6 Bouton d'ouverture de la porte pour fauteuil roulant

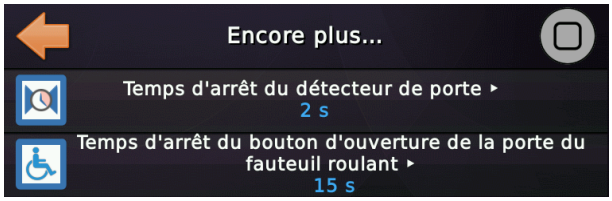
Pour permettre aux passagers ayant besoin d'un fauteuil roulant de rester plus longtemps dans l'ascenseur, le contrôleur d'ascenseur propose une fonction d'entrée spécial « Signaux de commande de porte → Bouton d'ouverture de la porte du fauteuil roulant, ascenseur 1, porte X, cabine/cabine ». Vous pouvez régler cette durée de temporisation plus longue dans 'Menu Paramètres → Portes → Options et durées des portes → Durées des portes → Valeurs des durées de temporisation → Plus... → Encore plus... → Durée de temporisation du bouton d'ouverture de la porte du fauteuil roulant ».

71.12.7 Délai de protection des doigts

Ce paramètre définit le délai d'activation d'un protège-doigt permanent, avant que la porte ne commence de se refermer automatiquement avec une force réduite. En général, les portes CANopen modernes sont équipées d'une fonction de protection des doigts lors de l'ouverture des portes. Certaines portes peuvent faire la distinction entre un obstacle, comme une petite pierre dans le logement de la porte, et un vrai doigt entre les battants de la porte. Certaines unités plus simples indiquent toujours la présence d'un doigt, même si la porte est bloquée par une petite pierre.

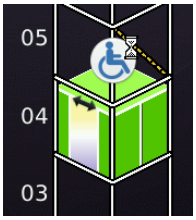
71.12.8 Bouton d'ouverture de la porte pour les utilisateurs de fauteuil roulant

Pour prolonger le temps de séjour des passagers ayant besoin d'un fauteuil roulant, une fonction d'entrée spéciale «*Signaux de contrôle de porte → Bouton d'ouverture de porte de fauteuil roulant,*



ascenseur 1, porte X, voiture» est fournie par le contrôleur d'ascenseur.

Vous pouvez configurer ce temps de séjour plus long sous «Menu Paramètres → Portes → Options et temps des portes → Temps de porte → Valeurs du temps de séjour → Plus... → Encore plus... → Temps de maintien du bouton d'ouverture de porte du fauteuil roulant».



Lorsque le temps de séjour plus long est en charge, une fonction de sortie atteint un pic élevé, qui peut être utilisée pour allumer un anneau autour de ce bouton spécial d'ouverture de porte. La fonction de sortie en question est «S*ignaux de contrôle de porte → Confirmation du bouton d'ouverture de la porte pour les utilisateurs de fauteuil roulant*». Sur l'écran principal du contrôleur d'ascenseur, vous aurez une petite icône, indiquant que le temps de séjour plus long est en charge.

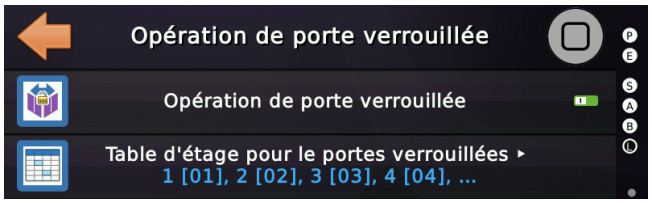
71.12.9 Temps de contrôle de la protection contre les tractions des doigts



Ce paramètre définit le temps de commande pour une protection anti-aspiration active en permanence (protection des doigts) avant que la porte ne se referme automatiquement avec une force réduite (nudging). En règle générale, les portes CANopen modernes offrent une fonction de protection des doigts lorsque les portes sont ouvertes. Certaines portes peuvent faire la différence entre un obstacle, comme une petite pierre sur le pas de la porte, et un vrai doigt. Certaines portes plus simples signalent toujours la protection d'entrée, même si la cause n'est qu'une petite pierre.

71.13 Fonctionnement verrouillé des portes

Cette fonction peut être utilisée si les portes s'excluent mutuellement. Cela signifie que même si l'ascenseur possède plusieurs portes de cabine, une seule porte doit être déverrouillée/ouverte en même temps. N'oubliez pas que l'aimant de la serrure à came doit avoir un cycle de fonctionnement de 100 %, si la porte (battante) en possède un. Si vous utilisez des portes coulissantes modernes, vous n'en avez généralement pas. Dans ce cas, les portes sont simplement maintenues fermées.



Vous trouverez les réglages pour le fonctionnement des portes verrouillées en appuyant sur le bouton « Réglages » de la quincaillerie, puis en allant dans « Portes » → « Temps et options des portes » → « Plus... » → « Fonctionnement des portes verrouillées ».

71.13.1 Tableau des portes verrouillées

Ce tableau contient les étages pour lesquels les portes doivent fonctionner en mode interverrouillé (exclusion mutuelle). Par défaut, tous les étages de ce tableau sont activés. Désactivez les étages où les portes doivent fonctionner normalement.



Figure 183: Table à étages, ayant des portes emboîtables.

Si un bouton « Porte ouverte » est utilisé sur une porte qui ne peut pas être ouverte pour le moment, les autres portes sont fermées, puis la porte souhaitée est ouverte. La demande d'ouverture de porte est stockée temporairement.

71.14 Opération de temps de chargement

Un « temps de chargement » est généralement déclenché via un interrupteur à clé ou un lecteur de carte depuis la cabine. Si l'ascenseur passe en mode « fonctionnement du temps de chargement », il quittera une équipe/un groupe et restera immobile avec les portes maintenues ouvertes, afin que le passager puisse charger la cabine. Selon la variante utilisée, vous pouvez annuler le temps de chargement en cours en appuyant sur un appel cabine à l'étage de destination ou à l'étage actuel. Si vous utilisez cette variante, un autre pic d'augmentation de l'entrée déclencherait à nouveau la minuterie en cours. Alternativement, vous pouvez définir que l'opération de la minuterie de chargement doit être finalisée avec un autre pic d'augmentation de l'entrée du temps de chargement. Cela dépend simplement du cas d'utilisation. Quoi qu'il en soit, vous pouvez définir deux temps de chargement indépendants. Habituellement, vous souhaitez configurer une minuterie courte et longue.

Vous trouverez les paramètres associés ici sous 'Menu Paramètres' → 'Portes' → 'Options et heures de porte' → 'Heures de porte' → 'Valeurs et options de temps de chargement'.

71.14.1 Options

71.14.1.1 Activation et désactivation du temps de chargement

Cet objet définit comment le temps de charge est activé et désactivé. Normalement, le temps de charge est activé par une impulsion et désactivé par l'entrée d'un appel de cage. Au contraire, vous pouvez souhaiter que les appels de cage restent désactivés et que le temps de charge soit désactivé par une autre impulsion de votre lecteur de carte. Ou peut-être voulez-vous simplement utiliser un interrupteur à clé classique avec un signal statique.

71.14.1.2 Annuler les appels de cabine lors de l'activation du temps de chargement

Ce paramètre définit si les appels cabine en attente doivent être annulés, si une opération de temps de chargement a été activée.

71.14.1.3 Annuler les appels paliers lors de l'activation du temps de chargement

Ce paramètre définit si les appels paliers en attente doivent être annulés, si une opération de temps de chargement a été activée.

71.14.1.4 Clignoteur d'avertissement de temps de chargement

Ce paramètre définit que la sortie d'acquittement du temps de chargement doit clignoter si le temps de chargement restant est inférieur à la valeur donnée. Par exemple, si vous chargez le temps est de 5 minutes et que vous configurez ce paramètre à 30 secondes, la sortie commencera à clignoter, si le temps de chargement restant est inférieur ou égal à 30 secondes.

71.14.1.5 Le bouton d'ouverture enfoncé en continu active le temps de chargement

Ce paramètre définit si l'appui continu sur le bouton d'ouverture de porte doit activer la fonction de temps de chargement. La durée pendant laquelle le bouton d'ouverture de la porte doit être enfoncé pour cela peut être définie avec ce paramètre. Cette fonction peut être utile si une fonction de temps de chargement doit être ajoutée à un ascenseur existant sans avoir à installer un bouton de chargement dans le panneau de la cabine.

71.15 Ouverture de la porte de sécurité

Cette fonction permet de maintenir les portes fermées lors de l'arrivée à un étage au moyen d'un appel de cabine. Les portes qui doivent rester fermées peuvent être définies dans un tableau dédié. Pour ouvrir la porte, le passager doit d'abord appuyer à nouveau sur le bouton d'appel de cabine correspondant et dispose ensuite d'un laps de temps réglable pour ouvrir la porte via le bouton d'ouverture de porte. Pendant ce laps de temps, le signal d'acquittement du bouton d'ouverture de la porte est activé.

Vous trouverez les paramètres correspondants dans le menu « Réglages » → « Contrôleur/Pilotage » → « Plus... » → « Beaucoup plus... » → « Plus encore... ». → « Fonctions spéciales... → « Ouverture de porte sécurisée.

Si vous utilisez les voyants du bouton d'ouverture de porte uniquement dans ce but et que vous ne souhaitez pas que le bouton d'ouverture de porte s'allume normalement, lorsque la porte se ferme et que le bouton peut être enfoncé, vous pouvez envisager de désactiver l'option 'Menu Paramètres' → 'Portes' → 'Options et heures de porte' → 'Détecteurs et boutons de porte' → 'Plus...' → 'Voyants du bouton d'ouverture/fermeture de porte (lumière)' ensuite.

71.15.1 Temps d'ouverture de la porte de sécurité.

Ce temps définit combien de temps après avoir appuyé sur l'appel de cabine à l'étage/au palier actuel, le bouton d'ouverture de la porte est allumé et actif et peut être utilisé pour ouvrir réellement la porte.

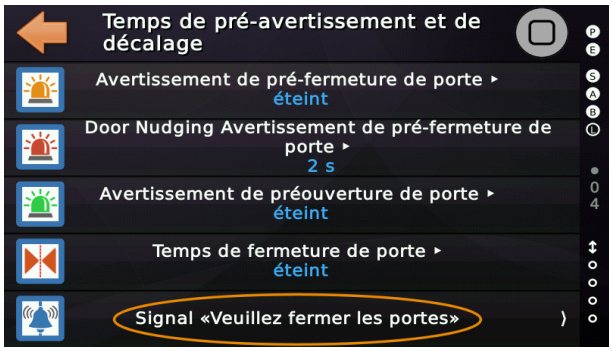
71.15.2 Tableau d'ouverture des portes de sécurité.

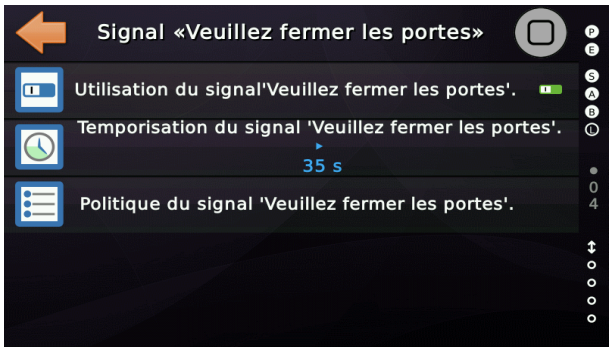
Ce tableau définit les paliers qui ont besoin d'une ouverture de porte sécurisée. Si un palier est marqué dans ce tableau et que l'ascenseur arrive pour un appel, les portes resteront fermées.

72 Signal 'Veuillez fermer les portes' pour portes manuelles

Si l'ascenseur comporte des portes battantes manuelles qui ne se ferment pas automatiquement ou s'il comporte des portes de cabine manuelles (portails) qui doivent être fermées à la main, un signal visuel ou acoustique est souvent utilisé pour avertir le passager de fermer les portes. Même si les portes à commande manuelle ne sont plus si courantes aujourd'hui, les ascenseurs pour poids lourds ou les ascenseurs plus anciens peuvent encore comporter des types de portes classiques.

Vous trouverez les paramètres correspondants en appuyant d'abord sur «Accueil», puis sur le bouton matériel «Menu Paramètres», puis sur «Portes» → «Options et heures de porte» → «Minuterie de porte» → «Temps de pré-alerte et de poussée».





72.1 Horaires et options

- Utilisation du signal «Veuillez fermer les portes»

  Ce paramètre définit si l'ascenseur doit générer le signal «Veuillez fermer les portes», généralement utilisé pour les portes à commande manuelle.

- Signal de la minuterie «Veuillez fermer les portes»

  Ce paramètre définit le temps pendant lequel la porte (battante / manuelle) doit être ouverte avant que le signal «Veuillez fermer les portes» indique de fermer les portes manuellement. Cette fonction est également appelée «Sonnette» sur les anciennes installations d'ascenseur.

- Signal de politique «Veuillez fermer les portes»

  Ce paramètre définit si les appels doivent être en attente pour déclencher le signal «Veuillez fermer les portes» si la minuterie a expiré, pour indiquer de fermer les portes manuellement.

73 Supervision supplémentaire du verrouillage de la porte

La fonctionnalité de supervision de verrouillage de porte supplémentaire est généralement mise en œuvre à l'aide de contacts supplémentaires qui sont déclenchés mécaniquement via le système de verrouillage de porte. Ils doivent indiquer si la porte a été ouverte sans surveillance. Cela peut être utile en combinaison avec une solution de fosse basse / tête ou pour implémenter une sorte de fonction «Anti-Surf».

Vous trouverez les paramètres de verrouillage de porte supplémentaires en appuyant sur le bouton matériel «Paramètres», puis en allant dans «Portes» → «Supervision de porte» → «Signaux de supervision de porte supplémentaire».



Figure 184: Paramètre de signal de surveillance de porte supplémentaire

Vous y trouvez le «commutateur» pour activer ou désactiver la fonction ainsi qu'un tableau qui permet de définir quelles portes seront incluses dans la procédure de supervision. Pour chaque porte, vous aurez besoin d'une entrée de supervision séparée qui doit être alimentée par la sortie de test de supervision. Vous pouvez utiliser une sorte de carte d'E / S CANopen à la porte palière pour faire cela de manière intelligente.

Toutes les entrées de supervision doivent être alimentées avec un signal de sortie de test de supervision spécial, car l'ascenseur va, avant chaque démarrage, tester toutes les entrées en mettant hors / sous tension le signal de sortie de test et vérifier si toutes les entrées de supervision réagiront en conséquence. La sortie de test doit être configurée sur «tous les étages» tandis que les entrées de supervision doivent être configurées sur la paire étage / porte appropriée.

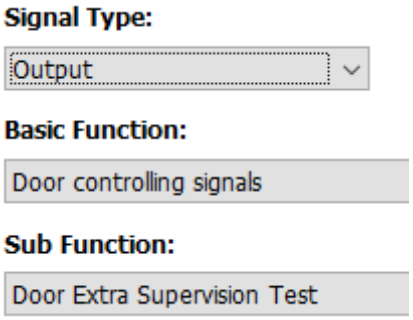
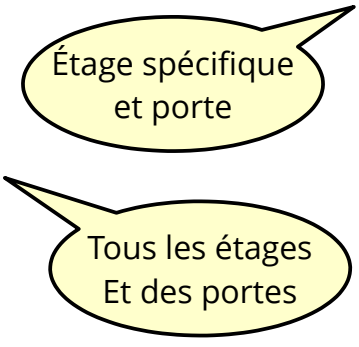


Figure 185: Sortie du test de surveillance de porte supplémentaire



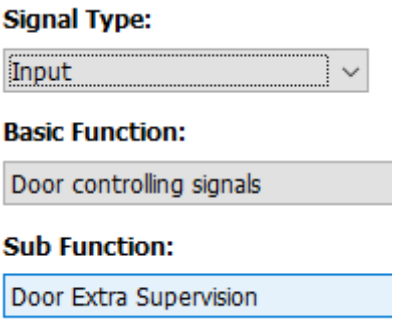


Figure 186: Entrée de supervision de porte supplémentaire0

73.1 Indication

Il y a deux signaux indiquant que la surveillance de porte supplémentaire a été déclenchée::



- Signaux de contrôle de porte → Supervision de porte supplémentaire déclenchée

  Cette sortie sera augmentée et maintenue au maximum tant que la fonction n'a pas été réinitialisée / débloquée.



- Signaux de contrôle de porte → Sirène de surveillance de porte supplémentaire

  Cette sortie sera augmentée mais atteindra à nouveau un pic après 10 minutes ou si le technicien active l'inspection ou le sauvetage d'urgence.

73.2 Opération d'inspection

La conduite avec inspection peut être limitée pour les extrémités supérieure et inférieure de l'arbre en générique en utilisant le paramètre «Menu Paramètres → Plus ... → Unité de positionnement → Plus ... → Inspection distance d'arrêt du plancher supérieur / inférieur».

73.3 Opération de secours d'urgence actif

La conduite avec secours d'urgence n'est normalement pas limitée. Mais dans le cas où la supervision de la porte supplémentaire a été déclenchée et ne peut pas être barrée, que quelqu'un se trouve dans la zone critique à l'extrémité inférieure ou supérieure de la gaine (fosse / tête), ces paramètres peuvent être utilisés pour limiter l'allée 'Menu Paramètres → Portes → Supervision de porte → Signaux de supervision de porte supplémentaire → Plus ... → Distance haut / bas de secours d'urgence, si la surveillance de porte a été déclenchée'.

74 Ouvre porte battante

Une personne handicapée en fauteuil roulant aura du mal à faire fonctionner les anciennes portes battantes manuelles. Des ouvre-portes électriques ont souvent été ou sont installés ultérieurement sur de telles portes afin de résoudre le problème. Mais l'ouverture et la fermeture des portes battantes, à l'aide de ces ouvre-portes battants est relativement lente, ce qui entraîne des temps d'attente indésirables pour les autres utilisateurs d'ascenseurs. C'est pourquoi il y a souvent des boutons supplémentaires (boutons aux coudes) aux entrées des paliers ou dans la cabine / la voiture pour activer l'ouvre-porte battante.

74.1 Options

74.1.1 Délai de l'ouverture de la porte battante

Ce paramètre définit quand allumer l'ouvre-porte battant, après le déverrouillage de la porte, ceci généralement après l'arrivée de l'ascenseur.

74.1.2 Durée d'ouverture de l'ouvre-porte battante

Ce paramètre définit la durée de fonctionnement de l’ouvre-porte battante, nécessaire pour ouvrir la porte battante. Fondamentalement, il définit la durée pendant laquelle la sortie qui active l'ouvre-porte battante doit être activée car ces unités ne reçoivent pas de signal de retour indiquant que la porte battante a été complètement ouverte.

74.1.3 Ouvre-porte battante à l'arrivée

Ce paramètre définit si l’ouvre-porte battante doit se déclencher automatiquement lorsque l’élévateur arrive à un étage.

74.1.4 Annuler le temps d’ouverture de l’ouvre-porte battant par appel de voiture

Cette option définit si l’ouvre-porte battante (s’il est activé) doit être désactivé lorsqu’un appel voiture / cabine est activé.

74.1.5 Déclencher l'ouverture de la porte battante par un bouton d'appel.

Cette option définit si l'ouverture de la porte battante doit être activée si un appel de cabine ou de palier est pressé à l'étage actuel.

74.2 Signaux d'entrée

Pour activer l'ouvre-porte battante, ces signaux CANopen doivent être utilisés:

- *'Fonction spéciale' → 'Demander porte ouverte', ascenseur X,* ***voiture / cabine*** *(Bouton poussoir dans la voiture / cabine.)*
- *'Fonction spéciale' → 'Demander porte ouverte', ascenseur X,* ***étage X*** *(Bouton-poussoir au coude lors des atterrissages.)*

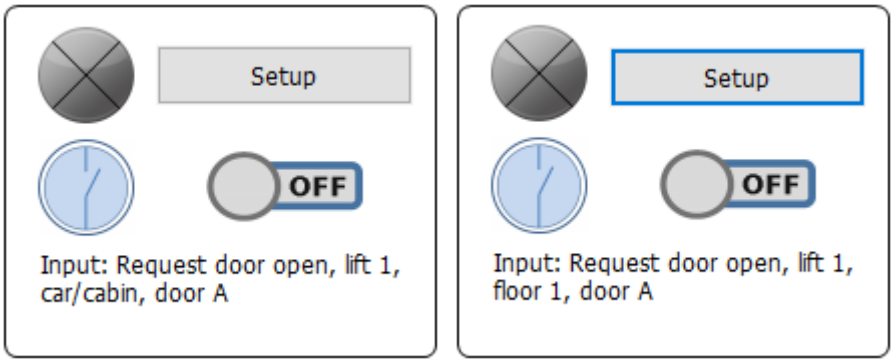


Figure 187: Toolbox: Exemples de signaux d'entrée destinés à déclencher l'ouvre-porte battant

74.3 Signaux de sortie

Pour activer l'ouvre-porte battante, ces fonctions peuvent être utilisées:

- *'Signaux de commande de porte' → 'Ouvre-porte battant', ascenseur X,* ***voiture / cabine****, porte X*
  (Dans les rares cas où il y a un ouvre-porte dans la voiture.)
- *'Signaux de commande de porte' → 'Ouvre-porte battant', ascenseur X,* ***étage X****, porte X*

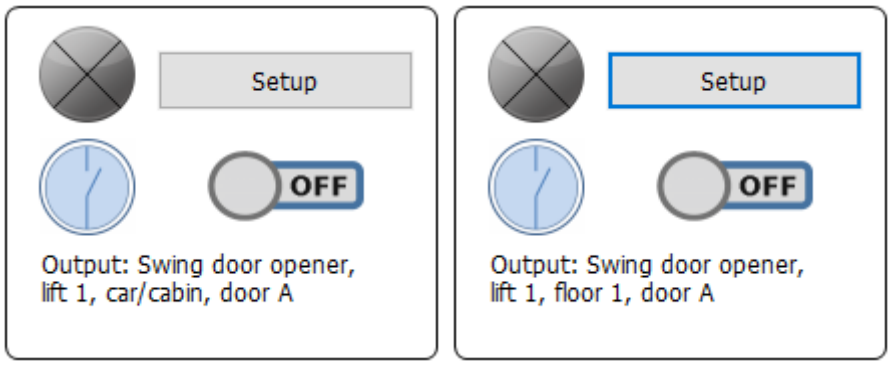


Figure 188: Toolbox: Exemples de signaux de sortie pour activer l'ouvre-porte battant



75 Barrières immatérielles de sécurité

Dans certaines circonstances et en fonction de la région d'utilisation de l'ascenseur et, si la voiture / la cabine n'est pas équipée de portes de voiture, vous pouvez utiliser des barrières immatérielles de sécurité.Cela se produit souvent sur les installations d'ascenseurs plus anciennes disposant de solutions classiques pour portes battantes et sans porte de voiture.

Signaux d'entrée

- *Signaux de commande de porte → Signal de barrière immatérielle de sécurité*
  Le signal d'état de la barrière immatérielle de sécurité. Cela est généralement élevé électriquement si la barrière immatérielle est libre / non interrompue.

- *Signaux de commande de porte → Commande de barrière immatérielle de sécurité*
  Le signal de commande est fourni par la barrière immatérielle de sécurité. Habituellement, cette action est inversée par rapport au signal d'état. Donc, si le signal d'état chute, ce signal est augmenté et vice versa.

- *Signaux de commande de porte → Désactivation de la barrière immatérielle de sécurité.*
  Un signal d'entrée optionnel utilisé pour désactiver une barrière immatérielle de sécurité à des fins de transport spéciales. [rarement utilisé]

Signaux de sortie

- *Signaux de commande de porte → Signal de test de la barrière immatérielle de sécurité*
  Ce signal est utilisé avant que l'ascenseur ne commence à conduire pour vérifier que la barrière immatérielle de sécurité fonctionne toujours. Ce signal est normalement électriquement haut et sera abandonné et ressuscité pour la procédure de test. Si le signal est perdu, la barrière immatérielle de sécurité réagit comme étant interrompue par un passager.

- *Indication de défaut unique → Défaut de l'unité de barrière lumineuse*
  Ce signal est émis si des défauts / erreurs ont été détectés concernant le système de barrière immatérielle.

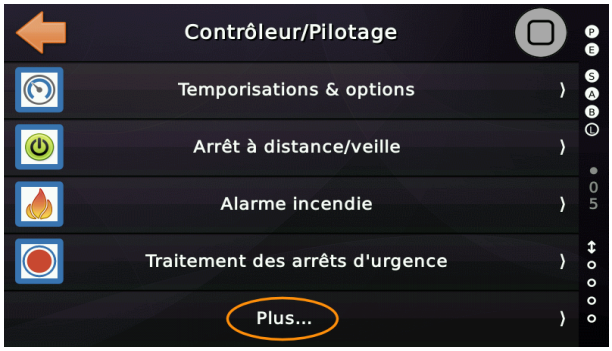
76 Températures

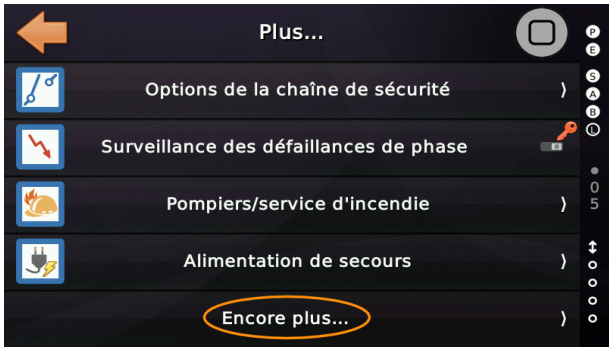
76.1 Signaux de seuils de température

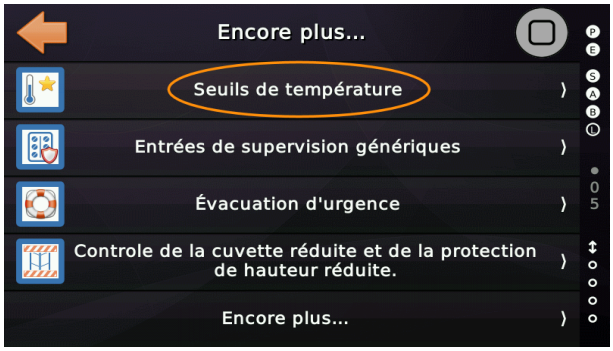
Le système dispose de quatre seuils de température configurables avec les sorties virtuelles correspondantes, qui par exemple peuvent être utilisés pour faire fonctionner des ventilateurs. Les fonctions de sortie peuvent être paramétrées sur n'importe quelle unité d'E / S CANopen ou sur la carte THOR elle-même. A cet effet, vous pouvez utiliser l'un des relais intégrés, comme dans l'exemple donné plus loin dans ce chapitre.

Vous trouverez les paramètres de seuil de température en appuyant sur le bouton matériel "Paramètres", puis en sélectionnant "Contrôleur / Pilotage" → "Plus" → "Encore plus" → "Seuils de température".





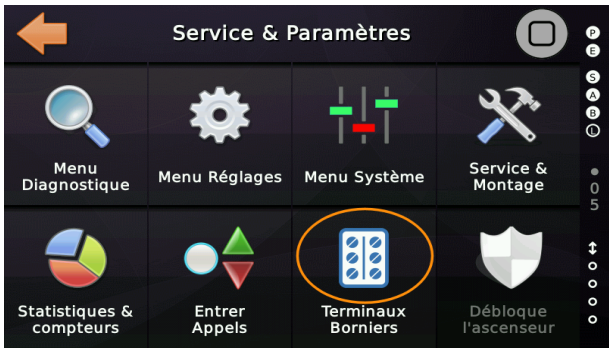


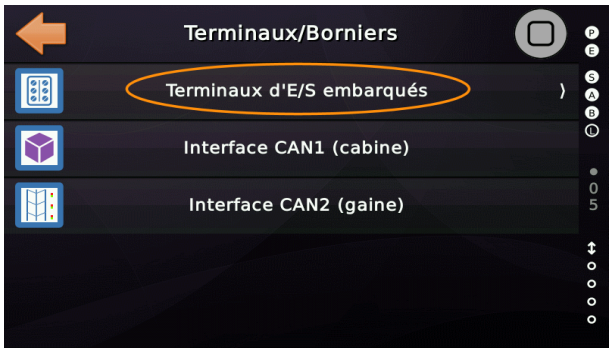


Si la température dépasse la valeur donnée, les sorties de seuil de température seront activées. Dans l'exemple, la sortie virtuelle pour le «seuil de température 1» sera activée si le capteur de température intégré détecte une température ambiante supérieure à 38 degrés Celsius.

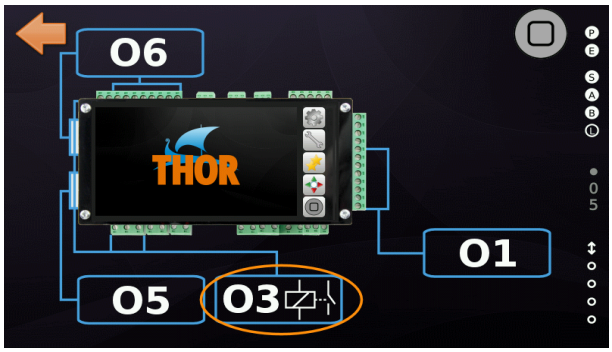


▶ Pour configurer la fonction de sortie correspondante pour le «seuil de température 1», avec le relais souvent inutilisé K15, suivez l'exemple donné.

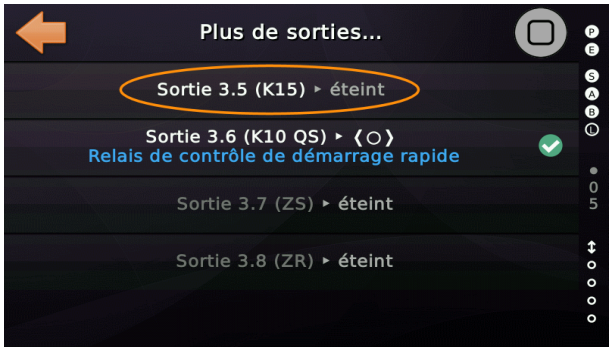
















76.2 Surveillance de la température ambiante

Si la température ambiante est trop basse, le contrôleur d'élévateur n'est pas autorisé à fonctionner, de sorte que le risque de condensation de la vapeur sur le circuit imprimé est possible.

Si la température ambiante est trop élevée, le contrôleur d'ascenseur n'est pas autorisé à fonctionner, ce qui risquerait de provoquer une défaillance des composants électroniques.

La norme EN81-20 donne également des règles strictes pour la température ambiante dans le puits et dans les locaux de machines. En ce qui concerne cette régulation, elle doit être comprise entre + 5 ° C et + 40 ° C.

Vous trouverez les réglages minimum (minimum) et maximum (maximum) de température ambiante en appuyant sur le bouton matériel "Favoris", puis allez à "Menu système" → "Système" → "Plus" → "Températures ambiantes".



Figure 189: Réglages de la température ambiante minimale / maximale autorisé

Du fait que l'unité est placée dans une armoire de commande fermée, n'oubliez pas que le capteur de température est intégré à l'unité THOR et qu'il peut donc détecter une température légèrement supérieure.

77 Surveillance facultative des barrières d'inspection

Vous aurez peut-être besoin d'informations supplémentaires sur la supervision, en fonction de la région et des réglementations en vigueur dans lesquelles votre ascenseur fonctionne, afin de surveiller la position des barrières ou des piliers, généralement sur le toit de la voiture ou dans le puits, utilisés pour des solutions de puits bas / tête.

Ces paires de signaux d'entrée doivent fonctionner dans le sens inverse. Ils arrêteront immédiatement l'élévateur si ils ne sont pas dans la position correcte pour pouvoir utiliser l'élévateur en mode normal ou en mode inspection. l'Ascenseur sera bloqué et doit être débloqué manuellement si la position correcte n'est pas récupérée dans les deux secondes environ. THOR fournit deux paires de signaux. Une paire (deux signaux) pour la barrière 1, généralement utilisée dans la fosse et une autre paire pour la barrière 2, généralement utilisée sur le toit de la voiture.

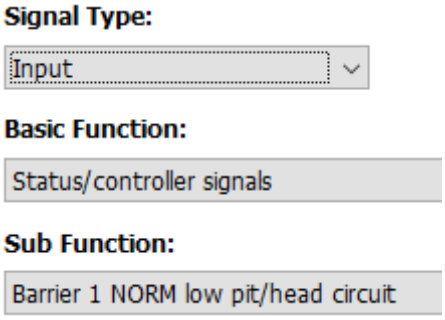


Figure 190: Signal de position normale de la barrière 1

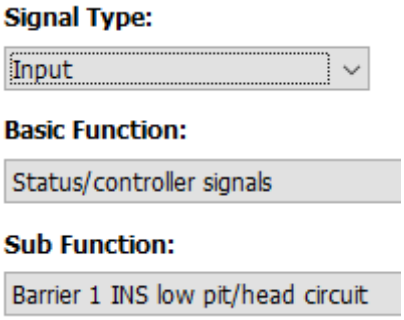


Figure 191: Signal de position d'inspection de la barrière 1

Vous trouverez les paramètres requis en appuyant sur le bouton matériel "Menu Paramètres", puis en sélectionnant "Pilote de contrôleur" → "Plus" → "Encore plus ..." → "Supervision de la fosse basse / de la tête".

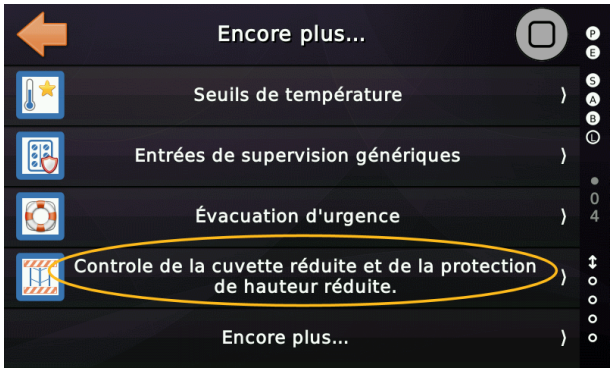


Figure 192: Fonctionnalité optionnelle de faible hauteur/tête

77.1 Type de supervision de la gaine basse / de la barrière de tête



- Supervision de la gaine basse et de la tête

  Il y a des barrières mécaniques dans la gaine et la tête, afin de limiter l'allée.

- Supervision de la gaine basse uniquement

  Il y a une barrière mécanique dans la gaine uniquement, afin d'empêcher l'ascenseur en mode inspection de descendre trop loin, de sorte que l'espace requis dans la gaine ne serait pas suffisant.

- Supervision de la tête basse uniquement

  Une barrière mécanique dans la tête uniquement, afin d'empêcher le soulèvement, en mode inspection de rouler trop haut, de sorte que la hauteur libre requise ne serait pas suffisante.

- Clôture de cabine (panneau d'inspection sur le toit de la cabine uniquement)

  Il existe une solution mécanique sur le toit de la cabine uniquement, pour empêcher l'ascenseur de monter trop haut, de sorte qu'une personne sur le toit de la cabine pourrait être blessée car l'espace pour la tête requis ne serait pas suffisant.

  Note:

  Si ce type de barrière est présent, il est toujours possible avec le contrôle d'inspection dans la gaine de conduire l'ascenseur vers le haut sans que la clôture de la cabine ne soit la «position d'inspection».

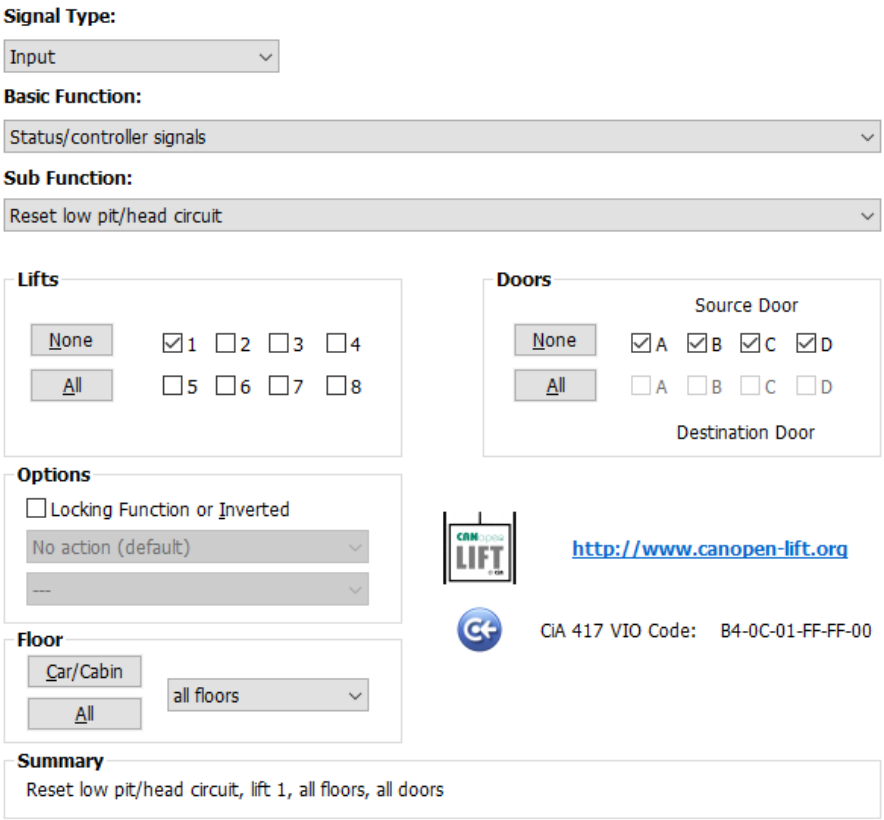
Normalement, la conduite avec l'opération de sauvetage d'urgence n'est pas du tout limitée. Ce n'est que si la supervision de verrouillage supplémentaire de la porte indique un accès sans surveillance à la gaine, la conduite avec le sauvetage d'urgence dans la zone de sécurité en haut et en bas peut également être limitée. Voir le chapitre «Supervision supplémentaire du verrouillage de porte» pour plus de détails.

78 Réinitialiser le circuit creux/tête

Il existe différentes manières de mettre en œuvre une solution EN81-21 pour une solution dite "*Fosse basse/tête*". Ces solutions ont un point commun: elles doivent être réinitialisées manuellement par le technicien pour que l'ascenseur repasse en mode de fonctionnement normal.

La norme EN81-21 définit certaines conditions préalables qui doivent être remplies pour que l'ascenseur redevienne normal. Une condition préalable est que la chaîne de sécurité doit être «complètement» fermée afin de réinitialiser le circuit de supervision. Pour aider à cela, le contrôleur d'ascenseur a un signal d'entrée, généralement paramétré sur un composant d'E / S comme ceci:

Si le signal a été déclenché (impulsion> 250 ms), le contrôleur d'ascenseur ordonne à toutes les portes de se fermer et de se verrouiller afin de produire une chaîne de sécurité «complètement fermée», ce dont le circuit de surveillance a besoin pour se débloquer. Le déblocage du circuit de supervision est la condition préalable pour que le contrôleur d'élévation débloque également son propre fonctionnement.



▶ Le contrôleur d'élévateur n'exécutera la commande que si le signal de la chaîne de sécurité «Arrêt d'urgence» est alimenté. Vérifiez le symbole 'E' sur le bureau de Thor du côté droit.

▶ Le contrôleur d'ascenseur détectera un signal de réinitialisation «bloqué», comme demandé par la norme EN81-21, si le signal est activé de manière continue pendant plus de 10 secondes.

79 Prise en charge de tacquet

Un dispositif à cliquet est une unité de sécurité qui peut être combinée avec des ascenseurs hydrauliques et à traction. Un dispositif à cliquet a deux fonctions principales:

- Il empêche la voiture de tomber en raison d'une défaillance de la traction ou du système hydraulique ou simplement du fait d'une surcharge. Surtout en combinaison avec des ascenseurs chargés / déchargés à l'aide de chariots élévateurs à fourche, ces unités offrent une sécurité supplémentaire.
- Il maintient la voiture au ras du sol pendant le chargement de la charge utile dans la voiture.

Pour

En raison de la grande variété de dispositifs de tacquet, deux paramètres et options sont disponibles. Consultez la documentation du périphérique à cliquet que vous souhaitez utiliser.

Pour ouvrir les paramètres du dispositif de tacquet, appuyez sur le bouton matériel "Favoris", puis sélectionnez "Menu Paramètres" → "Plus" → "Dispositif de tacquet".

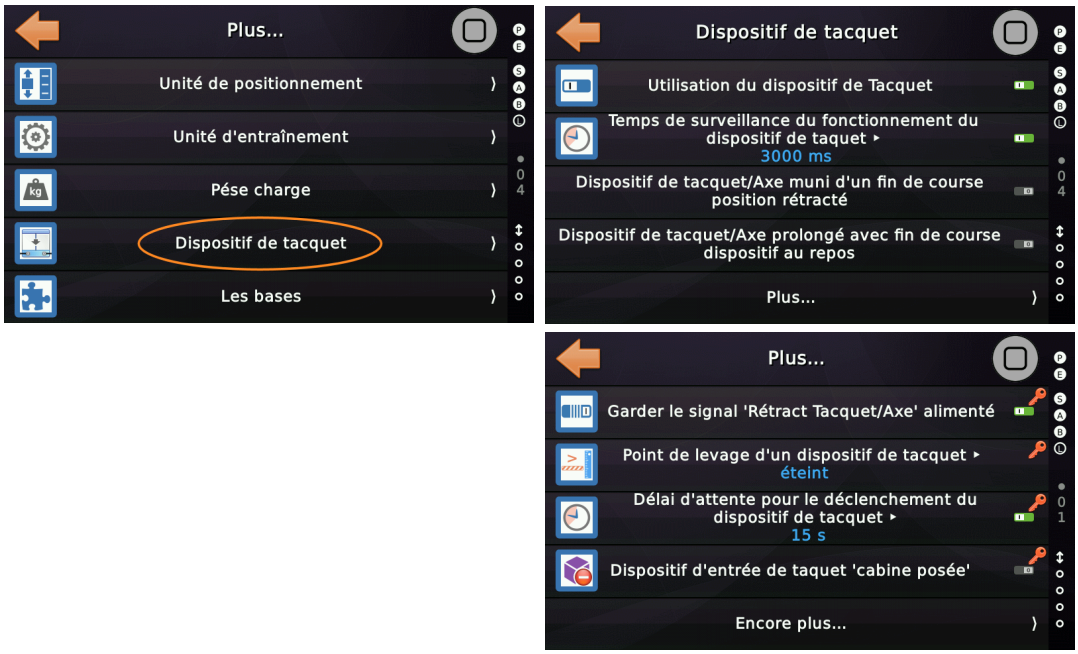


Figure 193: Paramètre de dispositif de tacquet

79.1.1 Utilisation d'un dispositif de tacquet

Cet objet définit si l'installation de l'ascenseur comporte une unité de dispositif à cliquet. Un dispositif à cliquet est un dispositif de verrouillage mécanique permettant d'asseoir la voiture en toute sécurité après s'être arrêtée dans un plancher, afin d'empêcher la cabine de tomber. Il est souvent utilisé avec des entraînements hydrauliques mais peut également être combiné avec des ascenseurs de traction.

79.1.2 Temps de supervision du fonctionnement du dispositif de tacquet [ms]

Cet objet définit la période utilisée pour détecter une unité de dispositif à cliquet bloqué qui n'a pas répondu à la demande.

79.1.3 Nombre de paires d'interrupteurs de fin de course du dispositif de tacquet

Cet objet définit si le dispositif de tacquet possède une ou plusieurs paires d'interrupteurs de fin de course. Si le dispositif de tacquet est constitué de plusieurs moteurs, vous aurez peut-être besoin de plusieurs paires d'interrupteurs de fin de course.

79.1.4 Utiliser l'interrupteur de fin de course rentré cliquet / boulon

Cet objet définit si le dispositif à cliquet comporte un interrupteur de fin de course, signalant que le cliquet / boulon a été complètement rentré, permettant ainsi à la cabine / à la cabine de se déplacer vers le bas.

79.1.5 Utiliser l'interrupteur de fin de course étendu à cliquet / boulon

Cet objet définit si le dispositif à cliquet comporte un interrupteur de fin de course, signalant que le cliquet / boulon a été complètement déployé, empêchant la voiture / la cabine de descendre.

79.1.6 Maintenir le signal de 'retrait du cliquet / verrou'

Ceci définit si le dispositif à cliquet a besoin que le signal permettant de rétracter le cliquet / verrou soit alimenté, même si la position «déverrouillée» a été atteinte, en particulier lors de la conduite.

79.1.7 Point de levage du dispositif de tacquet [mm]

Cet objet maintient la distance au-dessus du niveau du sol utilisé comme point de levage / abaissement pour le dispositif à cliquet, lorsque vous arrivez dans un sol ou à partir d'un sol. Dans ce cas, l'option supplémentaire « *Verrouillez le dispositif à cliquet uniquement s'il se trouve au niveau du sol* » sera disponible.

79.1.8 Temporisation de levage / abaissement du dispositif de tacquet [s]

Cet objet définit le délai d'attente utilisé pour descendre ou soulever la voiture, à l'approche ou au début d'un autre étage.

79.1.9 Entrée 'voiture assise' du dispositif de tacquet

Cet objet définit si le dispositif à cliquet fournit un signal indiquant au contrôleur d'ascenseur que la cabine / la cabine est correctement assise. l'Ascenseur conduira la voiture jusqu'au sol et s'arrêtera ensuite si un tel signal n'est pas fourni par le dispositif à cliquet.

79.1.10 Table de sol à dispositif de tacquet

Cet objet contient les sols qui doivent comporter le dispositif à cliquet afin d'asseoir la voiture / la cabine, si l'ascenseur y arrive. Ce tableau permet de définir facilement des exceptions pour certains étages, en supprimant le point noir.



Figure 194: Table de sol à dispositif à cliquet

79.2 Désactiver temporairement le dispositif de tacquet

Dans certaines situations et, afin de désactiver le dispositif de tacquet une fonction de saisie peut être utilisée.

Dispositif de tacquet → Désactiver le dispositif de tacquet



Si la voiture est toujours assise lorsque ce signal est activé, lors de son prochain voyage, elle soulèvera la voiture, rétractera le cliquet / le boulon comme d'habitude, mais ne remettra pas la cabine / la voiture à nouveau en arrivant à l'étage de destination. Si certains étages ne comportent à aucun moment le dispositif à cliquet, il est préférable de disposer du tableau décrit au chapitre 79.1.10.

79.3 Repompage pour maintenir la pression d'huile

Si le dispositif de tacquet est utilisé avec un ascenseur à commande hydraulique, la fonction de signal d'entrée 'Dispositif à cliquet' → 'Repompage du dispositif à cliquet' peut être utilisée pour indiquer au contrôleur de levage que la pression d'huile est basse après que la voiture soit assise et doit être augmenté en mettant en marche la pompe à huile hydraulique pendant une courte période.

79.4 Statut du dispositif de tacquet

Pour ouvrir l'état de «Périphérique de tacquet», appuyez sur le bouton matériel «Favoris», puis sélectionnez «Menu de diagnostic» → «Plus» → «Périphérique de tacquet».

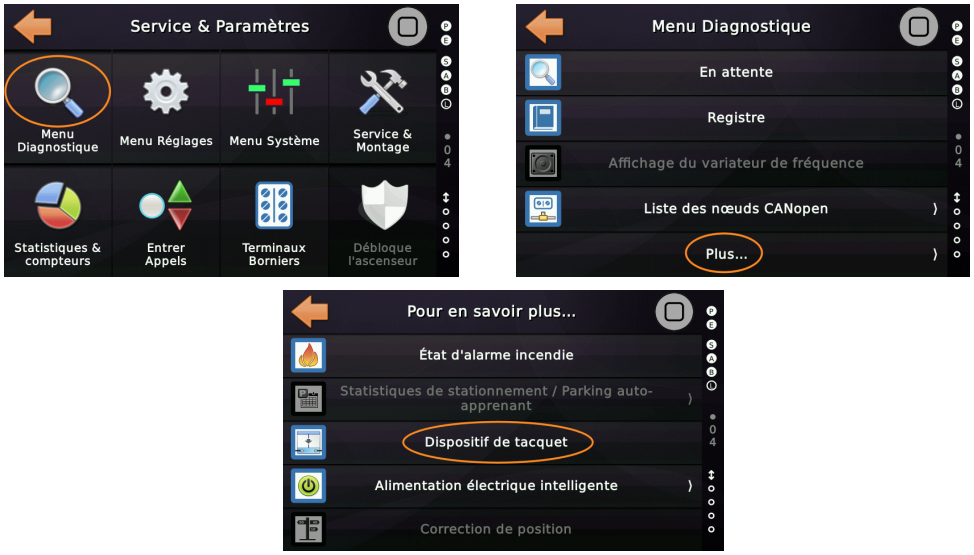


Figure 195: Chemin d'accès à l'état du dispositif à cliquet



Figure 196: État du dispositif de tacquet

79.5 Défauts de dispositif de tacquet

79.5.1 Signal 'voiture assise' manquant

Un dispositif à cliquet peut prendre en charge un signal facultatif indiquant que la voiture est assise. Si cette option a été activée, mais que le signal n'est pas indiqué, ce message d'erreur sera ajouté au journal. Pour ouvrir les paramètres du dispositif de tacquet, appuyez sur le bouton matériel "Favoris", puis sélectionnez "Menu Paramètres" → "Plus" → "Dispositif Cliquet".

79.5.2 Echec de la levée du dispositif de tacquet

Soulever la voiture / la cabine pour libérer le dispositif à cliquet qui a échoué. Vérifiez le trajet en soulevant la voiture à temps et, le cas échéant, si le signal d’entrée «Voiture assise» est perdu.

79.5.3 Échec d'abaissement du dispositif de tacquet

Abaisser la voiture / la cabine afin de s’asseoir sur le dispositif à cliquet qui a échoué. Vérifiez le lecteur en abaissant la voiture à temps et, le cas échéant, le signal d'entrée indiquant que la voiture est assise.

79.5.4 Échec du pompage du dispositif de tacquet

Si la cabine a été installée à l'aide d'un dispositif à cliquet et que la pression hydraulique chute, le système déclenche la pompe pour ramener la pression d'huile à la normale. Cela a échoué pour une raison de délai d'attente.

79.5.5 Défaut/délai de rétraction de tacquet/boulon

Le dispositif à cliquet (boulon) ne fonctionnait pas correctement et ne se rétractait pas dans le délai imparti. Il peut être bloqué mécaniquement ou ne pas pouvoir se déplacer dans la position «déverrouillé» / «relâché», de sorte que la cabine / la voiture puisse conduire. Si l'appareil comporte un commutateur de position pour indiquer la position «déverrouillée», veuillez également le vérifier.

79.5.6 Défaut prolongé par cliquet/boulon/temporisation

Le dispositif à cliquet (boulon) ne fonctionnait pas correctement et ne s’étendait pas dans le délai imparti. Il peut être verrouillé mécaniquement ou ne pas être capable de se déplacer dans la position «verrouillé» / «sûr» afin que la cabine / la voiture ne puisse pas tomber.

79.6 Signaux de dispositif de tacquet

Un dispositif à cliquet a généralement un contact normalement ouvert qui est connecté à la chaîne de sécurité de l'ascenseur. Il doit être connecté juste avant le contact de verrouillage de la porte et ensuite les portes de la voiture.

Si le dispositif à cliquet est dans l'état «relâché», permettant à la voiture de rouler, le contact de la chaîne de sécurité du dispositif à cliquet doit être fermé afin de permettre à l'ascenseur de fonctionner.

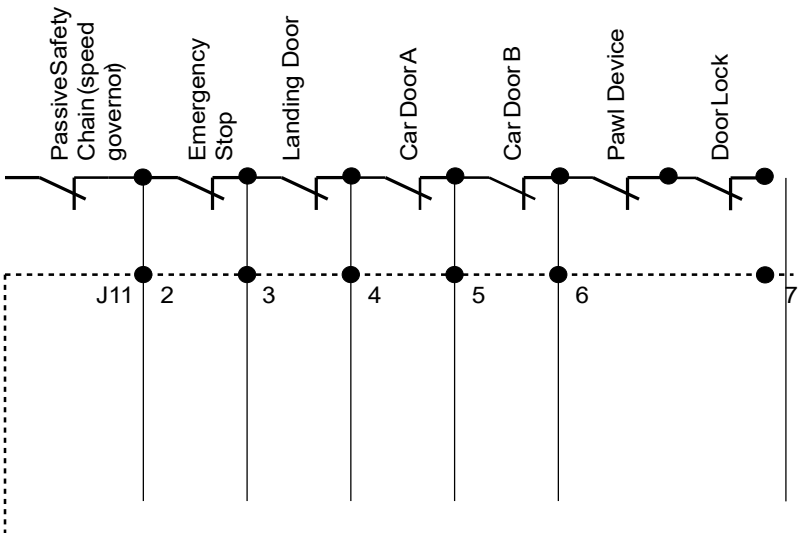
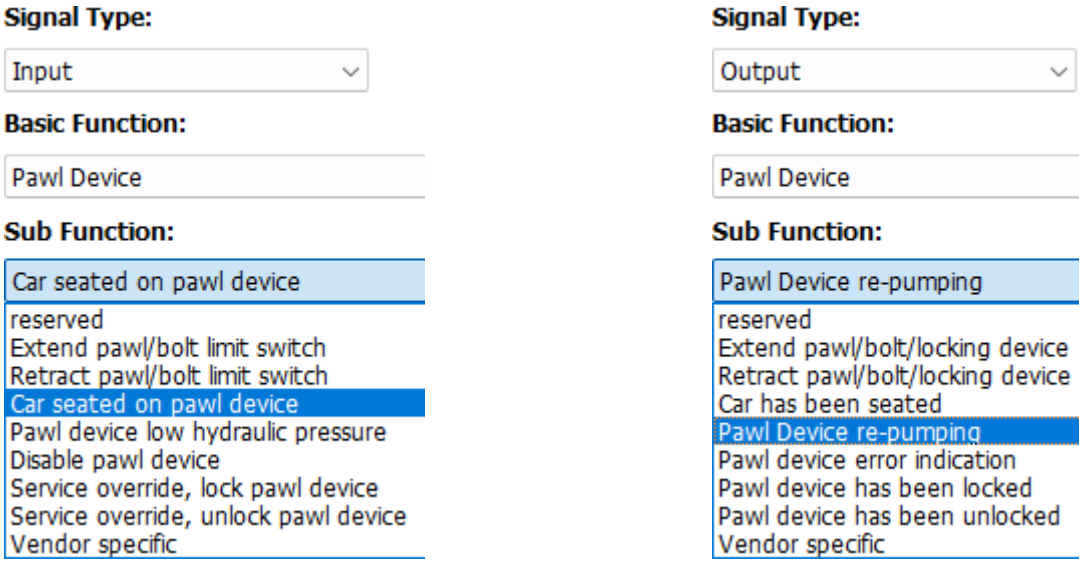


Figure 197: Contact de dispositif à cliquet dans la chaîne de sécurité

Toutes les fonctions d'entrée et de sortie liées au dispositif à cliquet se trouvent dans la fonction de base du même nom dans le contrôleur d'ascenseur ou la boîte à outils.



▶ Si le dispositif à cliquet comporte également des interrupteurs de fin de course, il est recommandé de les connecter au contrôleur de levage pour rendre le fonctionnement de l'unité plus précis et de mieux prendre en charge en cas d'erreur. Le signal « *Remplacement du service* » ne peut être utilisé qu'en mode de fonctionnement électrique d'inspection/d'urgence pour contrôler manuellement le dispositif à cliquet.

80 Resynchronisation des vérins hydrauliques

Si l'assenseur est équipé de vérins hydrauliques doubles ou triples (cylindres), ces vérins peuvent avoir besoin d'être resynchronisés après un certain temps de fonctionnement. Sinon, les cylindres peuvent ne plus s'étendre uniformément, de sorte qu'un cylindre atteint déjà la butée mécanique avant les autres.

Pour resynchroniser les vérins, l'ascenseur se déplacera jusqu'à l'étage le plus bas, puis descendra lentement jusqu'à ce qu'il atteigne enfin le tampon. La cabine y reste un certain temps avec les soupapes ouvertes, jusqu'à ce que tous les cylindres soient à nouveau complètement rétractés.

Afin de pouvoir utiliser cette fonction de levage hydraulique, elle doit d'abord être activée dans le menu des paramètres du contrôleur de levage. Lors de l'exécution de la procédure, l'entrée de basse pression sera momentanément ignorée car elle se déclenche toujours, tandis que la cabine est assise sur le tampon.

Vous trouverez les paramètres correspondants en appuyant d'abord sur « Accueil » puis sur le bouton matériel « Menu Paramètres », puis sur « Plus... » → « Drive Unit » → « Plus... » → « Encore plus... ' → 'En savoir plus...' → 'Fonction de resynchronisation du vérin hydraulique'.

80.1 Paramètres et options

80.1.1 Utilisation de la fonction de resynchronisation du vérin hydraulique

Ce paramètre définit si la resynchronisation du vérin hydraulique (cylindre) doit être assurée par l'ascenseur ou non. Si elle est activée, la fonction peut être déclenchée via une entrée, via l'interface utilisateur (Menu Maintenance) ou via une fonction de programmation horaire.

80.1.2 Distance tampon maximale à partir du niveau du sol

Ce paramètre définit la distance maximale entre la position du niveau du sol inférieur et le tampon de la fosse. Cette valeur doit être définie avec reconnaissance car la cabine s'arrêtera de toute façon avant, lorsqu'elle aura finalement atteint le tampon. Ce paramètre est destiné à arrêter l'ascenseur en cas de panne mécanique.

80.1.3 Temps de supervision de l'opération

Ce paramètre définit la temporisation de la resynchronisation des vérins hydrauliques. Si ce délai a expiré, sans que l'ascenseur ne puisse atteindre le tampon,

afin de resynchroniser les vérins, l'ascenseur jettera une erreur pour les mécaniciens de maintenance dans le journal de bord puis reviendra au niveau le plus bas. Le délai d'attente commence, une fois que l'ascenseur commence à ramper jusqu'à la position tampon.

80.2 Déclencheur de fonction

En fonctionnement normal, la fonction de resynchronisation peut être déclenchée de deux manières : soit par entrée, soit à l'aide du planificateur de temps.

80.2.1 Saisir

Si vous utilisez une entrée, sélectionnez Signaux de l'unité d'entraînement → Déclencheur de resynchronisation du vérin hydraulique. Lorsque l'entrée est activée, l'ascenseur essaiera d'effectuer la procédure de resynchronisation une fois. L'entrée doit être réactivée pour que l'ascenseur effectue à nouveau la resynchronisation. Cela évite une boucle sans fin au cas où l'entrée serait gelée dans l'état actif.

L'entrée doit être active pendant une seconde consécutive, afin de déclencher la fonction.

80.2.2 Planificateur de temps

La fonction de planification du temps peut être définie afin de déclencher la fonction automatiquement dans un laps de temps à faible trafic.



Figure 198: Planificateur de temps utilisé pour déclencher la resynchronisation du vérin hydraulique

80.2.3 Resynchronisation déclenchée manuellement

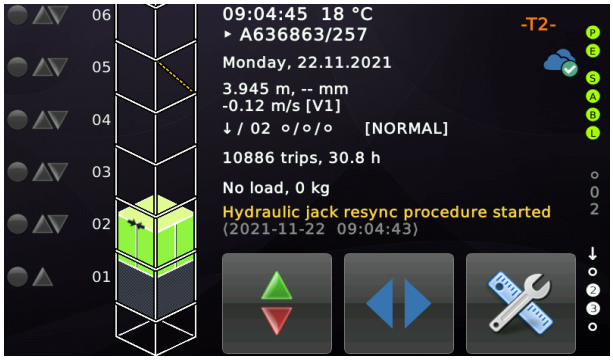
Pendant la maintenance, la fonction de resynchronisation peut être immédiatement déclenchée en appuyant sur le bouton matériel « Service et assemblage », puis en entrant « Maintenance » → « Plus... » → « Encore plus... » → « Beaucoup

plus... » → « Déclencheur de resynchronisation du vérin hydraulique ».

80.3 Indication

L'exécution de la fonction est indiquée par un avertissement sur le bureau et une fonction de sortie, qui peut être utilisée pour déclencher une borne de sortie physique, une icône ou un message texte sur une solution d'affichage CANopen moderne.

La fonction de sortie en question serait « Signaux de l'unité d'entraînement » → « Indication de resynchronisation du vérin hydraulique ».



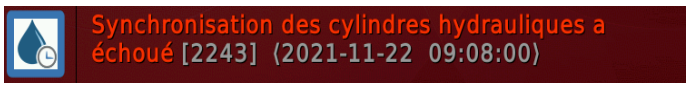
80.4 Enregistrement du journal de bord

La procédure de resynchronisation des vérins hydrauliques sera enregistrée dans le journal de bord, ainsi:



Figure 199: Éléments du journal de bord de resynchronisation du vérin hydraulique

Si la procédure a échoué, un élément de défaut dédié sera ajouté au journal de bord, indiquant l'heure et la date de l'événement.



Dans le cas d'un dépassement de temps, lors du passage à la position de resynchronisation, l'ascenseur reviendra au niveau du sol.

81 Support pour protège-orteils télescopiques

81.1 Théorie de fonctionnement

Cette fonction peut être utilisée si l'ascenseur doit superviser un protège-orteil télescopique via une fonction d'entrée. Ces protège-orteils spéciaux sont généralement utilisés, si vous avez une situation de fosse basse, n'ayant pas assez de place pour eux au niveau le plus bas. Habituellement, ils sont à ressort et maintenus par un électroaimant. En cas de panne de courant, ils sont poussés par le ressort sur toute leur longueur. Lorsque le courant revient, l'ascenseur doit les pousser à nouveau, en conduisant sous le étage le plus bas, de sorte que le protège-orteils touche le sol. L'ascenseur s'arrêtera s'il a atteint le point d'arrêt paramétré, généralement à quelques millimètres sous le niveau du sol. À ce stade, le protège-orteil télescopique doit avoir été poussé suffisamment loin pour que l'aimant puisse saisir le mécanisme et le maintenir à nouveau en position enfoncée.



Pour ouvrir les paramètres du protège-orteil télescopique, appuyez sur le bouton matériel «Favoris», puis allez dans «Menu Paramètres» → «Cabine / Voiture» → «Plus ...» → «Supervision du protège-orteil télescopique».

81.2 Options

81.2.1 Distance d'enfoncement du protège-orteil télescopique

Cette option définit la distance à parcourir sous le niveau le plus bas du sol, afin d'enfoncer complètement le protège-orteil télescopique. Cette valeur est donnée en millimètres, sous le niveau du étage inférieur.

81.2.2 Vitesse du protège-orteil télescopique

Cette option détermine la vitesse à laquelle la voiture se déplace vers l'étage le plus bas, puis décélère et rétracte le protège-orteil télescopique.

81.3 Procédure

L'ascenseur se déplacera d'abord à la vitesse nominale jusqu'au plancher au-dessus du palier le plus bas, puis se déplacera vers l'étage le plus bas à la vitesse réduite définie, puis décélérera pour attraper le protège-orteil télescopique, jusqu'à ce qu'il ait atteint le point donné, défini via la pointe télescopique paramètre de distance d'enfoncement de la garde.

81.4 Fonction d'entrée

- Signaux d'état / contrôleur → Supervision du protège-orteil télescopique [NC], cabine

Ce signal d'entrée doit être de 24 V lorsque le protège-orteil est en position enfoncée et tombe à 0 V, si le protège-orteil a été poussé sur toute sa longueur.

81.5 Fonctions de sortie

- Signaux d'état / du contrôleur → Fonctionnement du protège-orteils télescopique

81.6 Le journal de bord

Si le protège-orteil télescopique a été à nouveau enfoncé avec succès, le journal ressemblera à ce qui suit.



En cas d'erreur, la procédure se termine avec l'information indiquant que le protège-orteil télescopique n'a pas pu être enfoncé à nouveau. L'ascenseur restera alors «hors service» au rez-de-chaussée. Habituellement, la cabine est ramenée à la position la plus basse au niveau du sol par une opération de mise à niveau.

82 Plates-formes élévatrices

Les plates-formes élévatrices ne sont généralement pas utilisées pour le transport classique de personnes. Elles peuvent être utilisées pour le transport de conteneurs sur les chaînes de montage ou dans tout type d'environnement de production. Une exception à cette règle pourrait être certains produits d'ascenseurs domestiques disponibles sur le marché.

Ces systèmes sont souvent installés conformément à la directive sur les machines et non aux réglementations EN81-20, leur vitesse étant généralement limitée à 0,15 m/s ou 0,3 m/s.

Vous trouverez les paramètres associés ici sous "Menu Paramètres" → "Plus..." → "Bases" → "Plus..." → "Mode plate-forme élévatrice".

82.1 Types de plates-formes élévatrices prises en charge

- Plate-forme élévatrice standard, nécessitant une pression constante pour que les boutons d'appel fonctionnent.
- Plate-forme élévatrice de marque « Swift Lift » - une adaptation spéciale pour cette série de produits.
- Solution pour ascenseur domestique avec pontage du circuit de porte sur chaque zone de porte et pression constante pour les appels de cabine. Les appels de débarquement fonctionnent normalement lorsqu'ils se trouvent dans la zone.
- Plateforme élévatrice standard / Plateformes de construction

82.2 Appels de cabine

S'ils sont utilisés comme plate-forme de transport, plutôt que comme solution d'ascenseur, les appels de cabine sont généralement exploités en mode de préhension de l'homme mort, nécessitant une pression constante afin de maintenir la conduite de la cabine à l'étage ou au niveau désiré. Il s'agit en fait d'un mode de fonctionnement « semi-automatique », dans lequel l'ascenseur se charge automatiquement de l'accélération, du freinage et de l'arrêt tant que l'on appuie sur le bouton d'appel de cabine correspondant.

82.3 Appels de débarquement

Le mode de fonctionnement des appels de débarquement dépend de la position de la cabine. Il existe essentiellement trois règles:

- Si l'ascenseur se trouve au niveau de l'étage (zone de la porte), les appels de palier fonctionnent normalement (de manière entièrement automatisée).
- Si l'ascenseur se trouve entre deux étages (en dehors de la zone de la porte), les appels de palier fonctionnent en utilisant la prise de l'homme mort (pression constante), tout comme les appels de cabine.
- Les appels de cabine en attente ont toujours la priorité sur les appels de palier et peuvent même annuler une opération de conduite en cours.

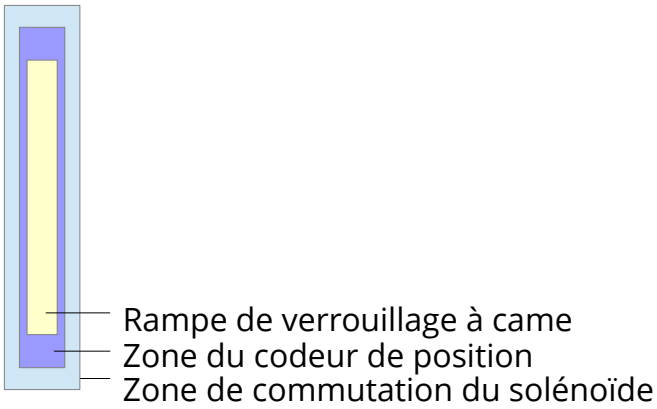
82.4 Solution d'ascenseur domestique utilisant le contournement du circuit de porte, si l'on passe les zones de porte

82.4.1 Appels

Les appels de cabine nécessitent une pression constante pour fonctionner. Les appels de palier sont enregistrés normalement, sauf si l'ascenseur s'est arrêté en dehors de la zone de porte. Dans ce cas, les appels de palier nécessitent également une pression constante pour que l'ascenseur se mette en marche. Les appels de palier peuvent fonctionner en mode collectif ou en mode de fonctionnement PB ou APB.

82.4.2 Rampe statique à cames.

Comme ces ascenseurs ont des rampes de verrouillage statiques, le circuit de sécurité (SZ) doit être activé lorsqu'on traverse ou qu'on passe les zones de porte. Nous recommandons de configurer la zone de l'interrupteur magnétique/solénoïde et la zone de l'encodeur absolu de manière à ce qu'elles « entourent » la rampe de verrouillage à came statique.



82.5 Renivellement

Le paramètre '*Renivellement automatique de la plate-forme*' peut être utilisé pour déterminer si l'ascenseur doit reniveler automatiquement la cabine ou si une touche d'appel doit être maintenue enfoncée à cette fin.

83 Ascenseurs automobiles

Si l'ascenseur est principalement utilisé pour le transport automobile ou de véhicule, ce mode de fonctionnement peut être utilisé. Il y a un signal d'entrée indiquant quand l'ascenseur est exceptionnellement utilisé pour le transport de passagers et ainsi les barrières lumineuses de positionnement spéciales et la procédure de placement du véhicule doivent être ignorées.

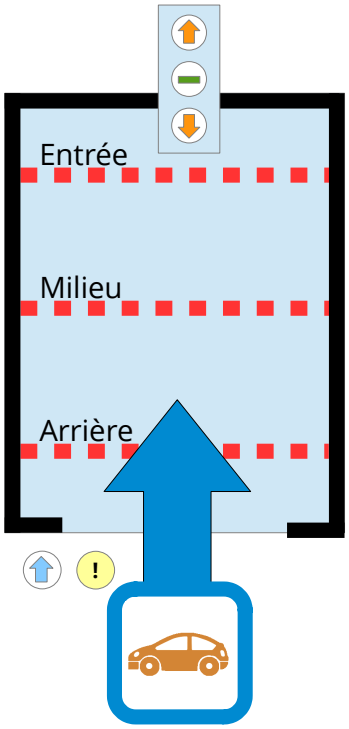
83.1 Conditions

Comme un seul véhicule peut être transporté à la fois, il n'est pas logique de faire fonctionner l'ascenseur sous la forme d'un contrôleur collectif. Par conséquent, l'ascenseur passe automatiquement en mode de fonctionnement APB, lorsqu'il est en fonctionnement automobile. Dans ce mode, les appels d'étage seront traités dans l'ordre horaire et l'appel d'étage suivant ne sera pas effectué avant que la cabine ne soit à nouveau vide.

83.2 Signaux d'entrée

- Signaux d'état / contrôleur → Transport de passagers / de personnes dans l'automobile
  Ces signaux d'entrée indiquent que l'ascenseur n'est exceptionnellement pas utilisé pour des véhicules mais pour transporter une ou plusieurs personnes. Dans ce cas, les barrières immatérielles et les indicateurs de positionnement seront désactivés. Comme il pourrait y avoir encore plus de voitures / véhicules en attente aux paliers, l'ascenseur conduira les paliers au sol, indiqués par le ou les appels de voiture donnés.

Le véritable ascenseur automobile peut avoir plus de trois barrières immatérielles de positionnement. Dans ce cas, ces barrières immatérielles seront associées à une logique externe pour trois signaux d'interprétation faciles pour le contrôleur d'ascenseur.

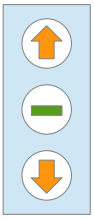


- Signaux d'état / contrôleur → Ascenseur automobile barrière lumineuse 'avant'
- Signaux d'état / contrôleur → Ascenseur automobile barrière lumineuse 'milieu'
- Signaux d'état / contrôleur → Ascenseur automobile barrière lumineuse 'arrière'

83.3 Signaux de sortie

- Signaux d'état / contrôleur → Acquittement du transport automobile

  Ce signal d'indication est activé dès que l'ascenseur est en mode de fonctionnement Automobile, en attente ou en transport de véhicules.



- Signaux d'état / du contrôleur → Feu de circulation «avant»
- Signaux d'état / du contrôleur → Feu de signalisation «arrêt»
- Signaux d'état / du contrôleur → Feu de circulation «arrière»

Gardez à l'esprit que le feu de signalisation est toujours monté mécaniquement du côté opposé de la cabine. Cela signifie que si vous avez deux portes, le feu tricolore de la porte A sera monté mécaniquement du côté B et inversement. Ceci ne s'applique pas aux Indication « Sortir le véhicule ».

Signaux d'état / du contrôleur → Avertissement de feux de circulation automobile
Ce signal de sortie est utilisé pour un trafic «d'avertissement» aux atterrissages, indiquant aux voitures / véhicules en attente, qu'une voiture est dans la cabine ou va quitter la cabine. Quoi qu'il en soit, il doit empêcher les voitures en attente de bloquer l'espace devant la cabine.

- Signaux d'état / contrôleur → Acquittement du transport de passagers / personnes en automobile
  Il s'agit du signal de sortie d'acquittement, qui indique que l'ascenseur n'est exceptionnellement pas utilisé pour des véhicules mais pour transporter une ou plusieurs personnes. Voir les signaux d'entrée correspondants pour plus de détails.

Signaux d'état / du contrôleur → Signal de transport de voiture «sortie»
Ce signal de sortie est activé, lorsque le véhicule est arrivé à l'étage de destination, conduit via un appel de cabine. Le signal est indiqué, lorsque les portes sont complètement ouvertes, pour indiquer au conducteur qu'il doit sortir de la voiture.

Signaux d'état / du contrôleur → Signal de transport de voiture 'entrée'
Ce signal de sortie est activé pour indiquer à un véhicule en attente à l'arrêt qu'il ne reste plus de véhicule dans la voiture.

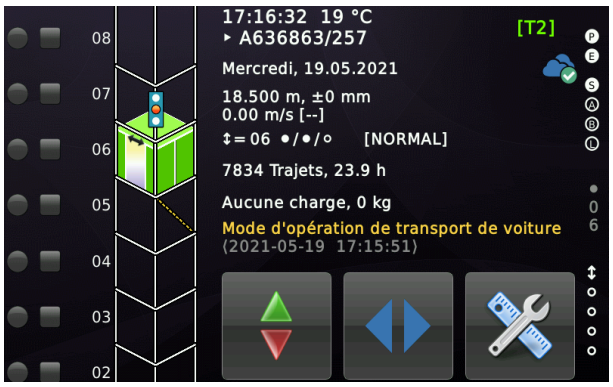
83.4 Articles du journal de bord

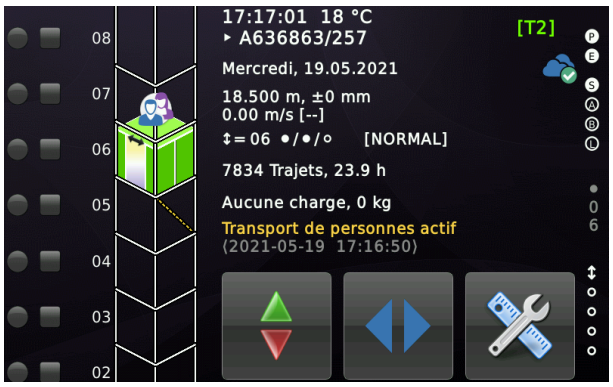
En plus de l'activation du fonctionnement de l'ascenseur automobile, le journal de bord enregistre également si le transport de passagers / personne a été activé.



83.5 Visualisation sur le bureau

L'état des feux de signalisation utilisés pour le positionnement du véhicule est indiqué au-dessus de la cabine, y compris les icônes pour le transport de passagers / personnes et l'indication «*Transport de voiture 'sortie'*».





84 Nettoyage de voiture/d'arbre

Si la cabine ou le puits doivent être nettoyés, la fonction suivante peut être utile. La fonction est activée via une entrée lorsque l'ascenseur est en mode de fonctionnement normal. Vous pouvez utiliser un interrupteur à clé dans la voiture ou des interrupteurs à clé aux étages.

La fonction d'entrée correspondante est appelée :

Fonction spéciale → Course de nettoyage

84.1 Activation aux arrêts

Si vous avez activé l'interrupteur à clé à l'arrêt et que la voiture se trouve déjà à cet étage, tous les appels en attente seront supprimés et la fonction sera activée immédiatement. Si l'ascenseur se trouve à un autre endroit, il rejette les appels palier en attente, traite les appels palier en attente et se déplace enfin vers l'étage de nettoyage pour démarrer le processus.

84.2 Activation dans la voiture

Si vous utilisez l'interrupteur à clé dans la voiture, vous pouvez activer la fonction à n'importe quel étage.

84.3 Opération

Lorsqu'il est activé, l'ascenseur reste immobile et tous les appels en attente sont effacés. Les portes sont maintenues ouvertes et peuvent être actionnées avec les boutons "porte ouverte" et "porte fermée" sur le panneau d'appel intérieur.

Cependant, vous pouvez appuyer sur un bouton d'appel de voiture et le maintenir enfoncé pour déplacer la voiture à n'importe quel étage. Si vous relâchez le bouton d'appel avant l'arrivée de l'ascenseur, la cabine s'arrêtera. ce

85 Opération d'hélicoptère

La fonction hélicoptère est généralement utilisée dans les hôpitaux pour transporter rapidement le personnel jusqu'à l'étage de l'hélicoptère et prodiguer rapidement des soins aux patients arrivés. Deux variantes sont disponibles.

La variante 1 est plus compliquée et est divisée en deux phases, la phase 1 étant facultative et gardant l'ascenseur en attente 24 heures sur 24. Dans la phase 2, la flottabilité est d'abord obtenue via un appel prioritaire spécial, puis conduite jusqu'au plancher de l'hélicoptère.

La variante 2 est plus simple et utilise l'entrée « Fonction spéciale → Disposition prioritaire » pour faire entrer l'ascenseur et le maintenir ensuite prêt. Le temps de mise à disposition peut être annulé simplement en utilisant à nouveau la saisie.

85.1 Phase 1 – Veille d'hélicoptère en option

Cette première phase facultative peut être utilisée pour maintenir l'ascenseur à un étage de secours, de sorte que l'équipe médicale de secours n'ait besoin d'ouvrir la porte qu'avec un appel palier prioritaire, sans que l'ascenseur n'ait besoin de se rendre à l'étage , où l'équipe attend.

L'inconvénient est que l'hôpital perdra la capacité de transport d'un ascenseur entier, si la phase 1 est utilisée. Si vous utilisez cette fonction dans un groupe / une équipe, l'ascenseur perdra automatiquement son statut et quittera l'étage de secours après être resté en veille pendant 24h. Cela fera qu'un autre ascenseur d'équipe entrera en jeu et prendra sa place.

L'ascenseur d'équipe ne le fera que s'il est capable de « sentir » un autre ascenseur de groupe/d'équipe, s'il est opérationnel et donc capable de démarrer.

85.2 Phase 2 – Attribution d'hélicoptères

L'ascenseur pour hélicoptère est appelé par un appel d'atterrissage prioritaire à l'étage, où l'équipe de secours médical attend, étant prête à se rendre directement à l'étage d'affectation des hélicoptères, généralement au dernier étage de l'ascenseur ou à l'arrêt de toit.

Lorsque l'ascenseur est arrivé à l'étage d'attribution des hélicoptères, avec l'équipe de secours à bord, l'ascenseur commencera le temps d'attribution, qui peut être configuré. La valeur par défaut est de 15 minutes. Pendant le temps d'attribution, l'ascenseur gardera les portes ouvertes et restera immobile sans répondre aux appels du palier. L'ascenseur est commuté en interne en mode de préférence de cabine, ce

qui permet de saisir et de traiter uniquement les appels de cabine.

85.3 Paramètre

Vous trouverez les paramètres associés ici sous «Menu Paramètres» → «Contrôleur/Pilote» → «Plus...» → «Encore plus...» → «Beaucoup plus...» → «Plus encore...» → «Fonctions spéciales...» → «Fonction hélicoptère».

85.3.1 Étage d'attente d'hélicoptère

Ce paramètre définit l'étage où l'ascenseur doit être en attente pour être appelé à l'étage réel de l'hélicoptère. C'est l'étage de la phase 1. L'étage où le personnel médical se précipitera vers l'ascenseur.

85.3.2 Étage d'attribution des hélicoptères

Ce paramètre définit l'étage, utilisé en phase 2, où l'ascenseur doit attendre l'équipage de l'hélicoptère. Habituellement, un temps d'allocation est défini comme un délai d'expiration final pour cette opération. Il s'agit généralement de l'étage le plus élevé.

85.3.3 Temps d'attribution des hélicoptères de haute priorité

Cet objet définit le temps d'arrêt ou d'affectation utilisé par l'ascenseur après s'être arrêté en raison d'un appel d'atterrissage de haute priorité au plancher de l'hélicoptère.

85.4 Événements / Journal de bord

Ces événements sont affichés dans la liste des éléments actuellement en attente et sont également enregistrés dans le journal de bord.

85.4.1 Fonction hélicoptère en veille

L'ascenseur attend d'être appelé au plancher de l'hélicoptère. Habituellement, l'ascenseur sera d'abord appelé par un appel d'atterrissage de haute priorité, puis le personnel médical entrera dans l'ascenseur et se rendra à l'étage de l'hélicoptère via un appel de cabine.

85.4.2 Heure d'attribution des hélicoptères

Le temps d'attribution s'écoule une fois que l'ascenseur est arrivé à l'étage d'attribution des hélicoptères, généralement l'étage le plus élevé du bâtiment ou l'arrêt de toit. L'ascenseur attend ici que l'équipage de l'hélicoptère remette le patient.

85.5 Les sorties

Ces sorties peuvent être utilisées pour indiquer, si l'ascenseur est en attente, toujours en attente de l'équipe médicale de secours, à l'étage d'attente dédié ou de l'ascenseur déjà en attente à l'étage d'attribution des hélicoptères, que l'équipe de secours amène le patient dans la cabine.

85.5.1 Phase 1 – Veille d'hélicoptère en option

Signalisations d'état/contrôleur → Étage de secours hélicoptère

85.5.2 Phase 2 – Attribution d'hélicoptères

Signalisations d'état/contrôleur → Plancher d'hélicoptère/affectation

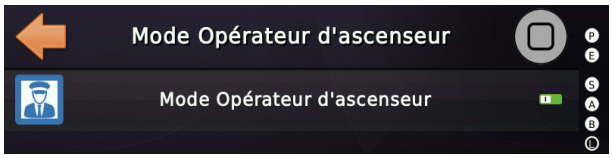
▶ Les deux signaux sont envoyés via le système de bus pour la « cabine » et « l'étage actuel ».

86 Mode opérateur d'ascenseur

L'ascenseur peut être mis en mode Ascenseur, parfois également appelé mode Ascenseur assisté, lorsqu'un assistant (liftier) contrôle l'ascenseur à la place des passagers, qui saisissent eux-mêmes leur destination.

86.1 Paramètres

Vous trouverez les paramètres correspondants dans le menu « Réglages » → « Contrôleur/Pilotage » → « Plus... » → « Encore plus... » → « Beaucoup plus... » → « Plus encore... » → « Plus encore... » → « Fonctions spéciales... → 'Rarement utilisé...' → 'Mode opérateur d'ascenseur'.



86.2 Entrées et sorties

86.2.1 Entrées

- Fonction spéciale → Service de préposé

  Ce signal est utilisé pour activer le mode de fonctionnement, généralement via un interrupteur à clé de la cabine.

  Vous devez d'abord activer l'utilisation de ce mode de fonctionnement via le paramètre dédié. Dans le cas contraire, l'ascenseur ignorera simplement l'entrée.

- Fonction spéciale → Bouton de démarrage du préposé à l'ascenseur (START)

  Ce signal est généralement piloté par un bouton, actionné par le liftier, utilisé pour commencer à se déplacer, afin de prendre un appel dans la direction donnée. Vous devez exercer une pression constante sur ce bouton jusqu'à ce que les portes soient fermées et que l'ascenseur commence à fonctionner. Dans le cas contraire, les portes se rouvriront.

- Fonction spéciale → Bouton de passage de l'ascenseur (EXPRESS)

  Ce signal est généralement commandé par un bouton, actionné par le liftier, utilisé pour faire passer à l'ascenseur un appel en attente, lors d'un déplacement.

- Signaux d'état/contrôleur → Bouton de montée du liftier

Signaux d'état/contrôleur → Bouton de descente du liftier

Ces signaux sont généralement pilotés par un bouton, actionné par le liftier, utilisé pour indiquer à l'ascenseur que le prochain appel doit être pris dans le sens de la montée ou de la descente.

86.2.2 Sorties

- Accusé de réception de fonction spéciale → Accusé de réception de service de préposé

  Signal d'acquittement, indiquant que l'ascenseur fonctionne en mode préposé (opérateur d'ascenseur).

- Signaux d'état/contrôleur → Indication de montée du préposé à l'ascenseur.
  Signaux d'état/contrôleur → Indication de descente du préposé à l'ascenseur.

  Ces signaux de sortie indiquent la direction dans laquelle l'ascenseur recevra un appel lorsque le liftier appuie sur la touche START.

86.3 Événements/Carnet de bord

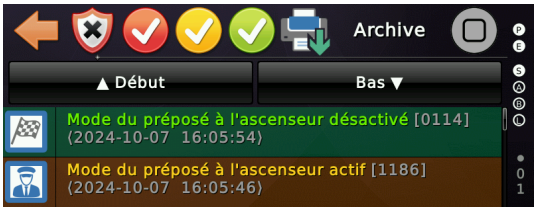
Ces événements sont affichés dans la liste des éléments en cours et sont également enregistrés dans le journal de bord.

- Mode Ascenseur actif

  Le mode préposé à l'ascenseur ou opérateur d'ascenseur a été activé. L'ascenseur est désormais commandé par des boutons spéciaux situés sur le tableau de bord de la cabine, par un assistant et non par les passagers.

- Mode préposé à l'ascenseur désactivé

  Le mode préposé à l'ascenseur ou opérateur d'ascenseur a été désactivé. Cette opération s'effectue généralement à l'aide d'un interrupteur à clé situé dans la cabine.



87 Mode de fonctionnement en cas de tremblement de terre

Le mode de fonctionnement tremblement de terre conduira l'ascenseur à l'étage dédié et libérera les passagers. Si aucun étage dédié n'a été paramétré, l'ascenseur se dirigera vers un étage au-dessus du milieu de la gaine, pour s'assurer que le contrepoids est en dessous de la cabine, si l'ascenseur en a un. Si l'étage dédié ne peut pas être atteint pour une raison quelconque ou si toutes les portes de cet étage ont été retirées du tableau des portes, l'ascenseur choisira automatiquement un autre étage.

Lors du passage en mode de fonctionnement Tremblement de terre, les paliers bloqués seront à nouveau activés, pour s'assurer que les passagers peuvent rapidement s'échapper de l'ascenseur.

Les fonctions d'économie d'énergie sont désactivées lorsque l'ascenseur est en mode de fonctionnement Tremblement de terre. L'éclairage de la cabine ne s'éteint pas, tous les écrans restent opérationnels. Les lanternes du hall et les indicateurs d'arrivée sont désactivés.

87.1 Paramètre

Vous trouverez les paramètres associés ici sous 'Menu Paramètres' → 'Contrôleur/Pilotage' → 'Plus...' → 'Encore plus...' → 'Beaucoup plus...' → 'Opération tremblement de terre'.

87.1.1.1 Plancher d'évacuation sismique

Cet objet est utilisé pour définir un étage dédié vers lequel l'ascenseur doit se rendre en cas de détection d'un tremblement de terre. Si vous laissez ce paramètre désactivé, l'ascenseur se déplacera vers l'étage supérieur vers le haut au-dessus du milieu de la gaine afin de s'assurer que le contrepoids sera sous la cabine.

87.1.1.2 Comportement des portes sur le sol sismique

Cet objet définit si les portes doivent rester ouvertes ou se fermer après un certain temps lorsque l'ascenseur a atteint l'étage du tremblement de terre.

87.1.1.3 Vitesse nominale du tremblement de terre

Utilisez cet objet pour définir la vitesse maximale (V1..V4) que l'ascenseur doit utiliser s'il fonctionne en mode Tremblement de terre par rapport aux limites mécaniques des rails et des galets.

87.1.1.4 Temps de repli sismique

Utilisez cet objet pour définir un temps de repli pour renvoyer l'ascenseur de l'opération tremblement de terre si le signal du capteur n'indique plus un tremblement de terre.

87.2 Entrées et sorties

87.2.1 Entrées

- Fonction spéciale → Détecteur de tremblement de terre

87.2.2 Sorties

- Acquittement de la fonction spéciale → Acquittement du détecteur de tremblement de terre
  Ce signal indique que l'ascenseur a détecté le tremblement de terre. Il se peut de toute façon qu'il ne passe pas en mode de fonctionnement Tremblement de terre, si un autre mode de fonctionnement a une priorité plus élevée ou l'empêche d'une autre manière.

- Indication de l'état de l'ascenseur → Indication de fonctionnement en cas de tremblement de terre
  Ce signal peut être utilisé pour piloter un affichage dans la cabine ou sur les paliers. Le signal sera activé lorsque l'ascenseur sera effectivement entré en mode de fonctionnement Tremblement de terre.

- Indication de l'état de l'ascenseur → Déplacement vers l'étage d'opération sismique
  Ce signal est activé lorsque les ascenseurs veulent se rendre à l'étage dédié. Il sera maintenu tant que l'ascenseur se déplace et est finalement éteint, lorsque l'ascenseur s'arrête.

- Indication de l'état de l'ascenseur → Arrivé à l'étage de l'opération sismique
  Le signal est activé lorsque l'ascenseur est arrivé à l'étage dédié.

87.3 Événements/Journal de bord

Ces événements sont affichés dans la liste des éléments actuellement en attente et sont également enregistrés dans le journal de bord.

- *Mode de fonctionnement sismique*
- *Conduire à l'étage du tremblement de terre*
- *Arrivé à l'étage du tremblement de terre*
- *L'opération sismique a été éteindre*



88 Mesure de charge et surveillance de la courroie de traction

La signalisation de charge, comme la charge nulle, la charge complète et la surcharge, peut être effectuée soit par des entrées discrètes, soit au moyen d'une unité de mesure de charge CANopen. Ces unités de mesure de charge CANopen transmettent en plus le poids en [kg] ou [%], selon le type d'unité et leur technique de mesure. Certaines de ces unités sont également capables de détecter un câble mou en comparant les données de capteurs discrets. Certaines sont même capables de surveiller les noyaux en acier des courroies de traction. Veuillez consulter la fiche technique de votre unité de mesure de charge pour connaître ses capacités et détails réels.

Vous trouverez les paramètres associés ici sous *« Menu Réglages » → « Plus... » → « Pèse-charges & Surveillance de câble ».* Certains paramètres nécessiteront des privilèges SETUP, d'autres SERVICE.

Par exemple, une TARE peut être réalisée pour remettre la charge du wagon à zéro.

Les valeurs de charge nulle, pleine charge et surcharge indiquées dans le sous-menu « Seuils de charge cabine » ne sont pas comparées par le régulateur d'ascenseur avec la valeur affichée. Ces valeurs de seuil peuvent toutefois être lues à partir de l'appareil de mesure de charge, modifiées et retransmises vers celui-ci, par exemple lors du remplacement de la mesure de charge. La mesure de charge elle-même décide de la signalisation de charge nulle, pleine charge et surcharge, qu'il s'agisse d'un appareil doté de sorties classiques discrètes ou d'un appareil connecté via le bus CAN et envoie ces signaux via son mot d'état. La valeur affichée en [kg] ou [%] est purement informative et est également enregistrée par exemple dans la mémoire d'événements « Registre ».

Dans le menu de diagnostic, il est également possible de consulter la valeur d'affichage des différents capteurs de charge s'il s'agit d'une unité de mesure de charge qui forme la valeur de charge à partir de plusieurs capteurs, par exemple sur les câbles. Il existe également une boîte de dialogue d'état pour la surveillance optionnelle de la corde/ceinture. Vous trouverez la branche de menu sous « Menu Diagnostique » → « Plus... » → « Encore plus... » → « Pèse-charges & Surveillance de câble ».

Si l'appareil prend également en charge la surveillance des noyaux en acier des courroies d'entraînement, cette surveillance peut être activée dans le système de commande à partir de la version V1.38.12 dans le sous-menu « Surveillance de la ceinture/corde de traction ». Vous pouvez également y définir quelles entrées de surveillance sont câblées et lesquelles doivent redéterminer la valeur de référence, par exemple après le remplacement des courroies.

89 Planificateur de temps

89.1 Raboteuse

Les entrées du planificateur hebdomadaire sont utilisées pour activer / désactiver les fonctions en fonction des jours de la semaine, les heures de début et de fin. Vous pouvez définir un intervalle de temps où l'heure de début est inférieure à l'heure d'arrêt, par exemple 08h00 ... 17h00 ou l'inverse, par exemple pour désactiver les indicateurs d'arrivée pendant la nuit de 17h00 à 08h00 le lendemain matin.

Vous trouverez les éléments de menu correspondants de la planificatrice horaire en appuyant d'abord sur "Accueil", puis sur le bouton matériel "Menu Paramètres", puis sur "Plus ..." → "Basique" → "Plus ..." → "Planificateur hebdomadaire". .

Dans cet exemple, nous utilisons le chronomètre pour désactiver l'indicateur d'arrivée du lundi au vendredi de 18 heures à 7 heures le lendemain matin.



Figure 200: Exemple de planificateur de temps

La couverture du planificateur horaire fonctionne ainsi:

- Indicateur d'arrivée éteint
- *Débloquer l'appel de voiture*
- Verrouillé via la table 'Désactivation de l'appel de voiture' auparavant.
- Déverrouiller l'appel à l'atterrissage
- Verrouillé via la table 'Désactivation d'appel terrestre' avant.
- Étage de stationnement



Il est possible dans les versions plus récentes du logiciel de désactiver les quatre premières entrées du planificateur hebdomadaire via des fonctions d'entrée, qui peuvent être pilotées par un interrupteur à clé par exemple.

90 Filtrage des appels d'urgence

En ce qui concerne la norme EN81-28 et d'autres réglementations nationales sur les ascenseurs, le contrôleur d'ascenseur doit fournir une sortie pouvant être utilisée par le dispositif d'appel d'urgence (téléphone d'ascenseur) pour empêcher les appels d'urgence non intentionnels.

90.1 Fonction de sortie



La fonction de sortie dédiée à cet effet est «Sorties diverses → Filtre de bouton d'alarme, tous les étages, toutes les portes».

90.2 Théorie du fonctionnement

La sortie du filtre, lorsqu'elle est active, empêche le déclenchement d'un appel d'urgence. Si l'ascenseur est en opération d'inspection ou de secours électrique d'urgence ou si une fonction de maintenance a été activée, la sortie du filtre est généralement désactivée.

En fonctionnement normal, la sortie du filtre est activée lorsque l'ascenseur roule ou a des données d'encodeur de position valides, indiquant que la cabine se trouve dans la zone de la porte et que la porte battante manuelle est ouverte. Cependant, dans le cas des portes automatiques (à commande électrique), non seulement la chaîne de sécurité, mais aussi l'interrupteur de fin de course « ouverte » de la porte doit également indiquer qu'au moins une porte a été complètement ouverte mécaniquement, de sorte qu'aucun passager ne puisse rester coincé. De plus, le programme vérifie la table de porte pour s'assurer que la porte de cabine ouverte correspond à une porte palière existante.

91 Signal sonore personnalisable

Étant donné que les signaux acoustiques sont nécessaires à diverses fins selon les normes actuelles, le contrôleur d'ascenseur offre la possibilité d'utiliser un seul signal au lieu des signaux individuels dédiés prévus à cet effet. Vous pouvez choisir dans une liste d'événements, qui déclencheront cette sortie de buzzer.

Vous trouverez les éléments de menu correspondants du programmateur horaire en appuyant d'abord sur 'Accueil', puis sur le bouton matériel 'Menu des paramètres', puis en allant dans 'Cabine/Car' → 'Plus...' → 'Signal sonore personnalisable'.

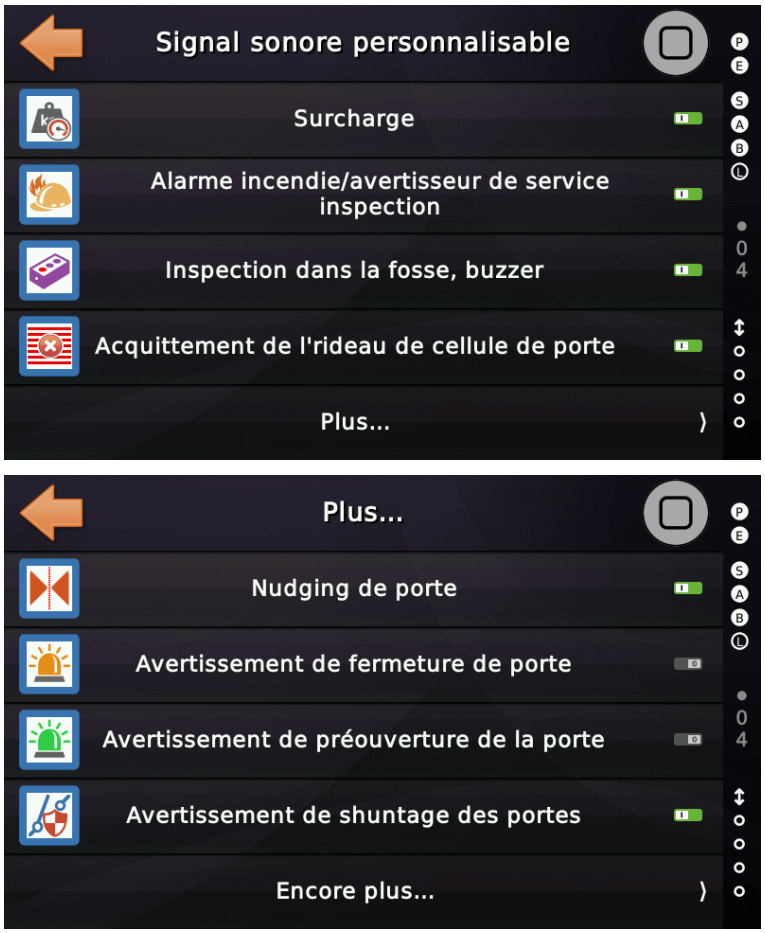


Figure 201: Sortie buzzer personnalisable

Vous trouverez les éléments de menu correspondants du programmateur horaire en appuyant d'abord sur 'Accueil', puis sur le bouton matériel 'Menu des paramètres', puis en allant dans 'Cabine/Car' → 'Plus...' → '*Signal sonore personnalisable*'.

92 Entrées de supervision génériques

Afin de mettre en œuvre des fonctions de surveillance pour lesquelles aucune fonction d'entrée dédiée n'est disponible, le système de commande THOR prend en charge 16 entrées de surveillance librement paramétrables. Par défaut, ces entrées sont actives au niveau bas. Cela signifie qu'ils doivent être de 24 V lorsque la condition « normale » ou « sûre » est signalée. Cependant, les entrées peuvent - comme toute autre entrée - être inversées si nécessaire.

Vous trouverez les paramètres associés ici sous 'Menu Paramètres' → 'Contrôleur/Pilote' → 'Plus...' → 'Encore plus...' → 'Entrées de supervision génériques'.

Les options suivantes sont disponibles pour adapter ces entrées à leur utilisation. Ces options peuvent être définies librement et indépendamment pour chacune des 16 entrées.

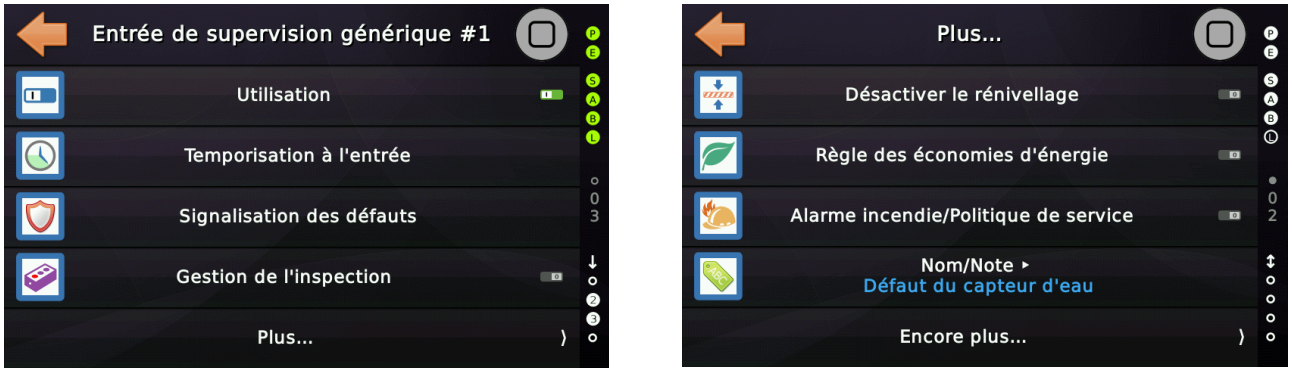


Figure 202: Options pour les entrées de supervision génériques

92.1 Options/Paramètre

92.1.1 Délai d'entrée

Ce paramètre définit le retard d'entrée de l'entrée de supervision générique. Ceci est utilisé pour retarder l'activation, si le signal change d'état.

92.1.2 Signalisation de défaut

Ce paramètre définit la signalisation de défaut de l'entrée de supervision générique. Ce paramètre définit si le signal doit provoquer un événement 'défaut', 'hors service' ou 'bloquant'.

92.1.3 Traitement des inspections

Ce paramètre définit si l'entrée de supervision générique doit être exclue lors d'une inspection ou d'une opération de sauvetage d'urgence. Les paramètres possibles sont:

- *éteint - L'ascenseur sera généralement en mesure de conduire avec une opération d'inspection / de sauvetage d'urgence, même si le signal de supervision générique indique un défaut.*
- éviter que le défaut ne soit émis, si INS/EMY était déjà en charge
- empêcher l'ascenseur d'être conduit en mode inspection
- empêcher la conduite de l'ascenseur en mode inspection et sauvetage d'urgence (INS/EMY)

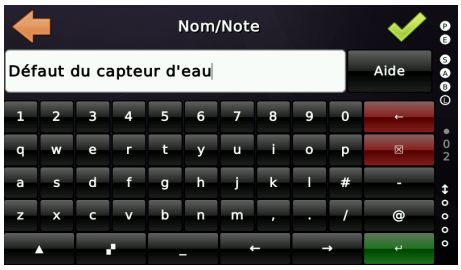
92.1.4 Désactiver le rééquilibrage

Ce paramètre définit si l'entrée de supervision générique doit désactiver l'opération de remise à niveau, si elle est indiquée.

92.1.5 Politique d'économie d'énergie

Ce paramètre définit si l'entrée de supervision générique doit être exclue en mode économie d'énergie ou en mode veille.

92.1.6 Nom/étiquette





Ce paramètre définit un texte ou une étiquette supplémentaire, donné pour l'entrée de supervision générique, afin de la rendre moins 'générique' pour le technicien ou l'utilisateur. Ce texte est ensuite inscrit dans l'historique lorsque l'entrée de supervision a été déclenchée.

92.1.7 Étage de destination

Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit être utilisée pour conduire l'ascenseur vers un étage de destination dédié.

93 Seuils de vitesse

Des valeurs de seuil de vitesse peuvent être configurées, à utiliser pour déclencher des signaux de sortie, qui peuvent alors faire fonctionner des circuits de supervision de décélération, par exemple.

93.1 Théorie du fonctionnement

Les signaux de sortie seront activés lorsque la vitesse est tombée en dessous du seuil spécifié, comme v_real < v_threshold. Une hystérésis de 15 mm/s est utilisée pour empêcher le signal de « scintiller » lorsque l'ascenseur passe le point de commutation et que la vitesse de la cabine oscille légèrement.

Vous trouverez les paramètres associés ici sous 'Menu Paramètres' → 'Contrôleur/Pilotage' → 'Plus...' → 'Encore plus...' → '...' → 'Seuils de température'.





93.2 Les sorties

Les seuils de vitesse correspondent aux signaux de sortie du même nom:

- Seuils de vitesse → Seuil de vitesse 1
- Seuils de vitesse → Seuil de vitesse 2
- Seuils de vitesse → Seuil de vitesse X

Les signaux de sortie sont activés logiquement lorsque la vitesse de la cabine tombe en dessous du seuil spécifié, en tenant compte d'une petite hystérésis de commutation.

94 Seuils de position

Des valeurs de seuil de position peuvent être configurées, pour être utilisées pour déclencher des signaux de sortie, qui peuvent ensuite faire fonctionner des circuits ou des indications externes, qui dépendent de la position de la voiture.

94.1 Théorie du fonctionnement

Les signaux de sortie seront activés lorsque la position de la voiture a été élevée à/au-dessus de la position inférieure spécifiée et est tombée en dessous/à la position supérieure spécifiée.

Vous trouverez les paramètres associés ici sous 'Menu Paramètres' → 'Plus...' → 'Unité de positionnement' → 'Plus...' → '...' → 'Seuils de positionnement'.





94.2 Les sorties

- Seuils de position → Seuil de position 1
- Seuils de position → Seuil de position 2
- Seuils de position → Seuil de position 3
- Seuils de position → Seuil de position 4

94.3 Signaux Seuil de position uniquement lorsqu'il y a des appels

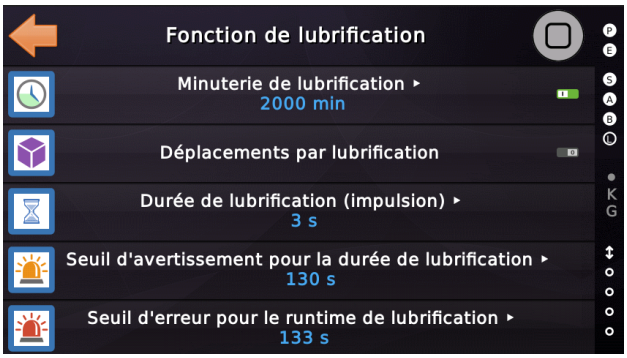
Utilisez cet objet pour spécifier si les seuils de position doivent être déclenchés uniquement lorsque l'ascenseur est en fonctionnement et qu'il y a des appels de passagers. Si l'ascenseur effectue un déplacement de service tel qu'un stationnement ou un aller-retour, les seuils de position ne sont pas affichés.

95 Supervision du temps de la lubrification de la pompe

En particulier pour les ascenseurs utilisant un système d'entraînement à base de filetage/écrou - comme les rampes de cabine ou les élévateurs - une fonction de supervision a été mise en œuvre, qui enregistre le temps de fonctionnement de la pompe à huile, fournissant du lubrifiant au filetage/écrou. La durée de fonctionnement est censée être proportionnelle à la quantité de lubrifiant transportée. En enregistrant le temps de fonctionnement de la pompe et en disposant d'un avertissement et d'un seuil d'erreur, le système doit garantir qu'elle ne sera rendue opérationnelle que tant que du lubrifiant est disponible dans la bouteille d'huile ou le réservoir d'huile.

Vous trouverez les paramètres concernant la minuterie de lubrification dans le menu Paramètres, comme suit :

'Menu Paramètres' → 'Plus' → 'Unité d'entraînement' → 'Plus' → 'Encore plus' → Fonction de lubrification'



La valeur actuelle du compteur d'exécution peut être vérifiée dans le menu Maintenance :

'Entretien et montage' → 'Entretien' → 'Plus' → 'Encore plus' → 'Fonction de lubrification'



Ici, vous pouvez également réinitialiser la valeur actuelle de la minuterie d'exécution, si le réservoir d'huile a été rempli.

95.1 Seuil d'avertissement

Ce paramètre définit la durée d'engagement de la pompe à huile (lubrification) en secondes qui doivent s'être écoulées, avant que le contrôleur de levage ne lance un avertissement indiquant que le niveau d'huile restant dans le réservoir d'huile est bas.

95.2 Seuil d'erreur

Ce paramètre définit la durée d'enclenchement de la pompe à huile en secondes qui doivent s'être écoulées, avant que le contrôleur d'ascenseur renvoie une erreur indiquant que le réservoir d'huile est vide. Cela fera alors passer l'ascenseur en mode de fonctionnement Hors service.

96 Intervalles d'entretien

Vous trouverez les paramètres concernant les intervalles de maintenance dans le menu Maintenance, comme suit:

« Service et montage » ► « Maintenance » ► « Plus... » ► « Encore plus... » ► « Intervalles de maintenance »

96.1 Compteur de trajets d'intervalle de maintenance

Ce paramètre définit le seuil du compteur de déclenchement pour signaler que l'installation d'ascenseur nécessite une maintenance. Avec ce compteur, il est possible que l'ascenseur signale une exigence de maintenance, lorsque le nombre de trajets spécifié a été atteint.

96.2 Compteur de temps de fonctionnement d'intervalle de maintenance

Ce paramètre définit le seuil du compteur horaire de fonctionnement pour signaler, que l'installation de l'ascenseur nécessite une maintenance. Avec ce compteur, il est possible que l'ascenseur signale un besoin d'entretien, lorsque les heures de fonctionnement dépassent la valeur donnée.

96.3 Intervalle de maintenance Date et heure

Ce paramètre définit la date et l'heure qu'il faut atteindre pour indiquer que l'installation de l'ascenseur nécessite une maintenance. Avec cette date et cette heure configurées, il est possible que l'ascenseur signale une exigence de maintenance, lorsque la date et l'heure réelles ont dépassé la valeur donnée.

► Pour désactiver cet intervalle, entrez «01.01.2999» comme date.

96.4 Indication d'intervalle d'entretien

L'ascenseur peut indiquer qu'un intervalle de maintenance a été atteint via:

- Signal de sortie - Signaux d'état/contrôleur → Indication de l'intervalle de maintenance
- CANopen/Cloud - Objet 0x501D "Indication d'intervalle de maintenance"
- BACnet/IP - BV-6 - Indication de l'intervalle de maintenance
- Éléments du journal indiquant quel intervalle a été atteint

97 Opération d'appels/déplacements aléatoires

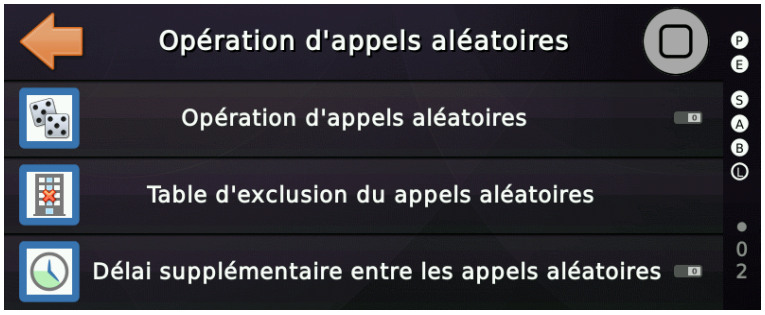
Les appels aléatoires sont souvent utilisés pour que l'ascenseur se déplace plusieurs fois après une réparation ou après qu'un défaut ou un problème a été résolu - simplement pour s'assurer que l'ascenseur fonctionne correctement avant qu'il ne soit remis au client. Les appels aléatoires peuvent également être combinés avec la fonction «Les portes restent fermées», de sorte que les vrais passagers peuvent être empêchés d'embarquer.

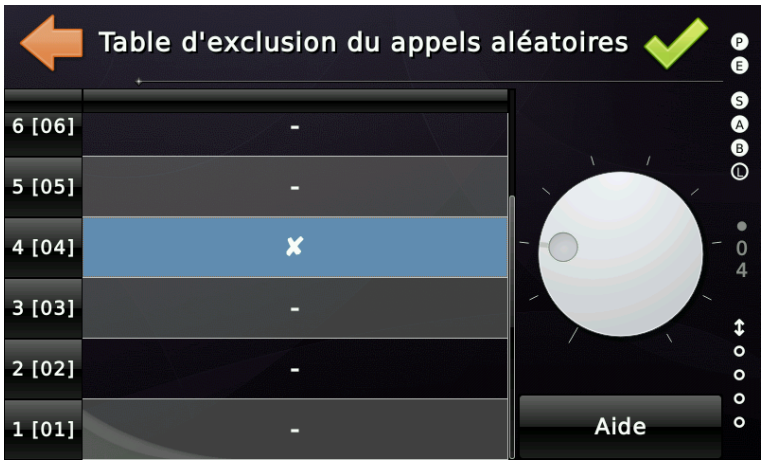
Vous trouverez le fonctionnement des appels aléatoires et les options associées, ici:

«Service & Assemblage» ▸ «Maintenance» ▸ «Opération d'Appels Aléatoires»

Habituellement, la fonction de génération d'appels aléatoires génère des appels de cabine et des appels d'atterrissage. Dans le cas d'un ascenseur de groupe / d'équipe (comme un ascenseur duplex), d'autres ascenseurs réagiront également à ces appels d'atterrissage. Cependant, si vous désactivez la commande de palier sur l'ascenseur, qui génère les appels aléatoires, seuls les appels cabine seront générés.

Si certains étages d'un immeuble sont à exclure des déplacements aléatoires, vous pouvez marquer ou rayer ces étages dans le tableau dédié fourni. Si vous souhaitez ralentir les appels aléatoires, vous pouvez ajouter un délai supplémentaire entre les enregistrements d'appels aléatoires.





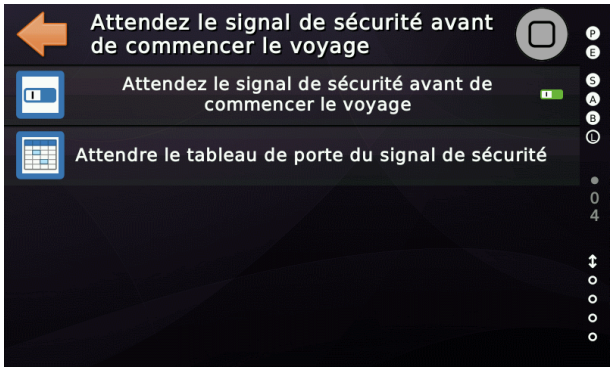
98 Attendez un signal de sécurité avant de commencer à conduire

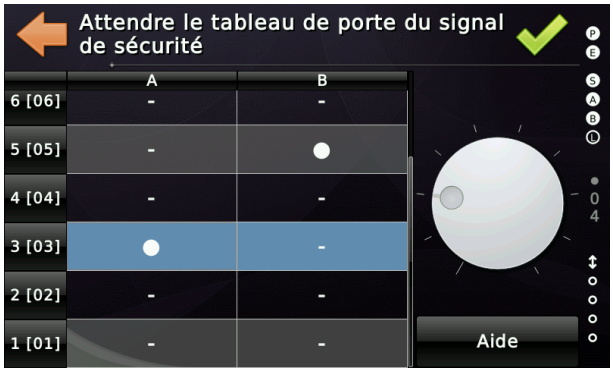
En utilisant cette fonction, il est possible de définir que l'ascenseur doit attendre à certains étages pour qu'un signal de sécurité se déclenche une fois. Le signal en question est «Fonction spéciale ▸ Course de sécurité».

Vous trouverez les paramètres dédiés concernant cette fonctionnalité dans le menu Paramètres, à la suite:

'Menu Paramètres' → 'Contrôleur/Pilote' → 'Temporisations & Options' → 'Plus...' → 'Attendez le signal de sécurité avant de commencer à conduire'.

Le tableau suivant définit les étages et les portes où l'ascenseur doit attendre que le signal de sécurité se déclenche pour commencer à rouler.





Une fonction d'avertissement et de sortie dédiée est activée pendant que l'ascenseur est en attente.



Output:

- Acquittement des fonctions spéciales ▸ Acquittement de la course de sécurité, ascenseur x, tous les étages, toutes les portes

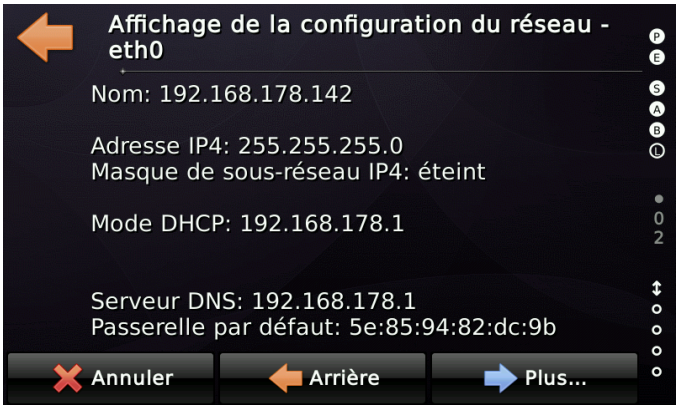
99 Connexion réseau

99.1 Interface réseau

L'interface principale pour connecter THOR au monde extérieur est la connexion Ethernet RJ-45 100 MBit intégrée.

Les paramètres réseau peuvent être trouvés en appuyant sur le bouton matériel « Favoris », puis en allant plus loin dans « Menu système » → Paramètres « Réseau ». Ici, vous pouvez facilement vérifier si THOR a une adresse IP (bail) en utilisant le bouton « Afficher la configuration du réseau ».





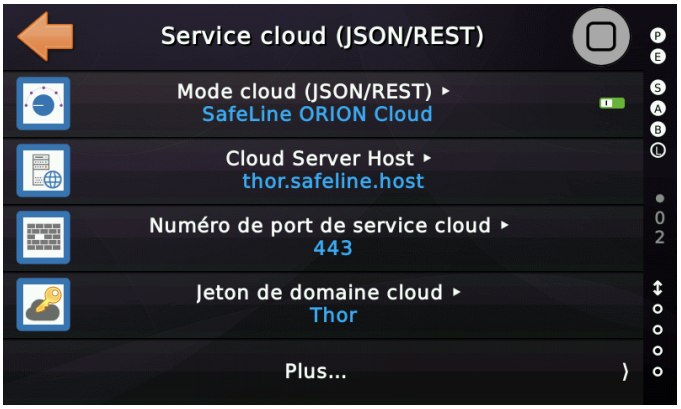
Par défaut, THOR est défini sur DHCP, ce qui convient si vous souhaitez connecter THOR à votre téléphone d'ascenseur d'urgence ou à votre routeur 3G/4G.

Si vous souhaitez ajuster les paramètres réseau manuellement, vous pouvez désactiver DHCP et définir les paramètres réseau manuellement sous « Plus... ». Cela peut être utile dans les réseaux locaux si vous souhaitez travailler avec des adresses statiques.

99.2 Connexion Cloud (Connexion Internet)

THOR peut être connecté à n'importe quelle solution cloud compatible avec NeXt® Group. Pour cela, les paramètres de connexion peuvent être définis ici.

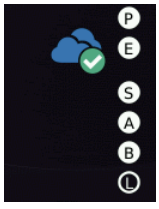




Les paramètres de connexion, tels que le nom d'hôte et le numéro de port, ainsi que le jeton de domaine, doivent être obtenus auprès de votre fournisseur de cloud.

Assurez-vous de définir un mot de passe SETUP dans le système avant de connecter le contrôle au fournisseur de cloud de confiance. Les données d'accès au cloud doivent être gérées par un employé de l'entreprise de maintenance. Cette personne doit également être chargée de modifier immédiatement cette information en cas de soupçon d'utilisation abusive ou si des employés connaissant l'accès quittent l'entreprise.

Assurez-vous que la date et l'heure de l'unité THOR sont correctes lors de la connexion au serveur cloud. L'heure et la date ne doivent pas dépasser quelques jours. Sinon, le serveur cloud pourrait refuser la connexion.



L'état de la connexion est indiqué par une petite icône "Cloud" sur le bureau de l'interface utilisateur de Thor. L'icône peut être rouge s'il n'y a pas de connexion ou jaune, si une connexion est en attente mais pas encore accordée. Cela pourrait être le cas après un cycle d'alimentation « dur ».

99.3 Serveur Web intégré (local réseau)

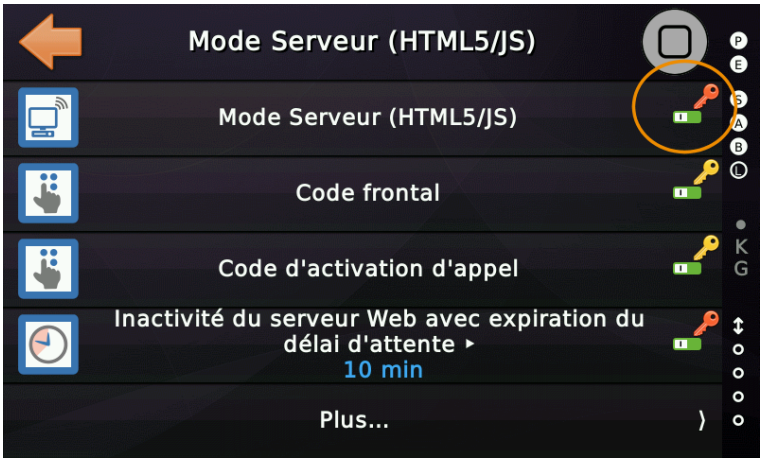
En plus de connecter un contrôleur au cloud, il est également possible d'accéder **temporairement** au THOR directement sur place à l'aide d'un téléphone mobile au moyen d'un routeur WiFi® **externe**, qui doit être connecté manuellement au contrôleur d'ascenseur. La fonctionnalité du serveur Web doit être activée pour être utilisée. C'est **désactivé** par défaut.

Thor n'a pas de communication BLT, WiFi ou cellulaire intégrée à bord.

Il est impératif de chiffrer ce réseau temporaire avec WPA2-PSK et d'en protéger l'accès avec un mot de passe sécurisé (à 8 chiffres).

1.) Pour accéder à l'interface, vous devez saisir le **Code Frontal** que vous avez défini.

2.) Si la **maintenance** est désormais activée sur l'appareil **sur place**, le technicien reçoit également non seulement l'adresse IP mais également **Code de Ticket** pour accéder à l'écran.



3.) Après l'expiration du temps d'inactivité réglé, le **Code de Ticket** aléatoire pour la commande d'affichage expire et le **Code Frontal** paramétré doit également être saisi à nouveau. Pour l'utiliser, il vous suffit d'avoir un navigateur Web sur votre téléphone. Nous vous recommandons d'utiliser le navigateur Web Opera® Mini sur mobile car il dispose d'un mode plein écran.

Nous recommandons **de ne pas** connecter en permanence le contrôleur d'ascenseur à un WiFi® dans un bâtiment, même si celui-ci a été correctement protégé.



100 BACnet/IP

Les systèmes de gestion du bâtiment (GTB) peuvent comporter un réseau de capteurs et d'acteurs au sein du bâtiment, utilisés pour contrôler les systèmes climatiques, l'éclairage et d'autres composants d'automatisation du bâtiment actifs, tels que les ascenseurs. Pour connecter THOR à un système BACnet/IP, le serveur BACnet intégré peut être utilisé.

Lors de la connexion à un réseau de bâtiment, comme c'est le cas par exemple dans les hôpitaux, nous recommandons d'utiliser un **VLAN** séparé pour la technique du bâtiment telle que les ascenseurs, la climatisation, l'éclairage, etc. Un VLAN est un réseau local virtuel, c'est-à-dire un sous-réseau logique d'un réseau local (LAN) physique. Le réseau local virtuel forme son propre segment de réseau et son propre domaine de diffusion.

Nous déconseillons de connecter la commande d'ascenseur au même réseau logique que les imprimantes, les ordinateurs de bureau et les équipements similaires, car leur accès physique est souvent facile d'accès.

Bien qu'il ne soit pas possible de modifier les paramètres ou d'accéder aux composants de l'ascenseur via l'interface BACnet, puisque des appels peuvent être effectués et des demandes d'ouverture/fermeture de porte peuvent être envoyées, la disponibilité du système peut être affectée négativement.

100.1 Copyright de la pile BACnet utilisée

Cette application comprend l'implémentation BACnet Protocol Stack qui est Copyright © 2012 Steve Karg <skarg@users.sourceforge.net> Pour plus d'informations sur ce projet de haute qualité, visitez le site Web du projet BACnet Protocol Stack. Cette mise en œuvre de la pile de protocoles BACnet est spécialement conçue pour l'appliance BACnet intégrée, en utilisant une licence GPL avec exception (comme eCos), ce qui signifie que toute modification du code principal qui est distribuée revient dans le code principal, mais la bibliothèque BACnet peut être compilé et lié à un code propriétaire sans que le code propriétaire ne devienne GPL.

http://bacnet.sourceforge.net

100.2 PICS BACnet

Pour inclure THOR dans un réseau BACnet existant, l'administrateur peut demander une déclaration de conformité d'implémentation du protocole BACnet (PICS). Cela inclut une liste des services pris en charge par l'unité.

100.2.1 Description du produit

Ce produit fournit des informations sur les données de processus concernant le contrôleur et le système d'ascenseur. La couche de liaison de données prise en charge de choix est BACnet/IP.

100.2.2 Nom et identifiant du fournisseur

- Thor Engineering GmbH
- Identifiant du fournisseur (Vendor-ID) = 1231

100.2.3 BACnet Device Profile - Annex L

Contrôleur spécifique à l'application BACnet (B-ASC)

100.2.4 Capacité de segmentation

Aucun

La longueur maximale de l'APDU est de 1476 octets

100.2.5 Blocs de construction BACnet pris en charge (BIBB) - Annexe K

- DS-RP-B, Data Sharing-ReadProperty-B
- DS-RPM-B, Data Sharing-ReadProperyMultiple-B
- DS-WP-B, Data Sharing-WriteProperty-B
- DS-WPM-B, Data Sharing-WriteProperyMultiple-B
- DS-COV-B, Data Sharing-COV-B
- DS-COVU-B, Data Sharing-COV-Unsolicited-B

100.2.6 Types d'objets standard pris en charge

- Appareil (Device) – BV
- Valeurs binaires – BV

► Analogue values – AV

► Chaînes de caractères – CSV

100.2.7 Liaison d'adresse de périphérique (Device Address Binding)

► La liaison d'adresse de périphérique statique n'est pas prise en charge car elle n'est requise que pour Solutions MS / TP.

► La liaison dynamique est prise en charge. C'est là que l'appareil utilise le Who Is/I Am services pour déterminer l'adresse réseau physique nécessaire pour communiquer avec un appareil donné, identifié par son ID d'appareil.

100.2.8 Couche de liaison de données (*Data Link Layer*)

► BACnet/IP

100.2.9 Jeux de caractères pris en charge (*Character Sets Supported*)

► UTF-8 / ANSI X3.4

100.2.10 Options de réseau

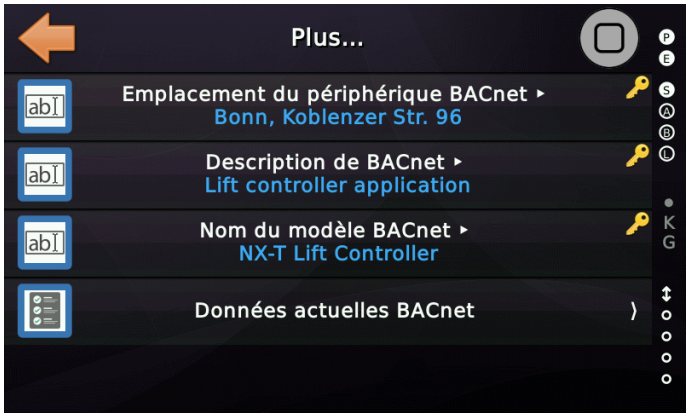
► La fonction BBMD (BACnet / IP Broadcast Management Device) n'est pas incluse, car cette application est un simple appareil BACnet, plutôt qu'un routeur BACnet.

100.3 Comment activer le support BACnet/IP

Les paramètres BACnet peuvent être trouvés en appuyant sur le bouton matériel « Favoris », puis en allant plus loin dans « Menu système » → « Réseau » → « Plus... » → « Encore plus... »→ « Serveur BACnet ».



Figure 203: Paramètres BACnet dans l'interface utilisateur de THOR



100.4 Identifiant de l'appareil BACnet

L'identifiant de l'appareil (ID de l'appareil) fait partie du numéro d'instance, qui se trouve dans la « Propriété de l'identifiant de l'objet » de l'appareil. Le numéro d'instance doit être unique sur l'ensemble du réseau BACnet interconnecté. L'ID de périphérique, qui est la partie inférieure du numéro d'instance, peut être configuré localement par l'administrateur BACnet. Pour l'unité THOR, cela se fait via l'interface utilisateur graphique de THOR. La valeur est stockée de manière non volatile dans la mémoire interne de l'unité.

Object Identifier	OBJECT_DEVICE:996
Instance	**996**
Type	**OBJECT_DEVICE**

Par défaut, THOR utilise les derniers chiffres du numéro de série pour avoir un ID d'appareil proposé/par défaut, qui n'entrera pas en conflit avec d'autres unités THOR.

100.5 Données de processus fournies via BACnet

100.5.1 Valeurs analogiques

Type d'objet	Instance d'objet	Nom de l'objet	Description de l'objet
AV	0	Compteur de voyages	Cet objet représente le compteur de cycles internes du contrôleur de l'ascenseur.
AV	1	Compteur de temps de fonctionnement	Cet objet représente le compteur de temps de fonctionnement interne du contrôleur de l'ascenseur en 1/10 seconde.
AV	2	Compteur de changement de direction	Cet objet contient le compteur interne qui compte combien de fois la cabine a changé de direction de déplacements.
AV	3	Compteur de problèmes de ré-nivellage	Cet objet contient un compteur qui indique la fréquence à laquelle l'ascenseur ne s'est pas arrêté de rincer depuis le dernier entretien.
AV	4	Température du commande d'ascenseur	Température du commande d'ascenseur
AV	5	Temps moyen d'attente pour les appels paliers	Cet objet montre le temps d'attente moyen d'un appel palier en dixième de seconde.
AV	6	Temps de trajet moyen	Cet objet montre le temps de voyage moyen (le passager se trouvant dans la cabine) en dixième de seconde.
AV	7	Étage actuel de la cage	Cet objet décrit les étages dans lesquels se trouve actuellement la cage.
AV	8	Mode de commande d'ascenseur	Cet objet contient le mode actuel de la commande d'ascenseur comme le service d'incendie d'alarme incendie ou le fonctionnement de l'alimentation d'urgence. Cet objet contient le mode actuel de

			commande de l'ascenseur, par exemple fonctionnement normal, incendie, pompiers ou fonctionnement électrique de secours. 0..1 – Démarrage du système 2 – Fonctionnement normal 3 – L'alimentation de secours reste opérationnelle 4 – Transport de marchandises dangereuses 5 – Entraînement d'apprentissage automatique 6 – Arrêt à distance 7 – Alimentation de secours 8 – Événement incendie 9 – Opération de sauvetage 10 – Service d'incendie Phase 1 11 – Pompiers Phase 2 12 – Opération de test UCM 13 – Fonctionnement test des fins de course 14 – Test du limiteur de vitesse ou test des freins 15 – Assistant de distance de freinage 16 – Panne de courant 17 – Hors service 18 – Contrôle de vérification 19 – Contrôle de retour 20 – Évacuation d'urgence (freinage saccadé) 21 – Opération de blocage 22 – Opération US ASME ACCESS
AV	9	Sens de marche actuel	Cet objet garde la trace du sens de déplacement actuel de la cage (0 - aucun, 1 - vers le haut, 2 - vers le bas)
AV	10	Circuit de sécurité Bitmask	Cet objet contient l'état actuel du circuit de sécurité sous la forme d'un masque de bits commençant par BIT0 comme entrée du circuit de sécurité passive.

AV	11	Déclencher un appel d’étage / cabine	Cet objet peut être utilisé pour déclencher/entrer un appel. L'appel est fourni sous forme de valeur numérique (tuple) contenant la porte d'étage et le type d'appel. Bit0..7 - Étage Bit8..15 - Masque de porte Bit16..19 - Appel type 1 - Appel de cabine 4 - Appel d’étage direction indépendante 8 - Appel d’étage vers le haut 10 - Appel d’étage vers le bas
AV	12	Valeur de la position	Cet objet contient les valeurs de position mesurées par les unités de position de la cabine.
AV	13	Valeur de la vitesse	Cet objet contient les valeurs de vitesse (vitesse) mesurées (indirectement) par les unités de positionnement de la cabine.
AV	14	Registre d'état	Informations générales sur l'état sous la forme d'un code d'erreur, qui se trouvent dans l'annexe de ce manuel.
AV	15	Niveau inférieur	L'étage le plus bas auquel l'ascenseur peut s'approcher. Typiquement 1, cette valeur peut également être > 1 pour les ascenseurs de groupe si, par exemple, un ascenseur ne peut pas accéder au sous-sol ou au parking.
AV	16	Niveau supérieur	L'étage supérieur (supérieur) de la gaine d'ascenseur.
AV	17	Indication d'un seul défaut	Cette valeur est en fait un champ de bits, représentant des indicateurs de défaut en attente. Bit 0 – Défaut de porte Bit 1 – Défaut variateur Bit 2 – Défaut appareil de pesage Bit 3 – Défaut de l'unité de positionnement Bit 4 – Défaut centrale d'appel d'urgence Bit 5 - Mouvement de voiture sans

			surveillance Bit 6 – Défaillance de l'unité de puissance légère Bit 7 – Défaillance de l'éclairage de la voiture Bit 8 – Défaut barrière lumineuse Bit 9 – Échec du bouton d'ouverture de la porte Bit 10 – Échec de la précision d'arrêt Bit 11 – Ouverture involontaire de la porte de sécurité Bit 12 – Défaut du circuit de sécurité (pont de porte) Bit 13 – Panne d'alimentation
AV	18	État porte A	0 - La porte est dans un état ambigu. 1 - La porte est en mode d'arrêt d'urgence. 2 - Porte arrêtée (avec couple) au position actuelle (intermédiaire). 3 - La porte s'ouvre. 4 - Porte ouverte. 5 - La porte se ferme. 6 - La porte est fermée.
AV	19	État porte B	Les mêmes valeurs que pour la porte A.
AV	20	État porte C	Les mêmes valeurs que pour la porte A.
AV	21	État porte D	Les mêmes valeurs que pour la porte A.
AV	22	La distance au niveau du sol	Cette valeur indique la distance de la voiture par rapport au niveau du sol dédié en millimètres, lorsque la voiture s'était arrêtée.
AV	23	Bornes d'entrée génériques	Cet objet est utilisé pour refléter l'état des 16 premières bornes d'entrée génériques. Le premier terminal est le Bit 0 et le dernier Bit 15.
AV	24	Situation de l'ascenseur	Cet objet reflète le paysage actuel de l'ascenseur sous forme d'énumération. 0 - fonctionnement normal 1 - opération de stationnement 2 - préférence voiture/mode indépendant

			3 - appel étage de faible priorité 4 - appel étage de haute priorité 5 - appel de voiture de faible priorité 6 - appel de voiture de haute priorité 7 - fonctionnement appel invité 8 - opération en attente de l'hélicoptère 9 - opération de service en hélicoptère 10 - opération chimique 11 - fonctionnement en circulation 12 - fonctionnement crête haut/bas 13 - exploitation automobile 14 - télécommande désactivée
AV	25	Déclencher une commande de porte	Cet objet peut être utilisé pour déclencher une commande de porte si l'ascenseur est à l'arrêt. 0 - aucun 1 - le bouton d'ouverture de la porte A 2 - le bouton de fermeture de la porte A 3 - le bouton d'ouverture de la porte B 4 - le bouton de fermeture de la porte B 5 - le bouton d'ouverture de la porte C 6 - le bouton de fermeture de la porte C 7 - le bouton d'ouverture de la porte D 8 - le bouton de fermeture de la porte D
AV	26	Bloquer ou débloquer des appels	Bit 0..7 - Étage Bit 8 - Porte A Bit 9 - Porte B Bit 10 - Porte C Bit 11 - Porte D Bit 12 - 0 - Appels étage / 1 - Appels cabine Bit 13 - réservé Bit 14 - 0 - Activer / 1 - Désactiver Bit 15 - réservé
AV	27	Déclencher ou annuler une opération de veille	Cet objet peut être utilisé pour déclencher ou annuler une opération de veille, en envoyant éventuellement l'ascenseur à l'étage de rappel dédié. 0 – désactivé 1 – veille

AV	28	Désactivation de l'appel étage	Utilisez cet objet pour désactiver la commande d'atterrissage en mettant la valeur à un. En remettant la valeur à zéro, vous réactivez la commande d'atterrissage. 0 – l'appel étage activé 1 – l'appel étage désactivée
AV	29	Activez cette fonction pour garder les portes fermées	Utilisez cette fonction pour garder les portes fermées à des fins de maintenance. L'ascenseur continue de répondre aux appels. Assurez-vous de ne pas piéger accidentellement un passager avec cette fonction. 0 – Garder les portes fermées désactivée 1 – Garder les portes fermées activé
AV	30	Activation/ désactivation de l'opération de maintenance	Utilisez cette fonction pour activer ou désactiver le mode de fonctionnement de maintenance. En mode maintenance, un grand nombre de défauts ne seront pas enregistrés dans l'historique. 0 – Maintenance désactivée 1 – Maintenance activé
AV	31	Activer ou désactiver l'éclairage de la cabine	Utilisez cette fonction pour allumer ou éteindre manuellement l'éclairage de la voiture. Notez qu'il se remet automatiquement en marche à l'ouverture des portes, car la norme l'exige. La lumière est généralement éteinte automatiquement par une minuterie réglée dans le contrôleur de l'ascenseur. 0 - normal / automatique 1 - Rallumer manuellement l'éclairage de la voiture 2 - Éteignez l'éclairage de la cabine manuellement si possible et les portes sont fermées.
AV	32	Signaux de chargement de voiture	Cet objet signale les signaux de charge de voiture actuels. 0 - charge normale 1 - charge réduite

			2 - pleine charge 3 - surcharge 4 - mou de la corde 5 - erreur 6 - Différence de charge de câble trop élevée
AV	33	Heure à laquelle l'ascenseur a été en panne	Cet objet reflète en minutes combien de temps l'ascenseur est à l'arrêt en cas de panne ou de panne ou de commande.
AV	34	Voiture entre les étages	0 – Voiture au sol 1 – Voiture au dessus du sol 2 – Voiture sous le sol
AV	35	Nombre de portes de voiture	1 – A 2 – A/B 3 – A/B/C 4 – A/B/C/D
AV	36	Déclencher le fonctionnement de l'alimentation d'urgence	En écrivant la valeur « magique » de 42 dans le registre, l'ascenseur entrera en mode de fonctionnement d'alimentation d'urgence, si cette fonction a été activée et paramétrée dans le contrôleur d'ascenseur et si le mode de fonctionnement actuel permet réellement à l'ascenseur d'entrer en mode d'alimentation d'urgence. Pour vérifier si l'ascenseur est passé en mode de fonctionnement Alimentation d'urgence, le AV (8) « Mode de commande d'ascenseur » peut être lu plus tard.

100.5.2 Valeurs de caractères (chaînes)

Type d'objet	Instance d'objet	Nom de l'objet	Description de l'objet
CSV	0	Numéro d'identification	Cet objet contient le numéro d'identification de l’ascenseur spécifique au fournisseur/fabricant sous forme de chaîne.
CSV	1	Contrôler-ID	Cet objet contient le numéro d'identification du contrôleur spécifique au fournisseur/fabricant sous la forme d'une

			chaîne de caractères.
CSV	2	Table d'accusé de réception d'appel de cabine (témoin lumineux quittance)	Cet objet reflète l'appel de cabine en attente reconnu comme un masque de porte hexadécimal par étage, séparé par un point-virgule. Exemple : "0;1;0;0;2;0;0;1;0;3;0" Bit-0 (1) – Porte A Bit-1 (2) – Porte B Bit-2 (4) – Porte C Bit-3 (8) – Porte D La chaîne commencera toujours à l'étage 1 même si l'ascenseur a un étage inférieur de 3 par exemple. La chaîne se terminera au dernier étage de l'ascenseur.
CSV	3	Tableau des accusés de réception d'appel d’étagé enregistrés(témoin lumineux)	Cet objet reflète l'appel palier en attente reconnu comme un masque de porte hexadécimal par étage, séparé par un point-virgule. Les appels de palier vers le haut et les appels de palier vers le bas sont séparés par un signe moins '-' avec les appels vers le haut en premier. Exemple : "0-0;0-0;2-0;0-0;0-0;0-1" Bit-0 (1) – Porte A Bit-1 (2) – Porte B Bit-2 (4) – Porte C Bit-3 (8) – Porte D La chaîne commencera toujours à l'étage 1 même si l'ascenseur a un étage inférieur de 3 par exemple. La chaîne se terminera au dernier étage de l'ascenseur.

100.5.3 Valeurs binaires

Type d'objet	Instance d'objet	Nom de l'objet	Description de l'objet
BV	0	Mode de maintenance	Cet objet conserve le mode de gestion actuel. Si le mode de maintenance a été activé, aucun défaut ne sera enregistré ou

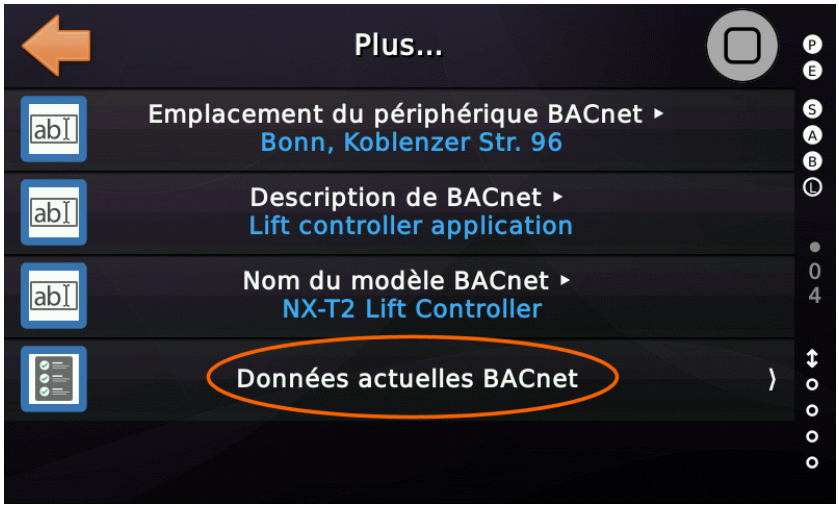
			transmis à une passerelle de données.
BV	1	Garder les portes fermées	Cet objet indique si les portes commandées doivent rester fermées, généralement en combinaison avec des travaux d'entretien en cours.
BV	2	Statut appels d’étage désactivés	Cet objet est un masque de bit et reflète si la commande des appels d'etage a été désactivée via plusieurs sources.
BV	3	Défaut ascenseur	Le message de défaut collectif peut être utilisé comme méthode simplifiée pour détecter un ascenseur qui n'est plus en service. Il est activé avec un court délai lorsque l'ascenseur est passé à l'un des modes de fonctionnement qui empêchent son utilisation par les passagers.
BV	4	L'ascenseur a atteint l'étage de rappel.	Indique que l'ascenseur est arrivé à l'étage de rappel. L'ascenseur peut être rappelé à un étage précis en cas d'incendie, de déclenchement à distance des pompiers ou d'évacuation.
BV	5	Indicateur pour le stationnement de l'ascenseur.	S'il n'y a pas d'appels de passagers en attente, l'ascenseur peut passer en mode parking. Cela signifie généralement aussi que l'ascenseur se rendra à un étage ou une zone spécifique.
BV	6	Intervalle de maintenance atteint.	Si l'un des intervalles de maintenance (compteur de déclenchement ou compteur d'heures de fonctionnement ou date et heure) a expiré, le signal d'intervalle de maintenance indique que l'installation de l'ascenseur a besoin d'être entretenue.
BV	7	Cabine dans la zone de porte	Cet objet indique si la cabine est dans la zone de porte d'un étage ou non.
BV	8	Éclairage d'ascenseur	Ceci indique l'état de l'éclairage de la voiture allumé ou éteint.
BV	9	Téléphone d'ascenseur en	Cela reflète l'état du signal de disponibilité du téléphone de l'ascenseur, s'il est

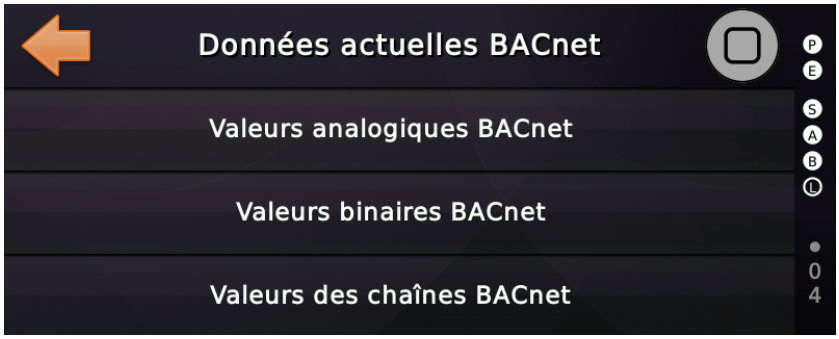
		attente	connecté au contrôleur de l'ascenseur.
BV	10	Technicien sur place	Ce signal indique que le technicien sur site a activé la maintenance, l'inspection, le contrôle de rappel ou une fonction de test via une entrée ou l'interface utilisateur.
BV	11..26	Sorties basées sur bus de terrain	Ces sorties génériques peuvent être contrôlées via les registres BACnet correspondants et sont transmises du contrôleur d'ascenseur à ses bornes ou à tout autre ensemble d'E/S via le système de bus CANopen. La fonction de sortie associée serait par ex. B. Sorties de contrôle basées sur le bus de terrain → Sortie de contrôle basée sur le bus de terrain 1, ascenseur 1, tous les étages, toutes les portes

100.5.4 Vue d'objet BACnet

Afin de pouvoir visualiser les valeurs d'objet actuelles lors de l'exécution, trois boîtes de dialogue appropriées ont été créées. Les boîtes de dialogue affichent les valeurs respectives des objets analogiques, binaires et string.

Vous pouvez trouver la vue d'ensemble des objets en appuyant sur le bouton matériel « Favoris », puis en allant sur « Menu système » → « Réseau » → « Plus... » → « Encode plus » → « Serveur BACnet » → « Plus... »→ « Données actuelles BACnet ».







101 MODbus/TCP

Un serveur Modbus/TCP a été implémenté pour la connexion à un système de gestion technique du bâtiment. La connexion utilise une interface Ethernet (LAN). Le protocole utilisé est TCP sur le port standard 502.

Lors de la connexion à un réseau de bâtiment, comme c'est le cas par exemple dans les hôpitaux, nous recommandons d'utiliser un **VLAN** séparé pour la technique du bâtiment telle que les ascenseurs, la climatisation, l'éclairage, etc. Un VLAN est un réseau local virtuel, c'est-à-dire un sous-réseau logique d'un réseau local (LAN) physique.

Le réseau local virtuel forme son propre segment de réseau et son propre domaine de diffusion.

Bien qu'il ne soit pas possible de modifier les paramètres ou d'accéder aux composants de l'ascenseur via l'interface MODbus, puisque des appels peuvent être effectués et des demandes d'ouverture/fermeture de porte peuvent être envoyées, la disponibilité du système peut être affectée négativement.

101.1 Copyright de la pile MODbus utilisée

Cette application comprend l'implémentation de la pile de protocole MODbus qui est Copyright © 2006 Christian Walter wolti@sil.at. Pour plus d'informations sur ce projet, visitez le site Web du projet MODbus Protocol Stack. Cette mise en œuvre de la pile de protocoles MODbus est spécialement conçue pour les applications MODbus intégrées, en utilisant une licence BSD avec exception, ce qui signifie que toute modification du code de base qui est distribuée revient dans le code de base, mais la bibliothèque MODbus peut être compilée et lié au code propriétaire sans que le code propriétaire ne fasse partie de cette licence.

https://sourceforge.net/projects/freemodbus.berlios

101.2 Comment activer le support MODbus/TCP

Les paramètres MODbus peuvent être trouvés en appuyant sur le bouton matériel « Favoris », puis en allant plus loin dans « Menu système » → « Réseau » → « Plus... » → « Encore plus... ».



Figure 204: Paramètres MODbus dans l'interface utilisateur de THOR

101.3 Données de processus fournies via MODbus

Il est recommandé de configurer un délai de communication pour le port MODbus dans l'unité THOR. Ainsi, une connexion MODbus ouverte, qui sera inactive pendant la durée donnée, peut être fermée en toute sécurité par le contrôleur d'ascenseur. Ceci est important pour détecter les «sockets réseau morts». Le client MODbus doit alors interroger régulièrement certains registres MODbus du contrôleur d'ascenseur, comme toutes les minutes, pour s'assurer que le délai d'attente n'expire pas.

101.3.1 Read Discrete Inputs (readable, FC=0x02, ADDR=reg-10001)

Adresse d'enregistrement	Nom de l'objet	Description de l'objet
10001 (addr=0)	État de veille	Cet objet indique si le mode veille a été activé par une source, comme un interrupteur à clé, une interface utilisateur ou un bus de terrain. L'indication augmentera au moment où l'ascenseur commencera à se diriger vers l'étage de secours dédié et restera à son maximum jusqu'à ce que la fonction soit à nouveau désactivée.
10002	Défaut ascenseur	Le message de défaut collectif peut être utilisé comme méthode simplifiée pour

Adresse d'enregistrement	Nom de l'objet	Description de l'objet
		détecter un ascenseur qui n'est plus en service. Il est activé avec un court délai lorsque l'ascenseur est passé à l'un des modes de fonctionnement qui empêchent son utilisation par les passagers.
10003	Rapport opérationnel	0 – Contrôle inactif 1 – Contrôle actif
10004	Ascenseur éteint/allumé	0 – éteint 1 – allumé

101.3.2 Write Single Coil (writable, FC=0x05, ADDR=reg-1)

Coil	Nom de l'objet	Description de l'objet
1 (addr=0)	Déclencher ou annuler une opération de veille	Cet objet peut être utilisé pour déclencher ou annuler une opération de veille, en envoyant éventuellement l'ascenseur à l'étage de rappel dédié.
2 (addr=1)	Ascenseur éteint/allumé	0 – éteint 1 – allumé

101.3.3 Registres d'entrée (Input registers, FC=0x04, ADDR=reg-30001)

Adresse d'enregistrement	Plage de valeurs	Nom de l'objet	Description de l'objet
30001 (addr=0)	0..65535	Compteur de voyages divisé par 100	Cet objet représente le compteur de cycles interne du contrôleur d'ascenseur, divisé par 100 pour ajuster la valeur dans le registre MODbus.
30002	0..65535	Réservé pour une utilisation ultérieure.	Cet objet a été réservé pour une utilisation ultérieure.
30003	0..65535	Compteur de temps de fonctionnement	Cet objet représente le compteur de temps de fonctionnement interne du contrôleur de l'ascenseur en secondes.
30004	0..65535	Compteur de	Cet objet contient le compteur interne qui

		changement de direction divisé par 100	compte combien de fois la cabine a changé de direction de déplacements, divisé par 100 pour ajuster la valeur dans le registre MODbus.
30005	0..65535	Compteur de problèmes de ré-nivelage	Cet objet contient un compteur qui indique la fréquence à laquelle l'ascenseur ne s'est pas arrêté de rincer depuis le dernier entretien.
30006	-100..100	Température du commande d'ascenseur	Cet objet signé reflète la température actuelle de la commande d'ascenseur en degrés Celsius.
30007	0..9999	Temps moyen d'attente pour les appels paliers	Cet objet montre le temps d'attente moyen d'un appel palier en dixième de seconde (1/10 s).
30008	0..9999	Temps de trajet moyen	Cet objet montre le temps de voyage moyen (le passager se trouvant dans la cabine) en dixième de seconde (1/10 s).
30009	1..127	Étage actuel de la cage	Cet objet décrit les étages dans lesquels se trouve actuellement la cage.
30010	0..99	Mode de commande d'ascenseur	Cet objet contient le mode actuel de la commande d'ascenseur comme le service d'incendie d'alarme incendie ou le fonctionnement de l'alimentation d'urgence. Cet objet contient le mode actuel de commande de l'ascenseur, par exemple fonctionnement normal, incendie, pompiers ou fonctionnement électrique de secours. 0..1 – Démarrage du système 2 – Fonctionnement normal 3 – L’alimentation de secours reste opérationnelle 4 – Transport de marchandises dangereuses 5 – Entraînement d’apprentissage automatique

			6 – Arrêt à distance 7 – Alimentation de secours 8 – Événement incendie 9 – Opération de sauvetage 10 – Service d'incendie Phase 1 11 – Pompiers Phase 2 12 – Opération de test UCM 13 – Fonctionnement test des fins de course 14 – Test du limiteur de vitesse ou test des freins 15 – Assistant de distance de freinage 16 – Panne de courant 17 – Hors service 18 – Contrôle de vérification 19 – Contrôle de retour 20 – Évacuation d'urgence (freinage saccadé) 21 – Opération de blocage 22 – Opération US ASME ACCESS
30011	0..2	Sens de marche actuel	Cet objet garde la trace du sens de déplacement actuel de la cage (0 - aucun, 1 - vers le haut, 2 - vers le bas).
30012	0..63 (Bit 0..5)	Circuit de sécurité masque de bits	Cet objet contient l'état actuel du circuit de sécurité sous la forme d'un masque de bits commençant par BIT0 comme entrée du circuit de sécurité passive.
30013	0..65535	Valeur de la position	Cet objet contient les valeurs de position mesurées par les unités de position de la cabine.
30014	0..9999	Valeur de la vitesse	Cet objet contient les valeurs de vitesse (vitesse) mesurées (indirectement) par les unités de positionnement de la cabine.
30015	0..9999	Registre d'état	Informations générales sur l'état sous la forme d'un code d'erreur, qui se trouvent dans l'annexe de ce manuel.
30016	1..8	Niveau inférieur	L'étage le plus bas auquel l'ascenseur peut s'approcher. Typiquement 1, cette valeur

			peut également être > 1 pour les ascenseurs de groupe si, par exemple, un ascenseur ne peut pas accéder au sous-sol ou au parking.
30017	1..127	Niveau supérieur	L'étage supérieur (supérieur) de la gaine d'ascenseur.
30018	0..1	Mode de maintenance	Cet objet conserve le mode de gestion actuel. Si le mode de maintenance a été activé, aucun défaut ne sera enregistré ou transmis à une passerelle de données.
30019	0..1	Garder les portes fermées	Cet objet indique si les portes commandées doivent rester fermées, généralement en combinaison avec des travaux d'entretien en cours.
30020	0..3	Statut appels d’étage désactivés	Cet objet reflète si la commande des appels d’étage a été désactivée. Si la valeur n'est pas nulle, le contrôle externe a été désactivé d'une manière ou d'une autre. Bit 0 - Commande externe désactivée via le menu. Bit 1 - Commande externe désactivée via le terminal. Bit 2 - Commande externe désactivée via accès à distance.
30021	0..1	Défaut ascenseur	Le message de défaut collectif peut être utilisé comme méthode simplifiée pour détecter un ascenseur qui n'est plus en service. Il est activé avec un court délai lorsque l'ascenseur est passé à l'un des modes de fonctionnement qui empêchent son utilisation par les passagers.
30022	0..1	L'ascenseur a atteint l'étage de rappel.	Indique que l'ascenseur est arrivé à l'étage de rappel. L'ascenseur peut être rappelé à un étage précis en cas d'incendie, de déclenchement à distance des pompiers ou

			d'évacuation.
30023	0..1	Indicateur pour le stationnement de l'ascenseur.	S'il n'y a pas d'appels de passagers en attente, l'ascenseur peut passer en mode parking. Cela signifie généralement aussi que l'ascenseur se rendra à un étage ou une zone spécifique.
30024	0..1	Intervalle de maintenance atteint.	Si l'un des intervalles de maintenance (compteur de déclenchement ou compteur d'heures de fonctionnement ou date et heure) a expiré, le signal d'intervalle de maintenance indique que l'installation de l'ascenseur a besoin d'être entretenue.
30025	0..65535	Numéro d'installation	Les 16 bits inférieurs du numéro de série, qui peuvent être utilisés comme numéro d'identification unique pour ce contrôleur d'ascenseur.
30026	0..65535	Indication d'un seul défaut	Cette valeur est en fait un champ de bits, représentant des indicateurs de défaut en attente. Bit 0 – Défaut de porte Bit 1 – Défaut variateur Bit 2 – Défaut appareil de pesage Bit 3 – Défaut de l'unité de positionnement Bit 4 – Défaut centrale d'appel d'urgence Bit 5 - Mouvement de voiture sans surveillance Bit 6 – Défaillance de l'unité de puissance légère Bit 7 – Défaillance de l'éclairage de la voiture Bit 8 – Défaut barrière lumineuse Bit 9 – Échec du bouton d'ouverture de la porte Bit 10 – Échec de la précision d'arrêt Bit 11 – Ouverture involontaire de la porte de sécurité Bit 12 – Défaut du circuit de sécurité (pont de porte) SZ module

			Bit 13 – Panne d'alimentation
30027	0..6	État porte A	0 - La porte est dans un état ambigu. 1 - La porte est en mode d'arrêt d'urgence. 2 - Porte arrêtée (avec couple) au position actuelle (intermédiaire). 3 - La porte s'ouvre. 4 - Porte ouverte. 5 - La porte se ferme. 6 - La porte est fermée.
30028	0..6	État porte B	Les mêmes valeurs que pour la porte A.
30029	0..6	État porte C	Les mêmes valeurs que pour la porte A.
30030	0..6	État porte D	Les mêmes valeurs que pour la porte A.
30031	0..65535	La distance au niveau du sol	Cette valeur indique la distance de la voiture par rapport au niveau du sol dédié en millimètres, lorsque la voiture s'était arrêtée.
30032	0..65535	Bornes d'entrée génériques	Cet objet reflète l'état des 16 premières bornes d'entrée génériques, utilisées pour connecter des signaux tiers externes.
30033	0/1	Cabine dans la zone de porte	Cet objet indique si la cabine est dans la zone de porte d'un étage ou non.
30034	0/1	Éclairage d'ascenseur	Ceci indique l'état de l'éclairage de la voiture allumé ou éteint.
30035	0/1	Téléphone d'ascenseur en attente	Cela reflète l'état du signal de disponibilité du téléphone de l'ascenseur, s'il est connecté au contrôleur de l'ascenseur.
30036	0..65535	Situation de l'ascenseur	Cet objet reflète le paysage actuel de l'ascenseur sous forme d'énumération. 0 - fonctionnement normal 1 - opération de stationnement 2 - préférence voiture/mode indépendant 3 - opération d'appel étage de faible priorité 4 - opération d'appel étage de haute priorité 5 - opération d'appel de voiture de faible priorité

			6 - opération d'appel de voiture de haute priorité 7 - fonctionnement appel invité 8 - fonctionnement en attente de l'hélicoptère 9 - opération de service en hélicoptère 10 - opération chimique 11 - fonctionnement en circulation 12 - fonctionnement crête haut/bas 13 - exploitation automobile 14 - Télécommande désactivée
30037	0..6	Signaux de chargement de voiture	Cet objet signale les signaux de charge de voiture actuels. 0 - charge normale 1 - charge réduite 2 - pleine charge 3 - surcharge 4 - mou de la corde 5 - erreur 6 - Différence de charge de câble trop élevée
30038	0/1	Technicien sur place	Ce signal indique que le technicien sur site a activé la maintenance, l'inspection, le contrôle de rappel ou une fonction de test via une entrée ou l'interface utilisateur.
30039	0..65535	Heure à laquelle l'ascenseur a été en panne	Cet objet reflète en minutes combien de temps l'ascenseur est à l'arrêt en cas de panne ou de panne ou de commande.
30040	0..2	Voiture entre les étages	0 – Voiture au sol 1 – Voiture au dessus du sol 2 – Voiture sous le sol
30041	1..4	Nombre de portes de voiture	1 – A 2 – A/B 3 – A/B/C 4 – A/B/C/D
30042	0/1	État d'entretien	Cet objet indique si le mode de maintenance a été activé par une source,

			comme un interrupteur à clé, une interface utilisateur ou un bus de terrain.
30043	0/1	État de veille	Cet objet indique si le mode veille a été activé par une source, comme un interrupteur à clé, une interface utilisateur ou un bus de terrain. L'indication augmentera au moment où l'ascenseur commencera à se diriger vers l'étage de secours dédié et restera à son maximum jusqu'à ce que la fonction soit à nouveau désactivée.
30044	0/1	État des appels bloqués	Cet objet indique si certains appels sont toujours bloqués/désactivés au moyen de la table dédiée, de l'entrée électrique ou via le système de bus de terrain.
30045	0/1	Garder l'état des portes fermées	Cet objet indique si le mode Garder les portes fermées a été activé par une source, comme un interrupteur à clé, une interface utilisateur ou un bus de terrain.
30046 ... 30059 30060/1	0/1 réservé	Indication d'un seul défaut	- Défaut de porte - Défaut de l'unité d'entraînement - Défaut de pèse charge - Défaut unité de positionnement - Défaut unité d'appel d'urgence - Mouvement de cabine inattendu [UCM] - Alimentation éclairage - Défaut de lumière de cabine - Défaut de l'unité de barrière photocéllule - Défaut du bouton 'ouverture de portes'. - Défaut de précision d'arrêt - Défaut involontaire dans le contact de sécurité de portes - Défaut du circuit de protection (SZ) - Panne de courant
30062	0..65535	Appel de cabine	Chaque bit indique un appel de cabine pour l'étage 1..16.

30063	0..65535	Appel de cabine	Chaque bit indique un appel de cabine pour l'étage 17..32.
30064	0..65535	Appels à la haut	Chaque bit indique un appel d'atterrissage vers le haut pour les étages 1..16.
30065	0..65535	Appels à la haut	Chaque bit indique un appel d'atterrissage vers le haut pour les étages 17..32.
30066	0..65535	Appels à la baisse	Chaque bit indique un appel d'atterrissage vers le bas pour l'étage 1..16.
30067	0..65535	Appels à la baisse	Chaque bit indique un appel d'atterrissage vers le bas pour l'étage 17..32.
30068	0..65535	Appel de cabine bloqué	Chaque bit indique un appel de cabine bloqué pour l'étage 1..16.
30069	0..65535	Appel de cabine bloqué	Chaque bit indique un appel de cabine bloqué pour l'étage 17..32.
30070	0..65535	Appel palier bloqué	Chaque bit indique un appel palier bloqué pour l'étage 1..16.
30071	0..65535	Appel palier bloqué	Chaque bit indique un appel palier bloqué pour l'étage 17..32.
30072	0/1	Rapport opérationnel	0 – Contrôle inactif 1 – Contrôle actif
30073	0/1	Ascenseur éteint/allumé	0 – ascenseur arrêté (automatique/manuel) 1 – Ascenseur allumé
30074	0/1	Empêcher l'ouverture de la porte en accusant réception de l'appel d'atterrissage	0 – Les appels d'atterrissage fonctionnent comme d'habitude. 1 – Les appels d'atterrissage peuvent être enregistrés mais la porte ne s'ouvrira pas.
30075	0/1	Appel d'atterrissage mais ouverture de porte empêchée par l'entrée	0 – Aucun appel extérieur ni ouverture de porte n'est empêché. 1 – Il y a un appel externe, mais l'ouverture de la porte est bloquée via l'entrée « *Signaux de contrôle de porte → Empêcher les appels à l'étage d'ouvrir la porte* ».

101.3.4 Registres de détention (Holding Registers, FC=0x06, ADDR=reg-40001)

Register Address	Value Range	Object Name	Object Description
40001 (addr=0)	0..65535	Déclencher un appel cabine	Cet objet peut être utilisé pour déclencher/entrer un appel. L'appel est fourni sous forme de valeur numérique (tuple) contenant la porte d'étage. Bit 0..7 - Étage Bit 8..11 - Masque de porte (A..D) Bit 12..15 – Types d'appel 1 – Appel de cabine 2 – Appel de cabine peu prioritaire 3 – Appel de cabine hautement prioritaire 4 – Appel d'étage pas de direction 5 – Appel d'étage pas de direction [extra] 6 – Appel d'étage à faible priorité 7 – Appel d'étage hautement prioritaire 8 – Appel d'étage en haut 9 – Appel d'étage en haut [extra] 10 – Appel d'étage en bas 11 – Appel d'étage en bas [extra]
40002	0..1	Déverrouiller la date et l'heure	Cet objet doit être décrit avec '1' pour que la date et l'heure puissent être réglées. Les objets sont à nouveau verrouillés automatiquement après 10 minutes.
40003	0..65535	Date	Date sous la forme '1123' pour le 23 novembre.
40004	0..65535	Temps	Heure sous la forme '1443' pour 14h43.
40005	0..8	Déclencher une commande de porte	Cet objet peut être utilisé pour déclencher une commande de porte si l'ascenseur est à l'arrêt. 0 - aucun 1 - le bouton d'ouverture de la porte A 2 - le bouton de fermeture de la porte A 3 - le bouton d'ouverture de la porte B 4 - le bouton de fermeture de la porte B

			5 - le bouton d'ouverture de la porte C 6 - le bouton de fermeture de la porte C 7 - le bouton d'ouverture de la porte D 8 - le bouton de fermeture de la porte D
40006	0..65535	Bloquer ou débloquer des appels	Cet objet peut être utilisé pour bloquer ou débloquer les appels cabine ou palier aux étages sur des côtés de porte discrets. Cela peut être utile dans les environnements de bâtiments gérés. Bit 0..7 - Étage Bit 8 - Porte A Bit 9 - Porte B Bit 10 - Porte C Bit 11 - Porte D Bit 12 - 0 - Appels étage / 1 - Appels cabine Bit 13 - réservé Bit 14 - 0 - Activer / 1 - Désactiver Bit 15 - réservé
40007	0/1	Déclencher ou annuler une opération de veille	Cet objet peut être utilisé pour déclencher ou annuler une opération de veille, en envoyant éventuellement l'ascenseur à l'étage de rappel dédié. 0 – désactivé 1 – veille
40008	0/1	Désactivation de l'appel étage	Utilisez cet objet pour désactiver la commande d'atterrissage en mettant la valeur à un. En remettant la valeur à zéro, vous réactivez la commande d'atterrissage. 0 – l'appel étage activé 1 – l'appel étage désactivée
40009	0/1	Activez cette fonction pour garder les portes fermées	Utilisez cette fonction pour garder les portes fermées à des fins de maintenance. L'ascenseur continue de répondre aux appels. Assurez-vous de ne pas piéger accidentellement un passager avec cette fonction.

			0 – Garder les portes fermées désactivée 1 – Garder les portes fermées activé
40010	0/1	Activation/ désactivation de l'opération de maintenance	Utilisez cette fonction pour activer ou désactiver le mode de fonctionnement de maintenance. En mode maintenance, un grand nombre de défauts ne seront pas enregistrés dans l'historique. 0 – Maintenance désactivée 1 – Maintenance activé
40011	0..2	Activer ou désactiver l'éclairage de la cabine	Utilisez cette fonction pour allumer ou éteindre manuellement l'éclairage de la voiture. Notez qu'il se remet automatiquement en marche à l'ouverture des portes, car la norme l'exige. La lumière est généralement éteinte automatiquement par une minuterie réglée dans le contrôleur de l'ascenseur. 0 - normal / automatique 1 - Rallumer manuellement l'éclairage de la voiture 2 - Éteignez l'éclairage de la cabine manuellement si possible et les portes sont fermées.
40012	2022.. ..2199	Année	Année sous la forme de 2022 par exemple. Vous devez déverrouiller ce registre pour l'écriture en utilisant 40002 '*Déverrouiller la date et l'heure*'.
40013	0/42	Déclencher le fonctionnement de l'alimentation d'urgence	En écrivant la valeur « magique » de 42 dans le registre, l'ascenseur entrera en mode de fonctionnement d'alimentation d'urgence, si cette fonction a été activée et paramétrée dans le contrôleur d'ascenseur et si le mode de fonctionnement actuel permet réellement à l'ascenseur d'entrer en mode d'alimentation d'urgence. Pour vérifier si l'ascenseur est passé en mode de

			fonctionnement Alimentation d'urgence, le registre d'entrée 30010 « Mode contrôleur d'ascenseur » peut être lu ultérieurement.
40014.. 40029	0/1	Sorties basées sur bus de terrain	Ces sorties génériques peuvent être contrôlées via les registres MODbus correspondants et sont transmises du contrôleur d'ascenseur à ses bornes ou à tout autre ensemble d'E/S via le système de bus CANopen. La fonction de sortie associée serait par ex. B. *Sorties de contrôle basées sur le bus de terrain → Sortie de contrôle basée sur le bus de terrain 1, ascenseur 1, tous les étages, toutes les portes*
40030	0/1	Activer le mode spécial pour empêcher l'ouverture de la porte par un appel externe	0 – Désactiver le mode spécial. 1 – Activez un mode spécial dans lequel un appel d'atterrissage peut être reconnu mais les portes restent fermées. Une sortie signale qu'un appel externe avec un délai d'attente de 30 secondes est en attente. Cette sortie peut être utilisée par un PLC pour activer un système de caméra.

101.3.5 Aperçu du registre MODbus

Afin de pouvoir afficher les valeurs de registre actuelles lors de l'exécution, deux boîtes de dialogue appropriées ont été créées. L'un montre les valeurs actuelles des registres d'entrée et l'autre les valeurs des registres de maintien.

Vous pouvez trouver la vue d'ensemble du registre en appuyant sur le bouton matériel « Favoris », puis en allant sur « Menu système » → « Réseau » → « Plus... » → « Encode plus... » → « Serveur MODbus » → « Registre MODbus ».



102 Interface MQTT

MQTT signifie « *Message Queuing Telemetry Transport* ». Il s'agit d'un protocole de messagerie ouvert. Il est généralement utilisé pour le M2M (communication de machine à machine), comme l'Internet des objets.

102.1 Comment activer le support MODbus/TCP

Les paramètres MQTT peuvent être trouvés en appuyant sur le bouton matériel « Favoris », puis en allant plus loin dans « Menu système » → « Réseau » → « Plus... » → « Encore plus... » → « Encore plus... » → « Prise en charge de MQTT ».



Figure 205: Paramètres MQTT dans l'interface utilisateur de THOR

102.2 Paramètre

102.2.1 Chemin de publication MQTT

Il s'agit d'une chaîne/chemin, comme dans un système de fichiers, qui définit où publier les sujets fournis par le contrôleur d'ascenseur. Les sujets publiés contiennent des données de processus sur l'ascenseur, comme « `current_floor` » ou « `collective_fault` » et autres. Voir la liste « *Publier* » ci-dessous.

102.2.2 Chemin d'abonnement MQTT

Il s'agit d'une chaîne/chemin, comme dans un système de fichiers, qui définit où s'abonner aux sujets qui intéressent le contrôleur d'ascenseur. Le contrôleur d'ascenseur peut s'abonner aux appels ou aux commandes de porte, comme « `enter_call` » ou « `door_command` » et autres. Voir la liste « *S'abonner* » ci-dessous.

102.2.3 Nom d'hôte du courtier MQTT

Cette option définit le nom d'hôte du courtier MQTT. Le contrôleur d'ascenseur

tentera de se connecter à ce même nom d'hôte afin de publier des sujets et de s'abonner à des sujets.

102.2.4 Port du service de courtier MQTT

Cette option définit le port de service du courtier MQTT. Les ports typiques peuvent être trouvés ici:

- Port MQTT standard (1883). Ce port est utilisé pour les connexions MQTT non chiffrées. Les connexions non cryptées ne doivent être utilisées que localement, lorsque le réseau lui-même est sûr et protégé, comme dans une usine.
- MQTT sur WebSocket non chiffré (8080). Utilisé si MQTT est transmis via un WebSocket.
- MQTT sur SSL/TLS WebSocket (8883). Utilisé si MQTT est transmis via un WebSocket et utilise une connexion socket sécurisée, avec cryptage et poignée de main de certificat. Lors de l'utilisation de SSL/TLS, le certificat racine utilisé pour émettre le certificat de serveur doit être installé sur la commande d'ascenseur. Il s'agit du mode de connexion préféré pour MQTT.

102.2.5 Identifiant du client MQTT

Cette option définit l'identifiant client (nom) du contrôleur d'ascenseur. L'ID est une chaîne de 23 caractères maximum utilisée pour identifier un client MQTT. Chaque ID doit être unique afin qu'une seule connexion soit établie avec un client à la fois.

102.2.6 Nom d'utilisateur MQTT

Certains courtiers exigent un nom d'utilisateur pour la connexion. Cette option définit le nom d'utilisateur utilisé lors de la connexion au courtier.

102.2.7 Mot de passe MQTT

Certains courtiers exigent un mot de passe pour la connexion. Cette option définit le mot de passe utilisé lors de la connexion au courtier.

102.2.8 Nom du protocole MQTT

Cette option définit le nom du protocole utilisé lors de la connexion au courtier. Généralement, le nom est une courte chaîne de caractères 'MQTT' en majuscules. Le nom peut varier en fonction des paramètres du courtier (serveur). Si le nom du protocole est incorrect, le courtier (serveur) peut déconnecter le client.

102.2.9 MQTT Will Topic et Contenu

Cette option définit le nom et le contente sujet du « dernier message de volonté » du contrôleur d'ascenseur qui est transmis aux autres clients lorsque la connexion est interrompue. Par conséquent, ces destinataires peuvent prendre des mesures telles que l'envoi de notifications aux utilisateurs.

102.2.10 MQTT QoS Level

Cette option définit la qualité du niveau de protocole [0..2]. Un niveau de zéro (livraison au plus une fois) nécessite la bande passante la plus faible mais est moins sécurisé. Un niveau de un (livraison au moins une fois) est généralement suffisant et comporte un seul message <accusé de réception> pour chaque message publié. Un niveau de deux (livraison exactement une fois) utilise une double poignée de main pour garantir que le message n'est remis qu'une seule fois.

102.2.11 Mode de prise MQTT

Cette option définit si un mode MQTT-socket classique, un mode web-socket-MQTT ou un mode TLS-web-socket-MQTT crypté et sécurisé doit être utilisé pour la connexion au courtier (serveur). La prise sécurisée est le mode de connexion privilégié lors d'une connexion via Internet. Si vous utilisez le système dans une usine ou un hôpital où un réseau sécurisé est utilisé pour des installations techniques telles que des ascenseurs, vous pouvez opter pour le mode de connexion simple.

102.2.12 État de la connexion MQTT

L'état de la connexion se trouve sur la dernière page des paramètres MQTT. Dans cet exemple, un WebSocket TLS crypté est utilisé pour se connecter à un courtier, doté de QoS niveau 1.



Figure 206: État de la connexion réseau MQTT

102.2.13 Liste des sujets s'abonner

Sujet Nom	Plage de valeurs	Nom de l'objet	Description de l'objet
enter_call	Nombre [0..10]	Déclencher un appel d'étage / cabine	Cet objet peut être utilisé pour déclencher/entrer un appel. L'appel est fourni sous forme de valeur numérique (tuple) contenant la porte d'étage et le type d'appel. Bit0..7 - Étage Bit8..15 - Masque de porte Bit16..19 - Appel type 1 - Appel de cabine 4 - Appel d'étage direction indépendante 8 - Appel d'étage vers le haut 10 - Appel d'étage vers le bas Si un seul numéro est spécifié, un appel cabine est émis vers l'étage (numéro) et la première porte de cabine disponible.
generic_output	Chaîne visible	Sorties basées sur le bus de terrain, borne 1 à 16	Ces sorties à usage générique peuvent être commandées à distance et seront émises par le contrôleur d'ascenseur vers ses bornes physiques ou via le système de bus CANopen vers toute autre unité de panneau d'E/S, par exemple *Sorties basées sur le bus de terrain → Sortie basée sur le bus de terrain 1, ascenseur 1, tous étages, toutes portes*. Dans cet exemple, la chaîne « **3:1** » mettrait la borne de bus de terrain 3 à 1. La chaîne « **2:0** » désactiverait la borne de bus de terrain 2.
door_command	Nombre [0..8]	Déclencher une commande de porte	Cet objet peut être utilisé pour déclencher une commande de porte si l'ascenseur est à l'arrêt. 0 - aucun 1 - le bouton d'ouverture de la porte A 2 - le bouton de fermeture de la porte A

Sujet Nom	Plage de valeurs	Nom de l'objet	Description de l'objet
			3 - le bouton d'ouverture de la porte B 4 - le bouton de fermeture de la porte B 5 - le bouton d'ouverture de la porte C 6 - le bouton de fermeture de la porte C 7 - le bouton d'ouverture de la porte D 8 - le bouton de fermeture de la porte D

102.2.14 Liste des sujets publiés

Voici la liste des sujets que le contrôleur d'ascenseur publie sous le chemin, défini par le paramètre 'MQTT Publish Path'.

Sujet Nom	Plage de valeurs	Nom de l'objet	Description de l'objet
controller_ident_number	Chaîne visible	Contrôler-ID	Cet objet contient le numéro d'identification du contrôleur spécifique au fournisseur/fabricant sous la forme d'une chaîne de caractères.
lift_ident_number	Chaîne visible	Numéro d'identification	Cet objet contient le numéro d'identification de l'ascenseur spécifique au fournisseur/fabricant sous forme de chaîne.
collective_fault	Nombre [0/1]	Défaut ascenseur	Le message de défaut collectif peut être utilisé comme méthode simplifiée pour détecter un ascenseur qui n'est plus en service. Il est activé avec un court délai lorsque l'ascenseur est passé à l'un des modes de fonctionnement qui empêchent son utilisation par les passagers.
fault_pending	Nombre [0...2999]	Registre d'état	Informations générales sur l'état sous la forme d'un code d'erreur, qui se trouvent dans l'annexe de ce manuel.
current_floor	Nombre [0..127]	Étage actuel de la cage	Cet objet décrit les étages dans lesquels se trouve actuellement la cage.
operating_mode	Nombre [0..22]	Mode de commande d'ascenseur	Cet objet contient le mode actuel de la commande d'ascenseur comme le service d'incendie d'alarme incendie ou le fonctionnement de l'alimentation

Sujet Nom	Plage de valeurs	Nom de l'objet	Description de l'objet
			d'urgence. Cet objet contient le mode actuel de commande de l'ascenseur, par exemple fonctionnement normal, incendie, pompiers ou fonctionnement électrique de secours. 0..1 – Démarrage du système 2 – Fonctionnement normal 3 – L'alimentation de secours reste opérationnelle 4 – Transport de marchandises dangereuses 5 – Entraînement d'apprentissage automatique 6 – Arrêt à distance 7 – Alimentation de secours 8 – Événement incendie 9 – Opération de sauvetage 10 – Service d'incendie Phase 1 11 – Pompiers Phase 2 12 – Opération de test UCM 13 – Fonctionnement test des fins de course 14 – Test du limiteur de vitesse ou test des freins 15 – Assistant de distance de freinage 16 – Panne de courant 17 – Hors service 18 – Contrôle de vérification 19 – Contrôle de retour 20 – Évacuation d'urgence (freinage saccadé) 21 – Opération de blocage 22 – Opération US ASME ACCESS
travel_counter	Nombre [0..2147483647]	Compteur de voyages	Cet objet représente le compteur de cycles internes du contrôleur de l'ascenseur.

Sujet Nom	Plage de valeurs	Nom de l'objet	Description de l'objet
operating_hours	Nombre [0..2147483647]	Compteur de temps de fonctionnement	Cet objet représente le compteur de temps de fonctionnement interne du contrôleur de l'ascenseur en 1/10 seconde.
direction_change_counter	Nombre [0..2147483647]	Compteur de changement de direction	Cet objet contient le compteur interne qui compte combien de fois la cabine a changé de direction de déplacements.
travel_direction	Nombre [0..2]	Sens de marche actuel	Cet objet garde la trace du sens de déplacement actuel de la cage (0 - aucun, 1 - vers le haut, 2 - vers le bas)
recall_floor_reached	Nombre [0..1]	L'ascenseur a atteint l'étage de rappel.	Indique que l'ascenseur est arrivé à l'étage de rappel. L'ascenseur peut être rappelé à un étage précis en cas d'incendie, de déclenchement à distance des pompiers ou d'évacuation.
engineer_on_site	Nombre [0..1]	Technicien sur place	Ce signal indique que le technicien sur site a activé la maintenance, l'inspection, le contrôle de rappel ou une fonction de test via une entrée ou l'interface utilisateur.
safety_chain_bit_mask	Nombre [0..63]	Circuit de sécurité Bitmask	Cet objet contient l'état actuel du circuit de sécurité sous la forme d'un masque de bits commençant par BIT0 comme entrée du circuit de sécurité passive.
landing_cntrl_off	Nombre [0..7]	Statut appels d'étage désactivés	Cet objet est un masque de bit et reflète si la commande des appels d'etage a été désactivée via plusieurs sources. Si la valeur n'est pas nulle, le contrôle externe a été désactivé d'une manière ou d'une autre. Bit 0 - Commande externe désactivée via le menu. Bit 1 - Commande externe désactivée via le terminal. Bit 2 - Commande externe désactivée via accès à distance.

Sujet Nom	Plage de valeurs	Nom de l'objet	Description de l'objet
keep_doors_closed_on	Nombre [0..1]	Garder les portes fermées	Cet objet indique si les portes commandées doivent rester fermées, généralement en combinaison avec des travaux d'entretien en cours.
maintenance_on	Nombre [0..1]	Mode de maintenance	Cet objet conserve le mode de gestion actuel. Si le mode de maintenance a été activé, aucun défaut ne sera enregistré ou transmis à une passerelle de données.
lift_is_parking	Nombre [0..1]	Indicateur pour le station-nement de l'ascenseur.	S'il n'y a pas d'appels de passagers en attente, l'ascenseur peut passer en mode parking. Cela signifie généralement aussi que l'ascenseur se rendra à un étage ou une zone spécifique.
single_fault_indication	Nombre [0..65535]	Indication d'un seul défaut	Cette valeur est en fait un champ de bits, représentant des indicateurs de défaut en attente. Bit 0 – Défaut de porte Bit 1 – Défaut variateur Bit 2 – Défaut appareil de pesage Bit 3 – Défaut de l'unité de positionnement Bit 4 – Défaut centrale d'appel d'urgence Bit 5 - Mouvement de voiture sans surveillance Bit 6 – Défaillance de l'unité de puissance légère Bit 7 – Défaillance de l'éclairage de la voiture Bit 8 – Défaut barrière lumineuse Bit 9 – Échec du bouton d'ouverture de la porte Bit 10 – Échec de la précision d'arrêt Bit 11 – Ouverture involontaire de la porte de sécurité Bit 12 – Défaut du circuit de sécurité (pont de porte) Bit 13 – Panne d'alimentation
pending_ca	Chaîne	Table d'accusé	Cet objet reflète l'appel de cabine en

Sujet Nom	Plage de valeurs	Nom de l'objet	Description de l'objet
r_calls	visible	de réception d'appel de cabine (témoin lumineux quittance)	attente reconnu comme un masque de porte hexadécimal par étage, séparé par un point-virgule. Exemple : "0;1;0;0;2;0;0;1;0;3;0" Bit-0 (1) – Porte A Bit-1 (2) – Porte B Bit-2 (4) – Porte C Bit-3 (8) – Porte D La chaîne commencera toujours à l'étage 1 même si l'ascenseur a un étage inférieur de 3 par exemple. La chaîne se terminera au dernier étage de l'ascenseur.
pending_landing_calls	Chaîne visible	Tableau des accusés de réception d'appel d'étagé enregistrés(témoin lumineux)	Cet objet reflète l'appel palier en attente reconnu comme un masque de porte hexadécimal par étage, séparé par un point-virgule. Les appels de palier vers le haut et les appels de palier vers le bas sont séparés par un signe moins '-' avec les appels vers le haut en premier. Exemple : "0-0;0-0;2-0;0-0;0-0;0-1" Bit-0 (1) – Porte A Bit-1 (2) – Porte B Bit-2 (4) – Porte C Bit-3 (8) – Porte D La chaîne commencera toujours à l'étage 1 même si l'ascenseur a un étage inférieur de 3 par exemple. La chaîne se terminera au dernier étage de l'ascenseur.
average_landing_waiting_time	Nombre [0..255]	Temps moyen d'attente pour les appels	Cet objet montre le temps d'attente moyen d'un appel palier en dixième de seconde.

Sujet Nom	Plage de valeurs	Nom de l'objet	Description de l'objet
		paliers	
average_travel_time	Nombre [0..255]	Temps de trajet moyen	Cet objet montre le temps de voyage moyen (le passager se trouvant dans la cabine) en dixième de seconde.
bottom_floor	Nombre [1..8]	Niveau inférieur	L'étage le plus bas auquel l'ascenseur peut s'approcher. Typiquement 1, cette valeur peut également être > 1 pour les ascenseurs de groupe si, par exemple, un ascenseur ne peut pas accéder au sous-sol ou au parking.
top_floor	Nombre [2..127]	Niveau supérieur	L'étage supérieur (supérieur) de la gaine d'ascenseur.
door_count	Nombre [1..4]	Nombre de portes de voiture	1 – A 2 – A/B 3 – A/B/C 4 – A/B/C/D
car_in_zone	Nombre [0..1]	Cabine dans la zone de porte	Cet objet indique si la cabine est dans la zone de porte d'un étage ou non.
car_load_situation	Nombre [0..6]	Signaux de chargement de voiture	Cet objet signale les signaux de charge de voiture actuels. 0 - charge normale 1 - charge réduite 2 - pleine charge 3 - surcharge 4 - mou de la corde 5 - erreur 6 - Différence de charge de câble trop élevée
car_illumination	Nombre [0..1]	Éclairage d'ascenseur	Ceci indique l'état de l'éclairage de la voiture allumé ou éteint.
lift_phone_readiness	Nombre [0..1]	Éclairage d'ascenseur	Ceci indique l'état de l'éclairage de la voiture allumé ou éteint.
lift_scenery	Nombre [0..14]	Situation de l'ascenseur	Cet objet reflète le paysage actuel de l'ascenseur sous forme d'énumération.

Sujet Nom	Plage de valeurs	Nom de l'objet	Description de l'objet
			0 - fonctionnement normal 1 - opération de stationnement 2 - préférence voiture/mode indépendant 3 - appel étage de faible priorité 4 - appel étage de haute priorité 5 - appel de voiture de faible priorité 6 - appel de voiture de haute priorité 7 - fonctionnement appel invité 8 - opération en attente de l'hélicoptère 9 - opération de service en hélicoptère 10 - opération chimique 11 - fonctionnement en circulation 12 - fonctionnement crête haut/bas 13 - exploitation automobile 14 - télécommande désactivée
levelling_inaccuracies	Nombre [0..255]	Compteur de problèmes de ré-nivellage	Cet objet contient un compteur qui indique la fréquence à laquelle l'ascenseur ne s'est pas arrêté de rincer depuis le dernier entretien.
generic_inputs	Nombre [0..65535]	Bornes d'entrée génériques	Cet objet est utilisé pour refléter l'état des 16 premières bornes d'entrée génériques. Le premier terminal est le Bit 0 et le dernier Bit 15.
generic_outputs	Chaîne visible	Sorties basées sur bus de terrain borne 1..16	Ces sorties génériques peuvent être contrôlées via le sujet d'abonnement correspondant et sont émises par la commande d'ascenseur vers ses bornes ou vers tout autre module d'E/S via le système de bus CANopen. La fonction de sortie associée serait par exemple : B. Sorties de contrôle basées sur le bus de terrain → Sortie de contrôle basée sur le bus de terrain 1, ascenseur 1, tous les étages, toutes les portes Le premier terminal est le bit 0 et le dernier terminal est le bit 15.
controller	Nombre	Température du	Température du commande d'ascenseur

Sujet Nom	Plage de valeurs	Nom de l'objet	Description de l'objet
_temperature	[-10..60]	commande d'ascenseur	
service_interval_indication	Nombre [0..1]	Intervalle de maintenance atteint.	Si l'un des intervalles de maintenance (compteur de déclenchement ou compteur d'heures de fonctionnement ou date et heure) a expiré, le signal d'intervalle de maintenance indique que l'installation de l'ascenseur a besoin d'être entretenue.
state_door_a state_door_b state_door_c state_door_d	Nombre [0..6]	État porte A..D	0 - La porte est dans un état ambigu. 1 - La porte est en mode d'arrêt d'urgence. 2 - Porte arrêtée (avec couple) au position actuelle (intermédiaire). 3 - La porte s'ouvre. 4 - Porte ouverte. 5 - La porte se ferme. 6 - La porte est fermée.

103 Annonce vocale, avec l'audio intégré

Habituellement, l'affichage au sol dans la voiture aura une annonce vocale intégrée. Si ce n'est pas le cas, vous souhaiterez peut-être utiliser les capacités audio du contrôleur d'ascenseur à cette fin. Le contrôleur d'ascenseur est livré avec deux connecteurs audio. Par défaut, les deux joueront les sons de l'interface utilisateur. Si nécessaire, l'un des connecteurs audio (le petit bornier vert) peut être commuté pour diffuser des annonces vocales à partir de la carte Micro-SD du contrôleur d'ascenseur. Dans ce cas, deux fils blindés seront nécessaires pour envoyer le signal audio du contrôleur d'ascenseur à la cabine, via le câble de déplacement.

Les paramètres des paramètres audio peuvent être trouvés en appuyant sur le bouton matériel « Favoris', puis allez plus loin dans « Menu système » → « Système » → « Plus... » → « Paramètres audio ».

Lors de l'activation du paramètre « *Utiliser l'audio embarqué pour les annonces vocales dans la voiture* », le contrôleur d'ascenseur utilisera les fichiers wave de la carte SD pour lire l'annonce d'étage et les annonces spéciales, comme « L'ascenseur monte », « La porte se ferme », « Surcharge » ou « Alarme incendie ».

Il existe un paramètre dédié pour régler le volume de l'annonce vocale.

Pour de meilleurs résultats de lecture, nous vous recommandons d'utiliser des fichiers d'onde mono 16 kHz / 32 kHz, 16 bits.

Les tableaux suivants décrivent les noms de fichiers que le contrôleur d'ascenseur utilisera pour les annonces vocales.

Les fichiers doivent se trouver dans le dossier « wav » du répertoire racine de la carte.

Étage	Nom de fichier	Commentaire
Étage 1 ... Étage 127	floor_1.wav floor_127.wav	Joué, lorsque l'ascenseur approche de l'étage 1 à 127.
Seuils de position 1...4	posi_1.wav posi_4.wav	Joué, lorsque l'ascenseur déclenche le seuil de position 1 à 4.

Événement	Nom de fichier	Commentaire
Surcharge	overload.wav	Joué, lorsque le système de mesure de charge indique une surcharge, lors de l'embarquement des passagers.
L'ascenseur informe les	going_up.wav going_down.wav	Lorsque l'ascenseur a les portes encore ouvertes, il informera les passagers de la

Événement	Nom de fichier	Commentaire
passagers que la voiture va monter ou descendre.		prochaine direction de déplacement, pour s'assurer que les passagers sont conscients de la direction dans laquelle l'ascenseur ira ensuite. Il y a en fait un temps de retard, utilisé pour définir le moment après l'ouverture de la porte, quand jouer l'annonce.
Ouverture et fermeture des portes	doors_opening.wav doors_closing.wav	Joué, avant que les portes des ascenseurs ne s'ouvrent ou ne se ferment.
Les portes sont passées en mode de fonction-nement "coup de coude", les barrières immat-érielles étant rendues non opérationnelles.	step_away_doors.wav	Ce message s'affiche lorsque l'ascenseur actionne les portes en mode de fonctionnement « coup de coude », les barrières immatérielles étant désactivées. Dans ce cas, seul le 'signal de limite de force' est maintenu en service.
La porte battante à commande manuelle reste ouverte pendant un certain temps.	please_close_doors.wav	Il existe un paramètre définissant la durée pendant laquelle la porte battante ou le portail doit être ouvert avant que cette annonce ne soit diffusée. Il existe également une option, définissant que l'annonce n'est lue que si un appel a effectivement été enregistré.
Demandez ou rappelez aux passagers d'entrer un appel de cabine (destination).	select_destination.wav	Après que l'ascenseur ait été appelé via un appel palier, ouvert et refermé la porte, aucune destination n'est entrée, même si le système de mesure de charge indique que certains passagers pourraient être dans la cabine.
L'ascenseur s'est approché du sol mais ne s'est pas arrêté au niveau.	mind_the_step.wav	L'ascenseur s'est arrêté à un étage mais a raté le niveau du sol. La position de la voiture est hors de la plage de la zone de niveau, généralement +/-10mm par défaut.
Généralement,	leave_the_car.wav	Cette annonce est diffusée lorsque

Événement	Nom de fichier	Commentaire
lors des trajets d'évacuation, l'ascenseur invite les passagers à quitter la cabine.		l'ascenseur a atteint l'étage de rappel pour les opérations d'alimentation de secours ou les déplacements d'alarme incendie. Il est également joué, après avoir atteint le sol sûr lors d'opérations de sauvetage. Il est également joué pour les évacuations d'urgence manuelles ou automatiques (fonctionnalité de frein à volet) ou lorsque l'ascenseur arrive à un étage, en raison d'un appel palier prioritaire pour informer les passagers restants de quitter la cabine.
Un passager a appuyé sur un appel de voiture verrouillée, qui peut être déver-rouillée via un code numérique.	enter_code.wav	Si un appel de cabine (destination) a été verrouillé au moyen du tableau intégré, utilisé pour désactiver/bloquer les appels de cabine et qu'un code numérique a également été configuré, dans le tableau dédié à cet effet, cette annonce vocale demandera au passager saisir le code en utilisant les touches d'appel de la cabine comme un clavier numérique.
L'alarme incendie a été activée.	fire_alarm.wav	Cette annonce est diffusée lorsque l'alarme incendie a été activée et que l'ascenseur va se rendre à l'étage de rappel d'alarme incendie dédié.
L'ascenseur a atteint l'étage de rappel d'alarme incendie.	fire_alarm_reached.wav	Une fois que l'ascenseur a atteint l'étage de rappel d'alarme incendie dédié, il diffusera cette annonce afin de dire au passager restant dans la cabine de partir.
L'opération pompier a été activée.	fire_fighter_recall.wav	Lorsque le mode de fonctionnement pompier a été activé (phase 1) et que l'ascenseur se dirige vers l'étage de rappel des pompiers, cette annonce vocale sera diffusée pour informer les passagers restants de ce qui se passe.
L'ascenseur a atteint l'étage de rappel des	fire_fighter_service.wav	Lorsque l'ascenseur est arrivé à l'étage de rappel des pompiers, il sera généralement mis en phase 2 au moyen d'un inter-

Événement	Nom de fichier	Commentaire
pompiers et la phase 2 a été activée, général-ement au moyen d'une clé de pompiers.		rupteur à clé dans la cabine. Dans certains pays, le passage de la phase 1 à la phase 2 se fait automatiquement, lorsque les portes ont été complètement ouvertes dans l'étage de rappel. Néanmoins, lors du passage de l'ascenseur à la phase 2, cette annonce est diffusée.
Le fonction-nement de l'alimentation d'urgence a été activé.	emergency_power.wav	Cette annonce est diffusée lorsque le fonctionnement de l'alimentation de secours a été activé.
L'ascenseur a atteint l'étage de rappel électrique d'urgence.	emergency_power_reached.wav	Une fois que l'ascenseur a atteint l'étage dédié au rappel électrique d'urgence, il diffusera cette annonce afin de dire au passager restant dans la cabine de partir.
Opération sismique	earthquake.wav	Cette annonce est diffusée lorsque le mode tremblement de terre a été activé et que l'ascenseur va se rendre à l'étage de rappel dédié.
Entretien activé.	maintenance.wav	Lorsque l'ascenseur est mis en opération de maintenance au moyen d'un interrup-teur à clé dédié ou simplement via l'inter-face utilisateur, cette annonce est diffusée.
Préférence voiture (VIP) ou Mode indé-pendant (US) activé	car_preference.wav	Lorsque le mode de préférence de voiture, qui permet au passager de voyager avec des appels de voiture indépendamment de tout appel de palier enregistré, a été activé, cette annonce vocale est diffusée.
Service spécial (appel prioritaire) activé	special_service.wav	Si l'ascenseur se déplace vers un palier prioritaire, fournit généralement un service spécial, comme un transport de lit, cette annonce sera diffusée.
Carillon de passage au sol	floor_passing.wav	Dans certaines régions, l'ascenseur doit émettre un carillon lors du passage d'un étage. Le son est joué lorsque l'ascenseur passe un étage sans s'arrêter.

Événement	Nom de fichier	Commentaire
Hors service	out_of_order.wav	Lorsque l'ascenseur passe en mode de fonctionnement hors service ou même en mode de fonctionnement bloqué, cette annonce sera diffusée. L'annonce est répétée, lorsqu'un bouton d'appel de cabine (destination) a été appuyé pour rappeler au passager que cet ascenseur ne peut pas être utilisé.
Changement de direction d'alarme incendie requis	fire_alarm_stopover.wav	Ce signal n'est déclenché que lorsque l'ascenseur s'éloigne du plancher du coupe-feu et doit donc effectuer un arrêt intermédiaire pour inverser la direction.
L'alarme incendie dégage les portes	fire_alarm_clear_doors.wav	Ce signal n'est déclenché que lorsque le feu est activé et que les portes ne sont pas fermées.

104 Annexe - Signaux d'E / S

104.1 Fonctions d'entrée

Toutes les fonctions d'entrée peuvent être paramétrées à l'aide d'une borne intégrée ou à l'aide d'une borne externe, fournie par une unité I/O-Panel compatible CiA417.

Il existe quelques exceptions concernant les signaux d'entrée qui doivent être embarqués:

- Signaux d'entrée de la chaîne de sécurité
- Supervision de l'alimentation principale (détection de perte d'alimentation)

Entrée générique

- Borne x

Appel d'etage

- Haut
- Bas
- Pas de direction
- En haut [extra]
- En bas [extra]
- Pas de direction [extra]

Appel d'etage à faible priorité

- Haut
- Bas
- Pas de direction
- En haut [extra]
- En bas [extra]
- Pas de direction [extra]

Appel d'etage hautement prioritaire

- Haut
- Bas
- Pas de direction
- En haut [extra]
- En bas [extra]
- Pas de direction [extra]

Appel de cabine

- Niveau x

Appel de cabine peu prioritaire

- Niveau x

Appel de cabine hautement prioritaire

- Niveau x

Fonction spéciale

- Demande de ventilateur 1
- Demander le ventilateur 2
- Demander le temps de chargement 1
- Demander le temps de chargement 2
- Serrure à clé 1
- Serrure à clé 2
- Serrure à clé 3
- Serrure à clé 4
- Demande porte ouverte
- Demander la fermeture de la porte
- Rappel incendie
- Service d'incendie
- Désactivation de l'appel d'etage
- Service Attendant
- Service VIP (préférence cabine)
- Hors service/Commande éteinte
- Service brancard
- Service spécial
- Service exécuté
- Activation du service d'amarrage
- Service d'amarrage vers le haut
- Service d'amarrage vers le bas
- Alarme incendie
- Donner la priorité
- Bouton de démarrage de l'accompagnateur
- Bouton pour service attendant
- Course de sécurité
- Deuxième panneau de commande en cabine
- Porte activée
- Annulation de l'appel pompiers
- Réinitialisation alarme incendie
- Détecteur de corps
- Détecteur de tremblement de terre
- Course de nettoyage
- Alarme d'urgence

- Pictogramme vert d'alarme d'urgence
- Pictogramme jaune d'alarme d'urgence
- Bouton d'alarme d'urgence enfoncé

Détecteur d'incendie

- Détecteur d'incendie 1 [PID]
- Détecteur d'incendie 2 [PIA]
- Détecteur d'incendie 3 [PIDF]
- Détecteur d'incendie 4 [PIAF]
- Détecteur d'incendie X

Inspection & Sauvetage d'urgence

- Commande inspection du toit de cabine activé [NC]
- Inspection montée sur toit de la cabine
- Inspection descente sur toit de cabine
- Bouton rapide d'inspection sur toit de cabine
- Activation de l'inspection en cuvette [NC]
- Inspection montée en cuvette
- Inspection descente en cuvette
- Bouton rapide d'inspection en cuvette
- Activation du systéme d'urgence de secours [NC]
- Urgence de secours montée
- Urgence de secours descente
- Bouton rapide de secours d'urgence
- Signal de réinitialisation de l' Inspection dans la fosse

Sélecteur de niveau

- Interrupteur de correction en haut [NC]
- Commutateur de correction inférieur [NC]
- Contact de position de niveau montée
- Contact de position de niveau descente
- Correction de position [preset] vers le haut
- Correction de position [preset] vers le bas

Circuit de sécurité

- Circuit de sécurité primaire
- Arrêt d'urgence
- Porte palière
- Porte de cabine A
- Porte de cabine B
- Verrouillage

Appel invité

- Niveau x

Appel sélectif

- Haut
- Bas
- Pas de direction

Signaux du variateur de fréquence

- Activer les signaux de commande du variateur de fréquence
- Superviseur de contacteur bloqué [NC]
- Supervision des freins [NC]
- État de la soupape de sécurité [UCM/RUN]
- État de la soupape de sécurité [UCM/RDY]
- Désactiver le re•nivellage
- PTC (Drive/Engine) [NC]
- Basse pression d'huile hydraulique
- Surpression d'huile hydraulique
- Deuxième supervision de frein [NC]
- Troisième supervision de frein [NC]
- Quatrième supervision des freins [NC]
- Signal prét variateur de fréquence
- Supervision du contact de frein sur poulie de traction [NC]
- NGV Signal de validation de la pompe hydraulique (UCM/UP)
- Avertissement de la batterie de traction
- Erreur de la batterie de traction
- Verrouillage du redémarrage de l'ascenseur
- Protection basse huile [NC]
- Surveillance de la température du réservoir d'huile [NC]
- Indication de l'état du frein à corde
- Surveillance du contacteur de zone, frein à câble
- Surveillance de contacteur de la chaîne de sécurité, frein à câble
- Signal d'activation du frein
- Surveillance du contacteur de service d'amarrage [NC]
- Synchronisation des cylindres hydrauliques
- Supervision des relais ASME Hydro•ACR [NC]
- Signal de commutation spécial pour conduite lente/rapide

Signaux de contrôle de porte

- Interrupteur de fin de course ouverture de porte
- Interrupteur de fin de course fermeture de porte
- Rideau de cellule de porte
- Signal limiteur d'effort
- Détecteur de mouvement de porte
- Bouton d'ouverture sélective de la porte
- Défaut de rideau de cellule de porte
- Bouton d'ouverture de portes
- Bouton de fermeture de portes
- Surveillance de porte supplémentaire

- Surveillance de contacteur de porte supplémentaire [NC]
- Contact de sécurité de porte cabine en position fermée
- Signal de la barrière de photocellule de sécurité
- Contrôle de la barrière photocellule de sécurité
- Désactivation de la barrière photocellule de sécurité
- Porte de cabine verrouillée
- Chaîne de contact de porte cachée
- Tableau de portes palières secondaires
- Troisième tableau de portes palières
- Quatrième tableau de portes palières
- Bouton d'ouverture de la porte des pompiers
- Bouton de fermeture de la porte des pompiers
- Protection de l'alimentation des doigts
- Bouton d'ouverture de la porte pour les utilisateurs de fauteuil roulant
- Rideau lumineux pour porte palière
- Signal limiteur d'effort pour porte palière
- Indication de porte palière complètement ouverte
- Utiliser une vitesse de porte réduite
- Contact de puissance de porte de rétroaction
- Came mobile active
- Empêcher les appels à l'étage d'ouvrir la porte
- Ignorer le limiteur de force (portes OTIS héritées)

Signaux d'état/contrôleur

- Pas de charge
- Pleine charge
- Surcharge
- Tension d’éclairage [NC]
- Tension d'alimentation [NC]
- Débloquer le fonctionnement de l'ascenseur
- Supervision des pannes de phase [NC]
- Pontage des portes palières
- Pontage des portes de cabine
- Ascenseur en cours de maintenance
- Boulon de protection anti•chute libéré
- Reset du circuit de cuvette/hauteur réduite
- Barrière 1 NORM circuit cuvette/hauteur réduite
- Barrière 1 INS cuvette/hauteur réduite
- Barrière 2 NORM cuvette/hauteur réduite
- Barrière 2 INS cuvette/hauteur réduite
- Activation de l'alimentation de secours
- L'alimentation de secours permet l'évacuation
- L'alimentation de secours de l'ascenseur d'urgence reste opérationnel
- Batterie de système de sauvetage de secours
- Direction de déplacement sur batteries en alimentation de secours
- Entrer en fonctionnement de maintenance sur le toit de cabine
- Entrer en fonctionnement de maintenance en cuvette
- Surveillance de la porte de séparation [NC]

- Évacuation d'urgence manuelle
- Évacuation d'urgence automatique
- Maintien du service d'incendie
- Désactivation du fonctionnement de groupe/multiplex
- Opération d’Évacuation/Sauvetage
- Opération d’Évacuation/Sauvetage appels cabine autorisés
- Opération de circulation
- Transport chimique
- Réinitialisation Transport chimique
- Transport en voiture passagers service
- Barrière photoélectrique pour ascenseur de voiture 'moyen'
- Barrière photoélectrique pour ascenseur de voiture 'avant'
- Barrière photoélectrique pour ascenseur de voiture 'arrière'
- Réset en cas de dépassement
- Commutateur de test de frein
- Interrupteur à clé programme «Fill»
- Interrupteur à clé programme «Vide»
- Interrupteur à clé 'Gardez les portes fermées'
- Surveillance du circuit d'essai de freinage
- Opération d’Évacuation/Sauvetage via la gestion des bâtiments (BMS)
- Interruption de l'opération d'évacuation/sauvetage
- Fonctionnement du service d'évacuation/sauvetage automatique
- Service d'évacuation/sauvetage assisté par le conducteur
- Service d'évacuation/sauvetage assisté à distance
- Centre d'alarme incendie
- Dispositif d'appel d'urgence avec signal de veille
- Interrupteur d'arrêt dans la voiture
- Protéger tablier de cage télescopique
- Service de navette/Nettoyage de la neige
- Retour d'information du circuit de protection externe (SZ)
- Zone du circuit de protection externe (SZ)
- Activation du fonctionnement de la plateforme
- Barrière 3 NORM cuvette/hauteur réduite
- Barrière 3 INS cuvette/hauteur réduite
- Désactiver la fonction l'étage d'escale
- Définir le niveau de stationnement
- Fonctionnement de la plate•forme autorisation de circuler
- Supervision du pontage des interrupteur d'arrêt dans la voiture [NC]
- Protection contre les chutes, Surveillance du contacteur [NC]
- Bouton de montée du préposé à l'ascenseur
- Bouton vers le bas du préposé à l'ascenseur
- Activer le rétroéclairage de l'écran de contrôle
- Prochain appel vers le haut
- Prochain appel vers le bas
- Surveillance de l'éclairage des cages [NC]
- Contrôle du frein de sécurité Entrée 1
- Contrôle du frein de sécurité Entrée 2
- État de la lumière de la gaine Relais à impulsion
- Rallumez l'éclairage de la voiture

- Bouton d'éclairage du puits
- Demande du temps de chargement 3
- Mode de déplacement direct

Autoriser les appels

- Appel de cabine autorisés
- Appel d’étage autorisés
- Appel de cabine et étage autorisé
- Annuler les appels de voiture en attente
- Bloquer le sol et les portes
- Déclencher une destination désactivée
- Définir un appel externe interdit

Entrées de supervision génériques

- Entrée de supervision générique X

Dispositif de tacquet

- Interrupteur de fin de course à came/tacquet étendu 1
- Fin de course came/tacquet amovible 1
- Cabine assise sur un dispositif à cliquet
- Dispositif à cliquet basse pression hydraulique
- Désactiver le dispositif de cliquet
- Service, verrouillez la goupille de verrouillage
- Service, déverrouiller la goupille de verrouillage
- Interrupteur de fin de course à came/tacquet étendu 2
- Fin de course came/tacquet amovible 2

ASME Access Fonction [US]

- ASME Access Commutateur
- ASME Access vers le haut
- ASME Access vers le bas

Désactivation du planificateur de temps

- Entrée de désactivation du planificateur de temps X

104.2 Fonctions de sortie

Toutes les fonctions de sortie peuvent être paramétrées à l'aide d'un terminal embarqué ou d'un terminal externe, fourni par une unité I/O•Panel compatible CiA417.

Il existe quelques exceptions concernant les signaux de sortie qui doivent être intégrés:

- Relais pilotes
- Relais de démarrage rapide

Sortie générique

- Borne x

Quittance appel d'etage

- Haut
- Bas
- Pas de direction
- En haut [extra]
- En bas [extra]
- Pas de direction [extra]

Quittance appel d'etage à faible priorité

- Haut
- Bas
- Pas de direction
- En haut [extra]
- En bas [extra]
- Pas de direction [extra]

Quittance d'appel d’étage hautement prioritaire

- Haut
- Bas
- Pas de direction
- En haut [extra]
- En bas [extra]
- Pas de direction [extra]

Quittance d'appels cabine

- Niveau x

Quittance d'appel de cabine peu/hautement prioritaire

- Niveau x

Reconnaissance de fonction spéciale

- Quittance de demande de ventilateur 1
- Quittance de demande de ventilateur 2
- Quittance de demande de temps de chargement 1
- Quittance de demande de temps de chargement 2
- Quittance de contact à clé 1
- Quittance de contact à clé 2
- Quittance de contact à clé 3
- Quittance de contact à clé 4
- Quittance d'ordre d'ouverture de la porte
- Quittance d'ordre de fermeture de la porte
- Quittance d'appel incendie
- Quittance de service d'incendie
- Quittance de désactivation des appels d’étage
- Quittance de service attendant
- Quittance de Service VIP (préférence de cabine)
- Quittance Hors service
- Quittance de service brancard (Lit passager)
- Quittance de Service spécial
- Quittance du service fonctionnement
- Validation du service d'amarrage
- Quittance Service d'amarrage vers le haut
- Quittance Service d'amarrage vers le bas
- Quittance de l'alarme incendie
- Quittance de priorité
- Quittance du bouton de démarrage du service attendant
- Quittance du bouton de pontage du service attendant
- Quittance de la Sécurité fonctionnement
- Quittance appels sur Deuxième COP
- Quittance de reconnaissance des portes
- Quittance d'annulation du service pompiers
- Quittance de réinitialisation d'alarme incendie
- Quittance Détecteur de corps
- Quittance Détecteur de tremblement de terre
- Quittance Course de Nettoyage
- Acquittement de l'alarme d'urgence
- Pictogramme vert d'alarme d'urgence
- Pictogramme jaune d'alarme d'urgence
- Bouton d'alarme d'urgence enfoncé

Quittance des signaux du Détecteur d'incendie

- Quittance de Détecteur d'incendie X

Quittance d'appel invité

- Niveau x

Éclairage ascenseur

- Quittance information Lumière principale
- Quittance de lumière principale éteinte
- Lumière secondaire allumée
- Lumière secondaire éteinte
- Voyant d'urgence allumé
- Éclairage d'urgence éteint
- Information de Lumière ambiante
- Détection de Lumière ambiante éteinte
- Information par Voyant
- Information Voyant éteint
- Éclairage au palier allumée
- Éclairage au palier éteinte
- Éclairage de gaine allumée
- Éclairage de gaine éteinte

Indicateur d’étage (1•sur•n)

- Effacer les données d'affichage
- Niveau x

Indicateur palier

- Haut
- Bas
- En haut/bas

Indication de direction

- Haut
- Bas
- En haut/bas
- Montée
- Montée + déplacement montée
- Descente
- Descendre + Déplacement Descente
- Monter/descendre

Indication spéciale

- Pas de charge
- Pleine charge
- Surcharge

- Rappel incendie
- Service d'incendie
- L'aide arrive
- Service spécial
- Temps de chargement
- Ascenseur occupé
- Hors service
- S'il vous plaît fermer la porte
- Alarme incendie
- Désactivation de l'appel extérieur
- Déplacement vers le niveau d'alarme incendie
- Déplacement vers le niveau de rappel incendie
- Ascenseur en maintenance
- Transport VIP
- Indication d'appel invité
- Transport médical d'urgence
- Transport chimique
- Transport de lit
- Course test
- Appel extérieur de transport à faible priorité
- Appel extérieur de transport hautement prioritaire
- Indication d'avertissement d'étape
- Service Attendant
- Opération de sauvetage/secours
- Opération de secours
- Les passagers peuvent rester enfermés dans la cabine
- Ascenseur en déplacement

Indication d'arrivée

- Haut
- Bas
- Pas de direction

Annonce d'étage

- Désactiver la synthèse vocale
- Niveau x
- Annonce étage actuel

Messages vocaux

- Désactiver les messages
- Annonce l'ouverture de la porte
- Annonce la fermeture de la porte
- Annonce que l'ascenseur va vers le haut
- Annonce que l'ascenseur descend
- Annonce que l'ascenseur est réservé

- Annonce l'ascenseur est disponible
- Annonce que l'ascenseur est en surcharge
- Annonce que l'ascenseur est hors service
- Annonce que l'ascenseur est en maintenance
- Annonce que l'ascenseur est en fonctionnement d'urgence
- Annonce que l'ascenseur est au service des pompiers
- Annonce de s'éloigner des portes
- Annonce que L'étage a un accès protégé
- Annonce de faire attention a la marche
- Annonce vocale 'Quitte l'ascenseur'
- Annonce vocale 'Sélectionnez une destination'
- Annonce vocale 'Ne montez pas dans cet ascenseur'
- Annonce vocale 'Attendre le voyage/service de sauvetage'

Sorties diverses

- Les appels d'etage sont autorisés
- Ascenseur opérationnel
- Defaut ascenseur
- Ascenseur bloqué
- Filtre bouton d'alarme
- Buzzer de voiture

(Surcharge / Défaillance de la barrière immatérielle / Coup de coude de porte / Avertissement de porte ouverte/fermée / Inspection sous le service d'incendie)

Indication d'un seul défaut

- Défaut de porte
- Défaut de l'unité d'entraînement (Variateur de fréquence)
- Défaut de pèse charge
- Défaut unité de positionnement
- Défaut unité d'appel d'urgence
- Mouvement de cabine inattendu [UCM]
- Alimentation éclairage
- Défaut de lumière de cabine
- Défaut de l'unité de barrière photocellule
- Défaut du bouton 'ouverture de portes'.
- Défaut de précision d'arrêt
- Défaut involontaire dans le contact de sécurité de portes
- Défaut du circuit de protection (SZ)
- Panne de courant

Prochain arrêt

- Pas de prochain arrêt disponible
- Niveau x

Temps de fermeture de la porte

- Temps libre
- Durée X secondes

Indication d'état d'ascenseur

- Indication de cabine dans la zone de portes
- Indication de cabine a niveau
- Indication de cabine au•dessus du niveau d’étage
- Indication cabine sous le niveau d’étage
- Indication du bouton d'alarme activée
- Indication d'activation à distance
- Atteint l'indication hors du niveau à distance
- Indicateur du niveau de contrôle atteint
- Indication de deplacement vers le niveau d’évacuation hors tension
- Indication d'arrivée au niveau d’évacuation de secours hors tension
- L'ascenseur reste actif en mode d'alimentation électrique secourue
- Indication d'arrivée au niveau de rappel incendie
- Interrupteur de maintenance activé
- Indication d'activation de l'inspection sur le toit de la cabine
- Inspection en Fosse activée
- Fonctionnement opération électrique de secours activé
- Garder les portes fermées pour l'entretien
- Indication des opérations en cas de tremblement de terre
- Voyage au sol de l'opération du tremblement de terre
- Arrivée à l'étage d'évacuation du tremblement de terre
- Essai routier actif
- Essai routier terminé
- Échec du essai routier
- Indication de porte désactivée/bloquée
- Indicateur pour le stationnement de l'ascenseur
- Mode d'économie d'énergie 1
- Mode d'économie d'énergie 2
- Espace protégé créé dans la tête d'arbre
- Espace protégé dans le puits de puits établi
- Espace de protection dans la tête d'arbre non établi
- Espace de protection dans le puits de puits non établi
- Barrière lumineuse interrompue
- Jours de piège à incendie atteints, portes ouvertes

Heure estimée d'arrivée

- Temps libre
- Durée X secondes

Temps de chargement restant

- Temps libre
- Durée X secondes

Code binaire indicateur de position

- Borne 1..8

Code Gray indicateur de position

- Borne 1..8

Indicateur de niveau 7 segments

- Borne a 7 segments
- Borne b 7 segments
- Borne c 7 segments
- Borne d 7 segments
- Borne e 7 segments
- Borne f 7 segments
- Borne g 7 segments
- Borne numérique dp 7 segments
- Borne dizaine a 7 segments
- Borne dizaines b 7 segments
- Borne dizaine c 7 segments
- Borne dizaine d 7 segments
- Borne dizaine e 7 segments
- Borne dizaine f 7 segments
- Borne dizaine g 7 segments
- Borne dizaine dp 7 segments

Sélection appel

- Haut
- Bas
- Pas de direction

Relais de contrôle pilote

- Relais de contrôle pilote 1 (K11)
- Relais de contrôle pilote 2 (K12)
- Relais de contrôle pilote 3 (K13)
- Relais de contrôle pilote 4 (K14)
- Relais de contrôle pilote 5 (K15)
- Relais de contrôle de démarrage rapide (K10)

Signaux du variateur de fréquence

- Signal de commande du variateur de fréquence 1
- Signal de commande du variateur de fréquence 2
- Signal de commande du variateur de fréquence 3
- Signal de commande du variateur de fréquence 4
- Signal de commande du variateur de fréquence 5

- Signal de commande du variateur de fréquence 6
- Signal de commande du variateur de fréquence 7
- Signal de commande du variateur de fréquence 8
- Signal de commande du variateur de fréquence 9
- Signal de commande du variateur de fréquence 10
- Drive/Run
- Variateur/Frein
- Variateur/Puissance
- Variateur/Activé
- Vanne montée hydraulique/lente
- Re•nivelage montée
- Re•nivelage descente
- Activation manuelle du frein d'évacuation d'urgence
- Déverrouillage automatique du frein d'évacuation d'urgence
- Gâchette de lubrification
- Indication de verrouillage du redémarrage de l'ascenseur
- Moteur ventilateur
- Test de freinage 1 [A]
- Test de freinage 2 [B]
- Test de freinage 3 [C]
- Test de freinage 4 [D]
- Indication de opération d'auto•tuning
- Vanne d'arrêt retardée vers le bas
- Indication de Synchronisation des cylindres hydrauliques
- Indication de test de freinage automatique
- Test de freinage automatique en cours
- Tester le module de freinage
- Supervision d'exécution déclenchée
- Seuil d'avertissement pour la durée de lubrification
- Compteur de trajets Impulsion après le trajet
- La destination est en attente
- Test automatique du frein de sécurité
- Test automatique du frein de sécurité réinitialisation
- Relais ASME Hydro•ACR

Signaux de contrôle de porte

- La porte bouge
- Porte ouverte
- Porte fermée
- Nudging de porte
- Came mobile
- Avertissement de préouverture de la porte
- Avertissement de fermeture de porte
- Moteur de déverrouillage de la porte
- Ouvre porte battante
- Test de surveillance supplémentaire de la porte
- Contacteur de porte supplémentaire
- Sirène de surveillance de porte supplémentaire

- Signal de test de la barrière photocellule de sécurité
- Contact a clé cabine
- Porte de cabine complètement ouverte
- Porte de cabine complètement fermée
- Porte verticale ou coulissante fermée
- Signal de la barrière immatérielle de sécurité déclenchée
- Barrière immatérielle alimentation électrique coupée
- Barrière immatérielle alimentation électrique coupée de signalisation voiture
- Signal de la barrière immatérielle de sécurité déclenchée la zone de la porte
- Supervision de porte supplémentaire déclenchée
- Signal de la barrière immatérielle de sécurité déclenchée la zone de la porte
- Supervision de porte supplémentaire déclenchée
- Bouton d'ouverture de la porte des pompiers d'incendie
- Bouton d'fermeture de la porte des pompiers d'incendie
- Contact de puissance de porte
- Indication de porte palière est déverrouillée
- La porte ferme le signal sonore
- La porte ferme le signal sonore incendie/évacuation
- Test UCM, circuit de sécurité ouvert pour les portes
- Tableau de portes palières défaut
- Tableau de portes palières secondaires
- Troisième tableau de portes palières
- Quatrième tableau de portes palières
- Le temps d'attribution est en cours
- La porte est bloquée indication rouge
- La porte est libre affichage vert
- Acquittement de l'rideau de cellule de porte
- Confirmation du bouton d'ouverture de la porte pour les utilisateurs de fauteuil roulant
- La porte est en train de rouvrir
- STOP ! Ne passez pas la porte !
- GO ! C'est sûr de passer par la porte !
- Avertisseur sonore de nudging de porte
- Reçu Empêcher les appels à l'étage d'ouvrir la porte
- Appel à l'étage mais ouverture de porte bloquée par l'entrée
- Ouverture de la porte du véhicule nécessaire
- Dégager les portes

Signaux de position

- Cabine affleurante au niveau
- Cabine à niveau
- Cabine se déplaçant en montée
- Cabine se déplaçant en descente

Signaux d'état/contrôleur

- Ascenseur parking
- Éclairage de cabine éteint
- Re•nivelage actif

- Erreur de nivelage
- Course pour vérifier/niveaux
- Arrivé à l'étage du verification/arret
- Deplacement vers l'étage d'attente
- Arrivé à l'étage d'attente
- Avertissement de shuntage des portes
- Signal de ventilateur de cabine
- Activation de la protection anti•chute
- Secours d'urgence actif
- Inspection active
- Eclairage armoire de commande
- Entrez l'indicateur de code
- Deplacement vers l'etage d'evacuation d'urgence
- L'ascenseur est arrivé à l'étage d'evacuation d'urgence
- Indication d'operation de service
- Se deplace à la position de service
- Arrivé à la position de service
- Ascenseur au niveau de rappel d'incendie
- Alarme incendie/avertisseur de service inspection
- Indication d'évacuation d'urgence
- Voyage vers le niveau peu prioritaire
- Voyage vers l'étage prioritaire
- Arrivée à l'étage peu prioritaire
- Arrivée a l'étage hautement prioritaire
- Opération de circulation acquittement
- Sortie de déclenchement du régulateur de vitesse
- Reconnaissance de transport chimique
- Conduite jusqu'au sol pour les produits chimiques
- Remise à zéro du variateur de vitesse
- Pontage de la réinitialisation des voyages
- D'acquitt. de test de freinage
- Deplacement vers le niveau des opérations de secours
- Arrivé à l'étage des opérations de secours
- Quittance Opération de sauvetage active
- Reconnaissance de transport en voiture
- Feux de circulation de transport de voiture 'à venir'
- Feux de circulation de transport de voiture 'retour'
- Feux de circulation de transport de voiture 'Arrêt'
- Feux de circulation de transport de voiture 'Avertissement'
- Reconnaissance transport en voiture passagers service
- Signal de transport de voiture 'sortie'
- Atteint Indication de plancher de puissance, portes ouvertes
- Ascenseur en mode de fonctionnement spécial
- Contrôle de l'ascenseur activé
- Intervalle de maintenance atteint
- Rétraction du tablier télescopique [NC]
- Activation du circuit de protection externe (SZ)
- Fonctionnement des passagers sans obstacle
- Barrière 1 cuvette/hauteur réduite confirmation

- Barrière 1 cuvette/hauteur réduite buzzer
- Barrière 2 cuvette/hauteur réduite confirmation
- Barrière 2 cuvette/hauteur réduite buzzer
- Barrière 3 cuvette/hauteur réduite confirmation
- Barrière 3 cuvette/hauteur réduite buzzer
- Opération de déblocage de l'ascenseur...
- Secours pour hélicoptères
- Plancher d'hélicoptère
- Réception, signal de réinitialisation de l' Inspection dans la fosse
- Signal sonore personnalisable
- Inspection dans la fosse, buzzer
- Alimentation de secours, confirmation que l'ascenseur est toujours en service
- La cabine est vide
- Maximum de trajets atteint avec l'énergie de secours
- Relais de pontage interrupteur d'arrêt dans la voiture
- Indication vers le haut du liftier
- Indication de la descente du liftier
- ELGO Limax en mode de fonctionnement EN81•21
- Diminution de la fosse/tête déclenchée et ELGO Limax pas en mode EN81•21
- Buzzer de réinitialisation de l'inspection des fosses
- Changement de direction d'alarme incendie requis
- L'alarme incendie dégage les portes
- L'ascenseur est au niveau du feu
- Signal de transport de voiture 'entrée'
- Conduite d'incendie demandée
- Désactiver l'interphone des pompiers dans la voiture
- Relais d'impulsion de lumière d'arbre
- L'automobile a été chargée dans la cabine
- Reçus de Bouton d'inspection « Fosse/Cabine » vers le haut
- Reçus de Bouton d'inspection « Fosse/Cabine » vers le bas
- Appel de cabine à l'étage actuel enfoncé
- L'ascenseur est inactif
- Test du frein de sécurité à espace de protection réduit
- Fonctionnement opération d'inspection ou électrique de secours activé
- Fonctionnement opération INS ou EEO ou Test du frein de sécurité à espace de protection réduit
- Reconnaissance du bouton vers le haut INS/EEO
- Reconnaissance du bouton vers le bas INS/EEO
- Quittance de demande de temps de chargement 3
- Reconnaissance du mode de déplacement direct

Seuils de température

- Seuil de température X

Informations de surveillance génériques

- Information de surveillance générique X

Sorties génériques du planificateur de temps

- Sortie générique du planificateur de temps X

Dispositif de tacquet

- Came/levier/dispositif de verrouillage supplémentaire 1
- Came mobile/Tacquet/dispositif de verrouillage 1
- Cabine a été posée
- Système de pompage du tacquet
- Indication d'erreur du dispositif de tacquet
- Le dispositif à cliquet a été verrouillé 1
- Le dispositif à cliquet a été déverrouillé 1
- Came/levier/dispositif de verrouillage supplémentaire 2
- Came mobile/Tacquet/dispositif de verrouillage 2
- Le dispositif à cliquet a été verrouillé 2
- Le dispositif à cliquet a été déverrouillé 2

Information de désactivation d'appel

- Information d'Appel de cabine désactivé
- Information Appel palier désactive
- Désactiver fonction de bouton d'appel coincé en cabine
- Désactiver fonction de bouton d'appel coincé au d’étage

ASME Access Fonction [US]

- ASME Access actif [US]

Indication d'économie d'énergie

- Indication d'économie d'énergie
- Indication d'énergie en veille

Seuils de vitesse

- Seuil de vitesse X

Surveillance génériques sirène/indication

- Sirène/indication de surveillance générique X

Sorties génériques basées sur le cloud

- Sortie générique basée sur le cloud X

Acquittement du circuit de sécurité

- Acquitter le circuit de sécurité primaire
- Acquitter l'arrêt d'urgence

- Acquitter la porte palière
- Acquitter la porte de cabine A
- Acquitter la porte de cabine B
- Acquitter la Verrouillage

Reconnaissance du Zonage des bâtiments

- Reconnaissance du Zonage des bâtiments 1
- Reconnaissance du Zonage des bâtiments 2
- Reconnaissance du Zonage des bâtiments 3
- Reconnaissance du Zonage des bâtiments 4

Le groupe d'utilisateurs passagers reconnaît

- Table de groupe d'utilisateurs X actif

Sorties basées sur bus de terrain

- Sortie basée sur le bus de terrain X

105 Annexe - Mappage du signal du variateur

105.1 Unité d'entraînement compatible CANopen CiA417

105.1.1 Contacteurs principaux

Fonction de sortie	À bord par défaut Terminal matériel	Signification
K11 Relais de contrôle pilote 1	O3.1 (K11)	Vers le haut
K12 Relais de contrôle pilote 2	O3.2 (K12)	Vers le bas
K13 Relais de contrôle pilote 3	O3.3 (K13)	Conduite (haut/bas)
K14 Relais de contrôle pilote 4	O3.4 (K14)	Signal de freinage

105.1.2 Signaux de l'unité motrice (direction/vitesse)

▶ Pour les variateurs CANopen CiA417 modernes, tous les signaux de direction et de vitesse, ainsi que les signaux d'état et d'erreur, sont transmis via le système de bus CANopen.

105.2 Unité d'entraînement compatible DCP 3/4+

105.2.1 Contacteurs principaux

Fonction de sortie	À bord par défaut Terminal matériel	Signification
K11 Relais de contrôle pilote 1	O3.1 (K11)	Vers le haut
K12 Relais de contrôle pilote 2	O3.2 (K12)	Vers le bas
K13 Relais de contrôle pilote 3	O3.3 (K13)	Conduite (haut/bas)
K14 Relais de contrôle pilote 4	O3.4 (K14)	Signal de freinage

105.2.2 Signaux de l'unité motrice (direction/vitesse)

▶ Pour les entraînements DCP 3/4+, tous les signaux de direction et de vitesse, ainsi que les signaux d'état et d'erreur, sont transmis via la connexion série DCP.

105.3 Unité d'entraînement contrôlée par terminal classique

105.3.1 Contacteurs principaux

Fonction de sortie	À bord par défaut Terminal matériel	Signification
K11 Relais de contrôle pilote 1	O3.1 (K11)	Vers le haut
K12 Relais de contrôle pilote 2	O3.2 (K12)	Vers le bas
K13 Relais de contrôle pilote 3	O3.3 (K13)	Conduite (haut/bas)
K14 Relais de contrôle pilote 4	O3.4 (K14)	Signal de freinage

105.3.2 Signaux de l'unité motrice (direction/vitesse/frein/activation)

105.3.2.1 Déblocage du frein de l'onduleur

Le signal de validation du frein entre l'ancien/existant variateur et le contrôleur d'ascenseur est appelé '*Signal d'activation du frein*' dans le contrôleur et peut être programmé sur l'une des bornes d'entrée du contrôleur.

Vous devez activer l'utilisation de ce signal avant de pouvoir l'utiliser. Pour ce faire, suivez '*Menu Réglages → Plus... → Unité d'entraînement → Type d'entraînement & propriétés → Options du Variateur → Plus... → Utilisation du signal d'activation du frein*'.

105.3.2.2 Relâcher les signaux de vitesse

Certains onduleurs émettent un signal au contrôleur indiquant que la phase de magnétisation est terminée et que les signaux de vitesse sont acceptés. Le signal d'entrée « Signaux d'entraînement → Activer les signaux de commande d'entraînement » du contrôleur peut être utilisé à cet effet.

Vous devez activer l'utilisation de ce signal avant de pouvoir l'utiliser. Pour ce faire, suivez '*Menu Réglages → Plus... → Unité d'entraînement → Type d'entraînement & propriétés → Options du Variateur → Plus... → Signal de validation de la commande de l'unité d'entraînement*'.

105.3.2.3 Activer l'onduleur

Si le variateur ancien/existant nécessite l'activation d'un signal de validation discret avant l'activation d'un signal de direction ou de freinage, utilisez la fonction de sortie '*Variateur/Activé*' à cet effet et paramétrez-la sur une sortie directement sur le contrôleur.

105.3.2.4 Signaux de direction

Les signaux de commande d'entraînement 7 et 8 fonctionnent comme des signaux de direction, avec une signalisation «7 vers le haut» et «8 vers le bas».

105.3.2.5 Unité d'entraînement «ressemblant» Fuji

Vitesse	Signaux de commande de l'unité d'entraînement
Vitesse V0 (rampant)	4 + 3
Vitesse V1 (lent)	5
Vitesse V2 (moyen)	5 + 3
Vitesse V3 (intermédiaire)	3 + 2
Vitesse V4 (évalué)	5 + 4 + 3
Vitesse VI (inspection)	4
Vitesse VR (secours d'urgence)	4
Vitesse VN (re-nivellement)	3

105.3.2.6 Unité d'entraînement CC «ressemblant» Mentor

Vitesse	Signaux de commande de l'unité d'entraînement
Vitesse V0 (rampant)	5 + 3
Vitesse V1 (lent)	5 + 4
Vitesse V2 (moyen)	5 + 4 + 3
Vitesse V3 (intermédiaire)	6
Vitesse V4 (nominal)	6 + 3
Vitesse VI (inspection)	4
Vitesse VR (secours d'urgence)	3
Vitesse VN (re-nivellement)	5

105.3.2.7 'Unité d'entraînement CC «ressemblant» Arkel

Vitesse	Signaux de commande de l'unité d'entraînement
Vitesse V0 (rampant)	3
Vitesse V1 (lent)	6 + 3
Vitesse V2 (moyen)	4 + 3

Vitesse	Signaux de commande de l'unité d'entraînement
Vitesse VI (inspection)	5 + 3
Vitesse VR (secours d'urgence)	5 + 3
Vitesse VN (re-nivellement)	6 + 5

105.3.2.8 Unité d'entraînement CC «ressemblant» KEB

Vitesse	Signaux de commande de l'unité d'entraînement
Vitesse V0 (rampant)	4
Vitesse V1 (lent)	5 + 3
Vitesse V2 (moyen)	5 + 4
Vitesse V3 (intermédiaire)	5 + 4 + 3
Vitesse V4 (évalué)	4 + 3
Vitesse VI (inspection)	5
Vitesse VR (secours d'urgence)	5
Vitesse VN (re-nivellement)	3

105.3.2.9 Unité d'entraînement générique prenant en charge le mappage du signal

Vitesse	Signaux de commande de l'unité d'entraînement
Vitesse V0 (rampant)	3
Vitesse V1 (lent)	3 + 6
Vitesse V2 (moyen)	3 + 4
Vitesse VI (inspection)	3 + 5
Vitesse VR (secours d'urgence)	3 + 5
Vitesse VN (re-nivellement)	2

105.3.2.10 Mappage des signaux hérités CT de l'unité d'entraînement

Vitesse	Signaux de commande de l'unité d'entraînement
Vitesse V0 (rampant)	2
Vitesse V1 (lent)	2 + 3
Vitesse V2 (moyen)	1 + 2
Vitesse V3 (intermédiaire)	3 + 2 + 1

Vitesse	Signaux de commande de l'unité d'entraînement
Vitesse V4 (évalué)	4 + 3 + 2 + 1
Vitesse VI (inspection)	2 + 3
Vitesse VR (secours d'urgence)	2 + 3
Vitesse VN (re-nivellement)	2

105.3.2.11 Mappage des signaux hérités Danfoss de l'unité d'entraînement

Vitesse	Signaux de commande de l'unité d'entraînement
Vitesse V0 (rampant)	2 (B1)
Vitesse V1	1 (B2)
Vitesse V2	1 + 3 (B2 + B0)
Vitesse V3	1 + 2 (B2 + B1)
Vitesse V4	1 + 2 + 3 (B2 + B1 + B0)
Vitesse VI (inspection)	2 + 3 (B1 + B0)
Vitesse VR (secours d'urgence)	2 + 3 (B1 + B0)
Vitesse VN (re-nivellement)	3 (B0)

105.3.2.12 MFC2x/3x mapping

Vitesse	Signaux de commande de l'unité d'entraînement
Vitesse V0 (MFC-V0)	3
Vitesse V1 (MFC-V2)	6
Vitesse V2 (MFC-VN)	4
Vitesse VI (MFC-VI)	5
Vitesse VR (secours d'urgence)	5
Vitesse VN (re-nivellement)	3

105.4 Moteur de changement de pôle hérité

105.4.1 Contacteurs principaux

Fonction de sortie	Par défaut à bord Terminal matériel	Signification
K11 Relais de contrôle pilote 1	O3.1 (K11)	Vers le haut
K12 Relais de contrôle pilote 2	O3.2 (K12)	Vers le bas
K13 Relais de contrôle pilote 3	O3.3 (K13)	Générique rapide
K14 Relais de contrôle pilote 4	O3.4 (K14)	Générique lent

105.4.2 Signaux de l'unité motrice (direction/vitesse)

Aucun. Les moteurs à changement de pôles hérités sont contrôlés uniquement avec les contacteurs principaux.

Si l'entraînement à changement de pôles nécessite un type de signal de validation supplémentaire, qui doit s'arrêter avec un retard après l'arrêt des contacteurs principaux réels (sens/vitesse), le signal '*Signaux de l'unité d'entraînement → Variateur/Activé*' peut être utilisé en combinaison avec le paramètre '*Menu Réglages → Plus... → Unité d'entraînement → Type d'entraînement & propriétés → Options du Variateur → Plus... → Encode plus...*'.

Par exemple, si le temps était réglé sur une seconde, le signal continuerait pendant cette seconde après la chute du contacteur principal.

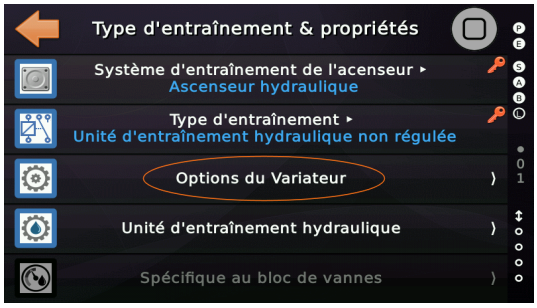
105.5 Entraînements hydrauliques

105.5.1 Principaux contacteurs

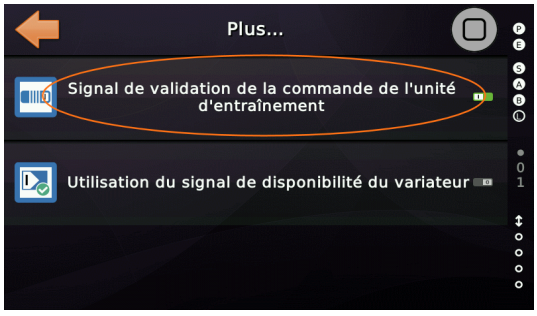
Fonction de sortie	Par défaut à bord	Signification
K11 Relais de contrôle pilote 1	O3.1 (K11)	Vers le haut
K12 Relais de contrôle pilote 2	O3.2 (K12)	Vers le bas
K13 Relais de contrôle pilote 3	O3.3 (K13)	Générique rapide
K14 Relais de contrôle pilote 4	O3.4 (K14)	Dépend du modèle de pompe utilisé: • Activation du démarreur progressif • Signal étoile / delta (*K4 est activé pour activer Delta*) • Signal de puissance de l'onduleur • Signal d'alimentation primaire vers le haut uniquement
Le relais de commande pilote optionnel 5 peut par exemple être affecté à K10 (normalement démarrage rapide) pour la commande ★/▲, afin de commander le contacteur étoile de manière discrète.		

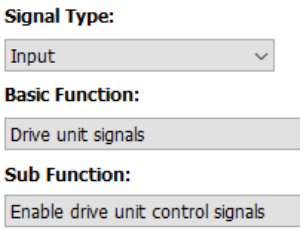
105.5.2 Indication de la « montée en puissance » du démarreur progressif.

Afin d'activer les vannes hydrauliques avant que le démarreur progressif n'ait augmenté le courant du moteur de la pompe, le signal d'entrée suivant sur Thor peut être utilisé en conjonction avec l'option correspondante, qui active cette fonction en premier lieu.



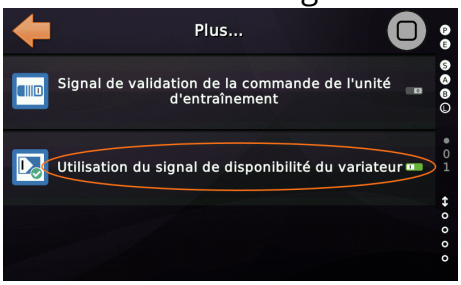






105.5.3 Signal de préparation du variateur

Si l'entraînement fournit un « signal prêt » comme indication de défaut, par exemple LRV, ce signal doit également être connecté au contrôleur de l'ascenseur. La fonction d'entrée en question serait « Signaux du variateur → Signal de disponibilité du variateur ». Pour indiquer au contrôleur d'ascenseur qu'il doit attendre un signal de préparation de la part de l'entraînement, l'option suivante doit également être activée 'Menu Réglages → Plus... → Unité d'entraînement → Type d'unité d'entraînement et propriétés → Options d'entraînement → Plus... → Utilisation du signal de disponibilité de l'entraînement.



▶Ce signal doit être élevé si l'unité d'entraînement est saine et faible si elle ne l'est pas.

▶Ce signal est parfois confondu avec le signal « Activer », qui provient du variateur ou du démarreur progressif pour indiquer que les vannes peuvent être ouvertes ou qu'une vitesse peut être indiquée. Le signal de préparation n'est pas ce signal. Il s'agit du signal de « validation ».

105.5.4 Signaux de l'unité motrice (direction/vitesse)

105.5.4.1 Entraînements hydrauliques simples non régulés

Pour les entraînements hydrauliques simples non régulés (3 ou 4 soupapes), un signal supplémentaire existe pour commander la soupape ascendante lente, avec un temps de détente optionnel.

Vous trouverez l'heure de la vanne correspondante en appuyant d'abord sur «Accueil», puis sur le bouton matériel «Menu Paramètres», puis sur «Plus» → «Unité d'entraînement» → «Type d'unité d'entraînement» → «Unité d'entraînement hydraulique» → «Hydraulique vanne retardée (vers le haut)».

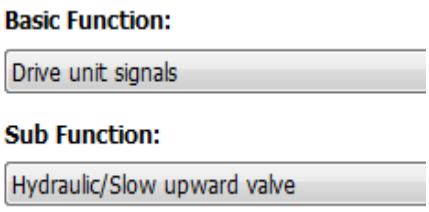


Figure 207: Fonctions de sortie pour la vanne de montée lente

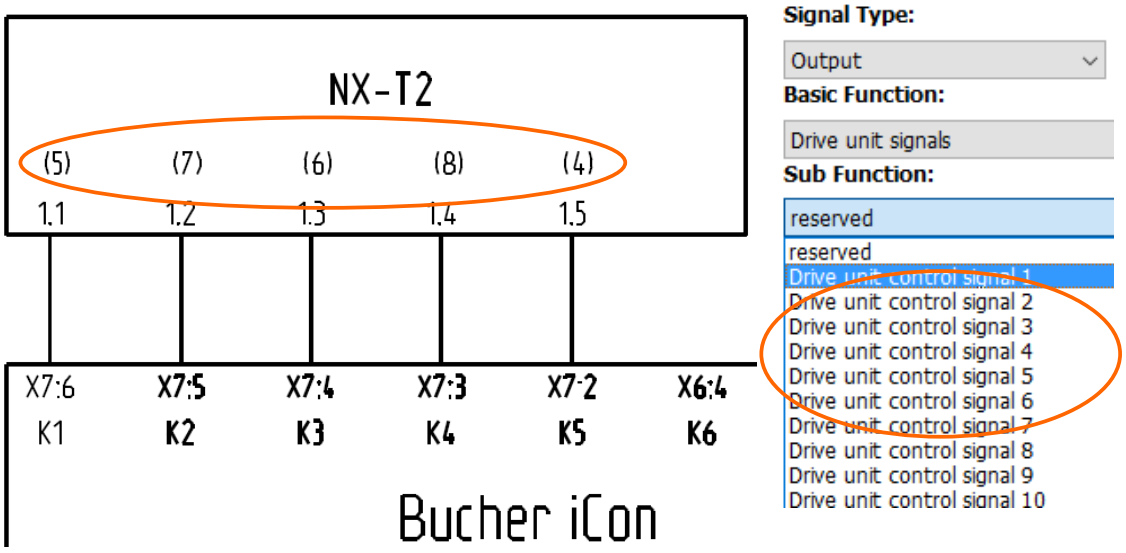
Dans le même chemin de menu, vous trouvez également un temps de post-fonctionnement pour la pompe à huile, appelé temps d'arrêt différé de la pompe hydraulique. Il n'affecte le moteur de la pompe que dans le sens ascendant.

▶ Les deux paramètres de temps sont configurés en millisecondes et sont désactivés par défaut.

105.5.4.2 Cartographie du signal LRV

Vitesse	Signaux de commande
Vitesse V0 (rampant) ascendant	7
Vitesse V0 (rampant) vers le bas	8
Vitesse V1 (lent) ascendant	7 + 5 + 1
Vitesse V1 (lent) vers le bas	8 + 6 + 1
Vitesse V2 (moyen) ascendant	7 + 5 + 2
Vitesse V2 (moyen) vers le bas	8 + 6 + 2
Vitesse V3 (intermédiaire) ascendant	7 + 5 + 3
Vitesse V3 (intermédiaire) vers le bas	8 + 6 + 3
Vitesse V4 (évalué) ascendant	7 + 5
Vitesse V4 (évalué) vers le bas	8 + 6
Vitesse VI (inspection) ascendant	7 + 5 + 4
Vitesse VI (inspection) vers le bas	8 + 6 + 4
Vitesse VR (secours d'urgence) ascendant	7 + 5 + 4
Vitesse VR (secours d'urgence) vers le bas	8 + 6 + 4
Vitesse VN (re-nivellement) ascendant	7
Vitesse VN (re-nivellement) vers le bas	8

▶ *Pour connecter le signal de supervision (retour) iValve, la fonction d'entrée «Signaux de l'unité d'entraînement → État de la soupape de sécurité [UCM/RUN]» doit être utilisée.*



105.5.4.3 Cartographie du signal NGV

Vitesse	Signaux de commande de l'unité d'entraînement
Vitesse V0 (rampant) ascendant	7
Vitesse V0 (rampant) vers le bas	8
Vitesse V1 (lent) ascendant	7 + 3
Vitesse V1 (lent) vers le bas	8 + 3
Vitesse V2 (moyen) ascendant	7 + 5
Vitesse V2 (moyen) vers le bas	8 + 6
Vitesse VI (inspection) ascendant	7 + 4
Vitesse VI (inspection) vers le bas	8 + 4
Vitesse VR (secours d'urgence) ascendant	7 + 4
Vitesse VR (secours d'urgence) vers le bas	8 + 4
Vitesse VN (re-nivellement) ascendant	7
Vitesse VN (re-nivellement) vers le bas	8

▶ Pour connecter les signaux de supervision (retour) UCM, les fonctions d'entrée "Signaux de l'entraînement → État de la soupape de sécurité (UCM / RUN) / État de la soupape de sécurité (UCM / RDY)" doivent être utilisées.

Les cartes de contrôleur NGV / A3 fournissent en fait trois signaux au contrôleur de levage, qui doivent être câblés aux bornes d'entrée du contrôleur.

- RDY → État de la soupape de sécurité [UCM/RDY]
- RUN → État de la soupape de sécurité [UCM/RUN]
- UP → NGV Signal de validation de la pompe hydraulique (UCM/UP)

▶ Pour afficher le signal d'activation de la pompe hydraulique (UCM / UP), activez également l'option dédiée.

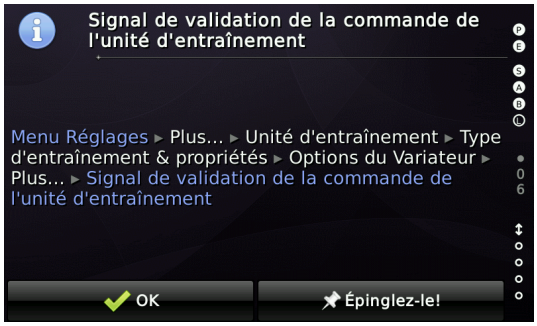
Vous trouverez cette option sous 'Menu Paramètres' → 'Plus ...' → 'Unité d'entraînement' → 'Type d'unité d'entraînement et propriétés' → 'Unité d'entraînement hydraulique' → 'Plus ...' → 'Pompe hydraulique activer l'utilisation du signal '.



105.5.4.4 Cartographie du signal GMV 3010Velocity

Vitesse	Signaux de commande de l'unité d'entraînement
Vitesse V0 (rampant) ascendant	7 (VMP)
Vitesse V0 (rampant) vers le bas	8 (VMD)
Vitesse V1 (lent) ascendant	7 (VMP) + 3 (VML)
Vitesse V1 (lent) vers le bas	8 (VMD) + 3 (VML)
Vitesse VI (inspection) ascendant	7 (VMP) + 3 (VML)
Vitesse VI (inspection) vers le bas	8 (VMD) + 3 (VML)
Vitesse VR (secours d'urgence) ascendant	7 (VMP) + 3 (VML)
Vitesse VR (secours d'urgence) vers le bas	8 (VMD) + 3 (VML)
Vitesse VN (re-nivellement) ascendant	7 (VMP)
Vitesse VN (re-nivellement) vers le bas	8 (VMD)
Bi-directional Soft-Stop valve	2 (VMP/2CH/S)

Vous devez utiliser le signal d'entrée « *Signaux de l'unité d'entraînement → Activer les signaux de commande du variateur de fréquence* » provenant du démarreur progressif pour activer les signaux de vanne lorsque la pompe atteint sa vitesse. Pour que cela fonctionne, assurez-vous d'activer l'option dédiée.



Le signal de la vanne d'arrêt progressif bidirectionnel *VMP/2CH/S* est géré en interne et sera activé avec la pompe, avant que le démarreur progressif n'indique avoir terminé la montée en régime de la pompe. Une fois que le démarreur progressif a terminé son travail ou après deux secondes, il est relâché et finalement rallumé plus tard pendant 1,5 seconde environ -50 mm avant l'arrêt final, lors d'une conduite vers le haut. Dans le sens descendant, le signal *VMP/2CH/S* suivra simplement le signal *VMD*.

Si votre GMV 3010 est équipé de vannes A3/UCM SE1 et SE2 supplémentaires, vous pouvez utiliser les entrées de signaux de l'unité d'entraînement « *État de la soupape de sécurité [UCM/RUN]* » et « *État de la soupape de sécurité [UCM/RDY]* » pour celles-ci. Utilisez RDY pour SE1 et RUN pour SE2.

105.5.4.5 Mappage de signal BLAIN SEV

Vitesse	Signaux de commande de l'unité
Vitesse V0 (rampant) ascendant	7
Vitesse V0 (rampant) vers le bas	8
Vitesse V1 (lent) ascendant	7 + 5
Vitesse V1 (lent) vers le bas	8 + 6
Vitesse VI (inspection) ascendant	7 + 5 + 4
Vitesse VI (inspection) vers le bas	8 + 6 + 4
Vitesse VR (secours d'urgence) ascendant	7 + 5 + 4
Vitesse VR (secours d'urgence) vers le bas	8 + 6 + 4
Vitesse VN (re-nivellement) ascendant	7
Vitesse VN (re-nivellement) vers le bas	8
UCM/A3 Valve	3

▶ Si une vanne UCM/A3 L10 en option est installée sur le système, elle peut être actionnée avec le signal de commande d'entraînement 3 à partir de la version V1.40.04. Selon la documentation BLAIN, cette soupape de sécurité doit être activée environ 500 ms avant les soupapes principales.

105.5.4.6 AZRS-1/2/3 Signal Mapping

Vitesse	Signaux de commande de l'unité
Vitesse V0 (rampant) ascendant	7 + 1
Vitesse V0 (rampant) vers le bas	8 + 1
Vitesse V1 (lent) ascendant	7 + 3 + 1
Vitesse V1 (lent) vers le bas	8 + 3 + 1
Vitesse V2 (moyen) ascendant	7 + 4 + 1
Vitesse V2 (moyen) vers le bas	8 + 4 + 1
Vitesse VI (inspection) ascendant	7 + 5
Vitesse VI (inspection) vers le bas	8 + 5
Vitesse VR (secours d'urgence) ascendant	7 + 5
Vitesse VR (secours d'urgence) vers le bas	8 + 5
Vitesse VN (re-nivellement) ascendant	7 + 6
Vitesse VN (re-nivellement) vers le bas	8 + 6

▶ Pour connecter le signal de supervision (retour) UCM, il faut utiliser la fonction d'entrée «*Signaux de l'unité d'entraînement → État de la soupape de sécurité [UCM/RUN]*».

▶Il existe deux variantes pour l'AZRS. Un avec valve UCM et un sans !

105.5.4.7 Cartographie du signal AZFR

Vitesse	Signaux de commande
Vitesse V0 (rampant) ascendant	7
Vitesse V0 (rampant) vers le bas	8
Vitesse V1 (lent) ascendant	7 + 5 + 4
Vitesse V1 (lent) vers le bas	8 + 4 + 3
Vitesse V2 (moyen) ascendant	7 + 5
Vitesse V2 (moyen) vers le bas	8 + 5
Vitesse VI / VR (inspection) ascendant	7 + 4
Vitesse VI / VR (inspection) vers le bas	8 + 4
Vitesse VN (re-nivellement) ascendant	7 + 6
Vitesse VN (re-nivellement) vers le bas	8 + 6

105.5.4.8 Cartographie du signal AZFR + Danfoss

Vitesse	Signaux de commande
Vitesse V0 (rampant) ascendant	7
Vitesse V0 (rampant) vers le bas	8
Vitesse V1 (lent) ascendant	7 + 4
Vitesse V1 (lent) vers le bas	8 + 4
Vitesse V2 (moyen) ascendant	7 + 5
Vitesse V2 (moyen) vers le bas	8 + 5
Vitesse VI / VR (inspection) ascendant	7 + 4
Vitesse VI / VR (inspection) vers le bas	8 + 4
Vitesse VN (re-nivellement) ascendant	7 + 6
Vitesse VN (re-nivellement) vers le bas	8 + 6



▶ Pour connecter le signal de supervision (retour) UCM, il faut utiliser la fonction d'entrée «Signaux de l'unité d'entraînement → État de la soupape de sécurité [UCM/RUN]». Comme ce variateur utilise le variateur uniquement pour l'arrêt lors de l'utilisation de V2 mais pas pour V1, vous devrez inclure les paramètres « ***Valeur de correction de l'arrêt hydraulique après utilisation à vitesse intermédiaire*** » pour que l'ascenseur s'arrête à plat lorsque vous n'utilisez pas V2 pour la conduite.

105.5.4.9 Hydronic H300 Signal Mapping

Vitesse	Signaux de commande de l'unité d'entraînement
Velocity V0 (rampant) ascendant	5 (Valve 12:A) en avance 300 ms
Velocity V0 (rampant) vers le bas	5 (Valve 12:A) en avance 300 ms 8 (Valve 12:N)
Velocity V1 ascendant	5 (Valve 12:A) en avance 300 ms 3 (Valve 12:H)
Velocity V1 vers le bas	5 (Valve 12:A) en avance 300 ms 8 (Valve 12:N) + 3 (Valve 12:H)
Velocity VI & VR (inspection) ascendant	5 (Valve 12:A) en avance 300 ms 3 (Valve 12:H)
Velocity VI & VR (inspection) vers le bas	5 (Valve 12:A) en avance 300 ms 8 (Valve 12:N) + 3 (Valve 12:H)
Velocity VN (re-nivellement) ascendant	5 (Valve 12:A) en avance 300 ms
Velocity VN (re-nivellement) vers le bas	5 (Valve 12:A) en avance 300 ms 8 (Valve 12:N)

► La vanne 12:A est ouverte 300 ms avant le démarrage et fermée 1,5 s après l'arrêt.

Hydronic H300-S Signal Mapping

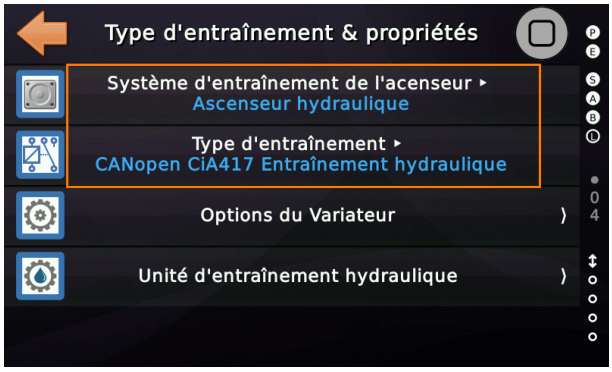
Vitesse	Signaux de commande de l'unité d'entraînement
Velocity V0 (rampant) ascendant	5 (Valve 12:A) en avance 300 ms
Velocity V0 (rampant) vers le bas	5 (Valve 12:A) en avance 300 ms 8 (Valve 12:N)
Velocity V1 ascendant	5 (Valve 12:A) en avance 300 ms 3 (Valve 12:H)
Velocity V1 vers le bas	5 (Valve 12:A) en avance 300 ms 8 (Valve 12:N) + 3 (Valve 12:H)
Velocity VI & VR (inspection) ascendant	5 (Valve 12:A) en avance 300 ms 4 (Valve 12:S)
Velocity VI & VR (inspection) vers le bas	5 (Valve 12:A) en avance 300 ms 8 (Valve 12:N) + 4 (Valve 12:S)

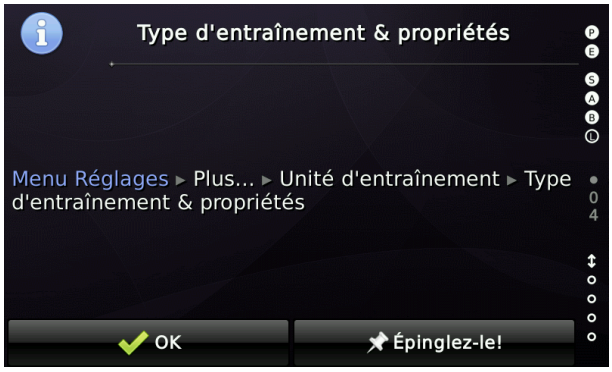
Velocity VN (re-nivellement) ascendant	5 (Valve 12:A) en avance 300 ms
Velocity VN (re-nivellement) vers le bas	5 (Valve 12:A) en avance 300 ms 8 (Valve 12:N)

► La vanne 12:A est ouverte 300 ms avant le démarrage et fermée 1,5 s après l'arrêt.

105.5.4.10 Bucher iCON CANopen

Pour utiliser le Bucher iCON CANopen, vous devez configurer le bon type hydraulique:

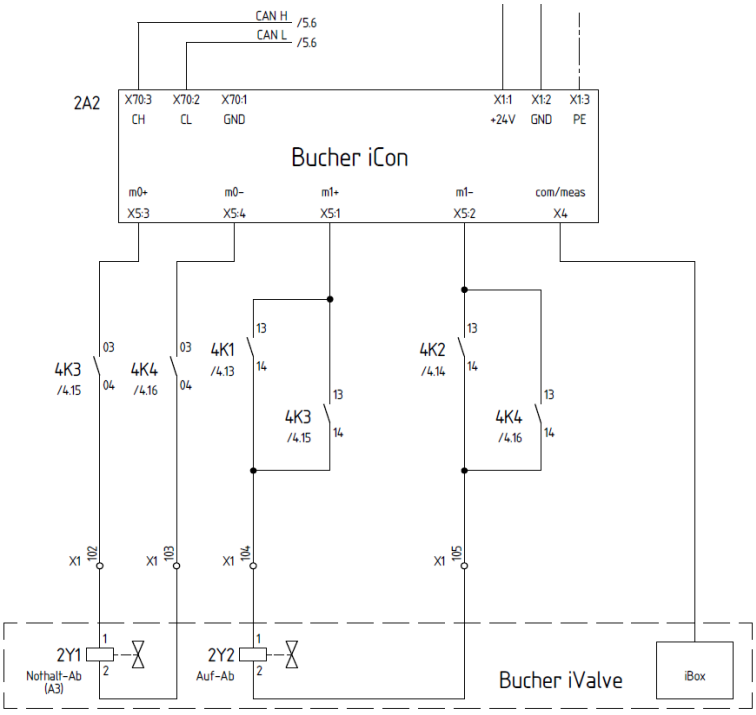




Vous avez besoin de deux relais pilotes sur l'unité de contrôle. Un pour le haut et un pour le bas:

- Relais de commande pilote → Relais de commande pilote 1 [en haut]
- Relais de commande pilote → Relais de commande pilote 2 [en bas]

Utilisez le contacteur de descente pour piloter la vanne 2Y1 sur l'unité Bucher. Faire un ou logique en utilisant le contacteur montée et descente parallèlement au variateur 2Y2 (montée-descente). Gardez à l'esprit que les normes demandent souvent que deux contacteurs coupent l'alimentation de ces signaux. Voici un exemple réel où 4K1 et 4K2 sont pilotés par le relais pilote [en haut] et 4K3 et 4K4 sont pilotés par le relais pilote [en bas]:

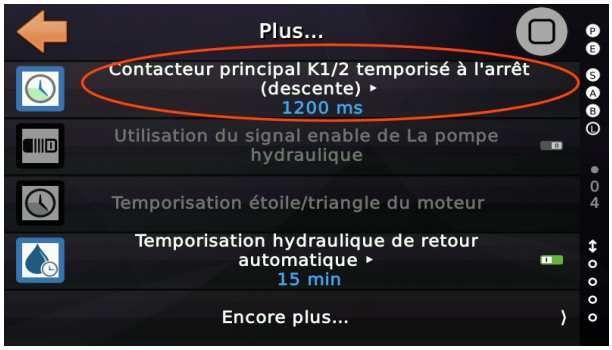


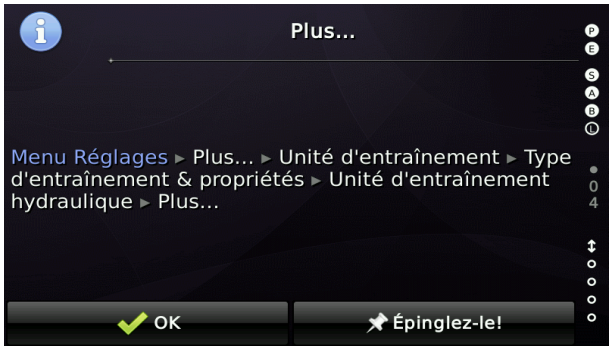
L'iCON transmet les signaux d'état suivants directement via le système de bus via CAN1. Assurez-vous que vous n'avez pas paramétré par erreur ces signaux en tant qu'entrées classiques quelque part. En particulier, le signal d'indication de surcharge peut déjà être paramétré quelque part sur votre carte de toit (LXC).

- L'unité d'entraînement → État de la soupape de sécurité [UCM/RUN] - [SMA]
- L'unité d'entraînement → Signal de disponibilité de l'entraînement
- Signaux d'état/de contrôleur → Surcharge, ascenseur 1
- Signaux d'état/de contrôleur → Basse pression d'huile hydraulique, ascenseur 1

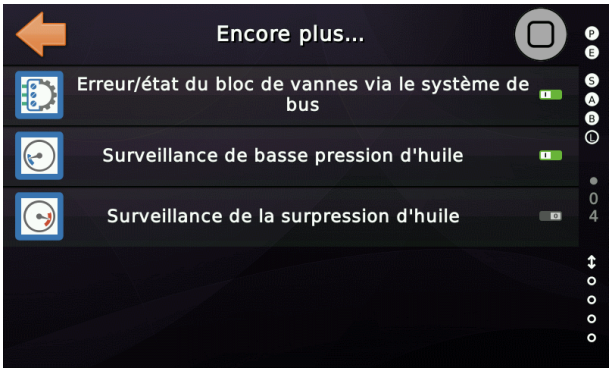
Maintenant, plusieurs options doivent être définies pour faire fonctionner correctement l'unité iCON.

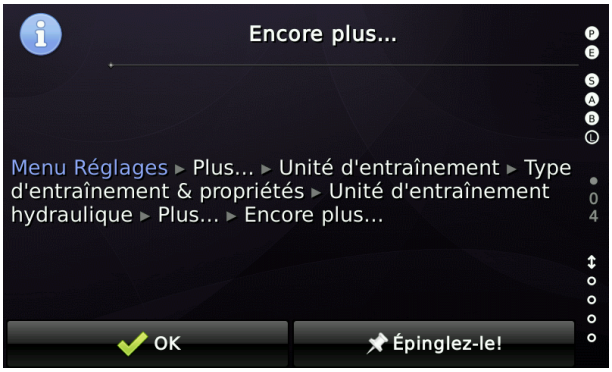
- Définissez un délai de chute du contacteur principal K1/2 à 1 200 ms, lors de la désactivation des contacteurs principaux, comme suit:





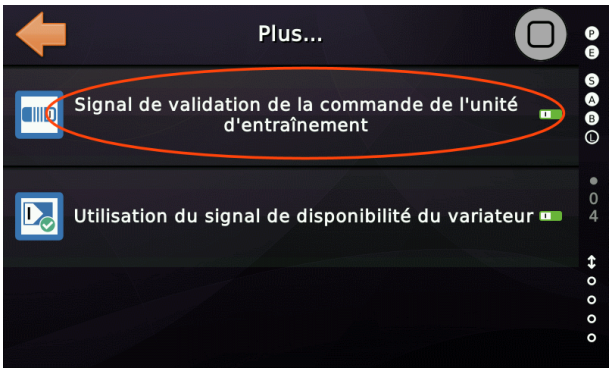
- Indiquez au contrôleur d'ascenseur que les informations d'état sont envoyées via le système de bus, comme suit:

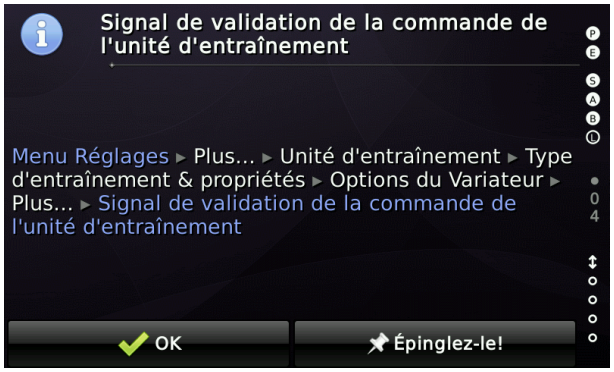




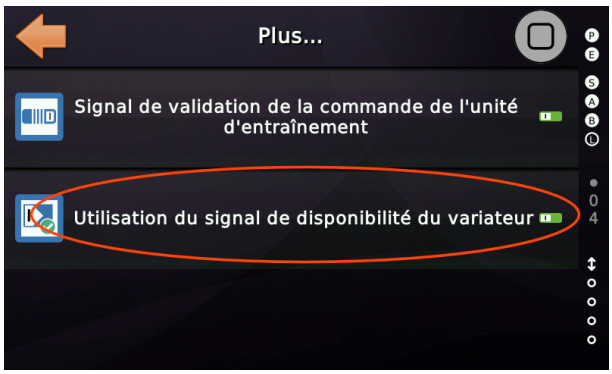
- Si vous utilisez l'iCON à l'aide d'un démarreur progressif, vous devrez également utiliser la sortie du démarreur progressif, indiquant qu'il a accéléré la pompe,

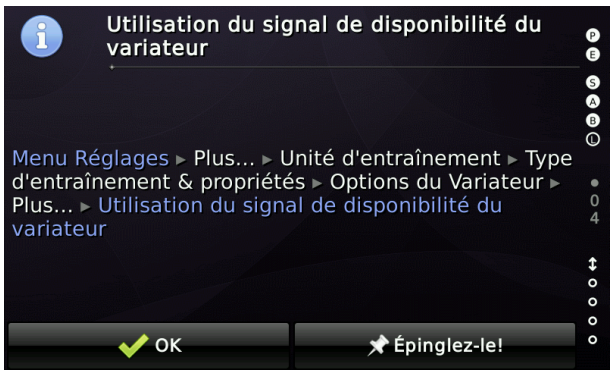
pour piloter le signal d'entrée Signaux de l'unité d'entraînement → Activer le contrôle de l'unité d'entraînement signal, ascenseur 1. Vous n'aurez pas besoin de cette entrée si vous pilotez la pompe via un onduleur, qui est directement connecté à l'iCON (variante Nidec+Bucher). Pour utiliser cette entrée, vous devez activer la fonction. Vous trouverez cette option en suivant le menu Paramètres → Plus... → Unité motrice → Type d'unité motrice et propriétés → Options d'entraînement → Plus...



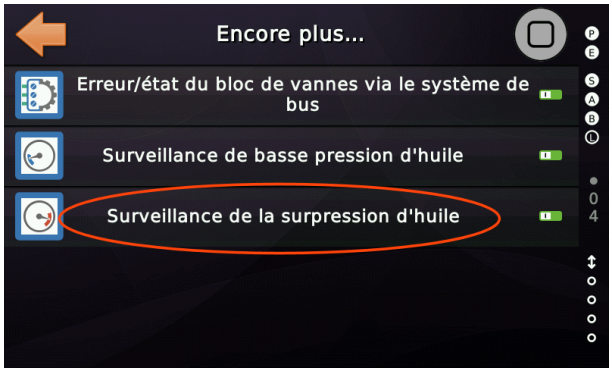


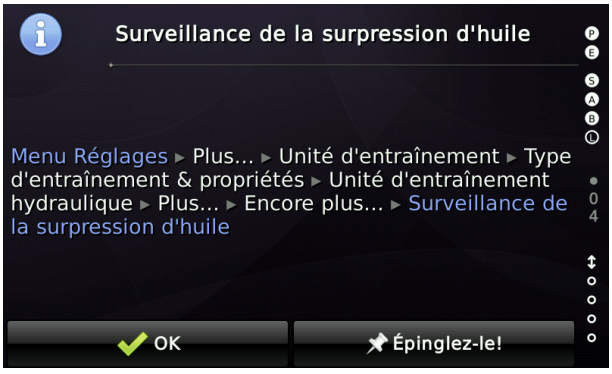
- L'indication que l'iCON est prêt à fonctionner est également envoyée via le système de bus. Mais vous devez dire au contrôleur de l'utiliser, en activant cette option:



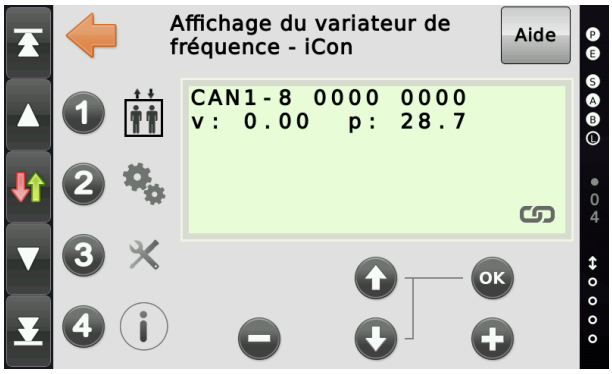


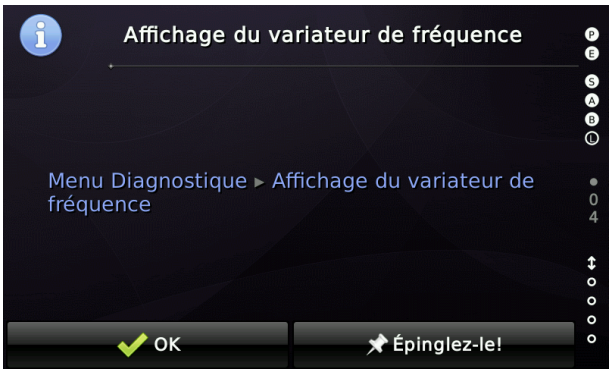
- Si vous avez également une indication de surpression câblée, vous devrez la connecter à Signaux de l'unité d'entraînement → Surpression d'huile hydraulique, ascenseur 1. Afin d'utiliser cette entrée, dites au contrôleur de l'ascenseur de la surveiller en activant l'option correspondante. également:



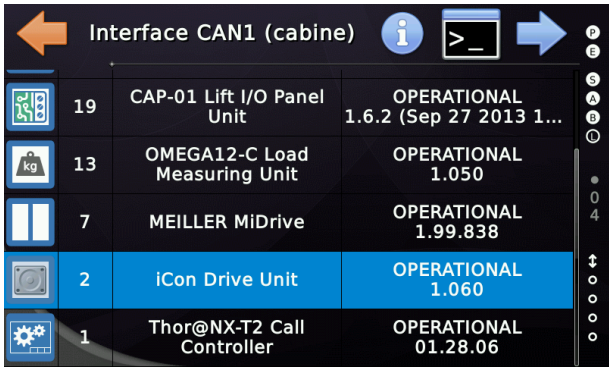


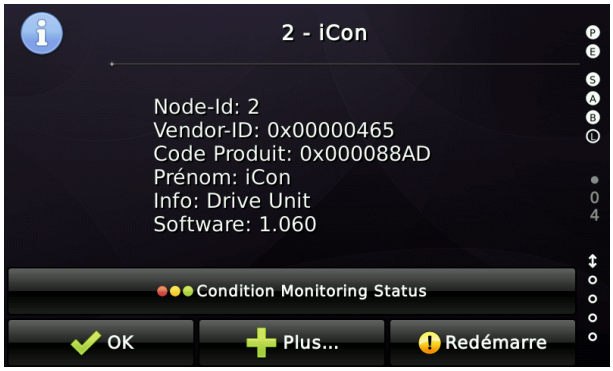
Comme pour tout autre variateur CANopen, vous pouvez obtenir des informations supplémentaires sur l'état et la durée de fonctionnement directement via l'écran CANopen, en alternative au terminal portable de l'iCON :





L'existence d'une connexion à l'iCON CANopen peut également être vérifiée dans la liste des nœuds, où l'iCON doit généralement apparaître en tant que nœud 2.





106 Annexe - Chaîne de sécurité sur le Thor-SB.

106.1 Champ d'application

Le circuit de détection de chaîne de sécurité surveille le contact du régulateur de vitesse (chaîne de sécurité passive), le signal d'arrêt d'urgence, le contact de la porte palière, les contacts de la porte de la cabine et le contact de la serrure de la porte dans les applications de contrôleur d'ascenseur pour ascenseurs hydrauliques et à traction / câbles. Un circuit de commutation séquentiel évalue ces signaux et les met à la disposition du microcontrôleur (MCU). Le schéma de connexion est présenté dans la figure ci-dessous.

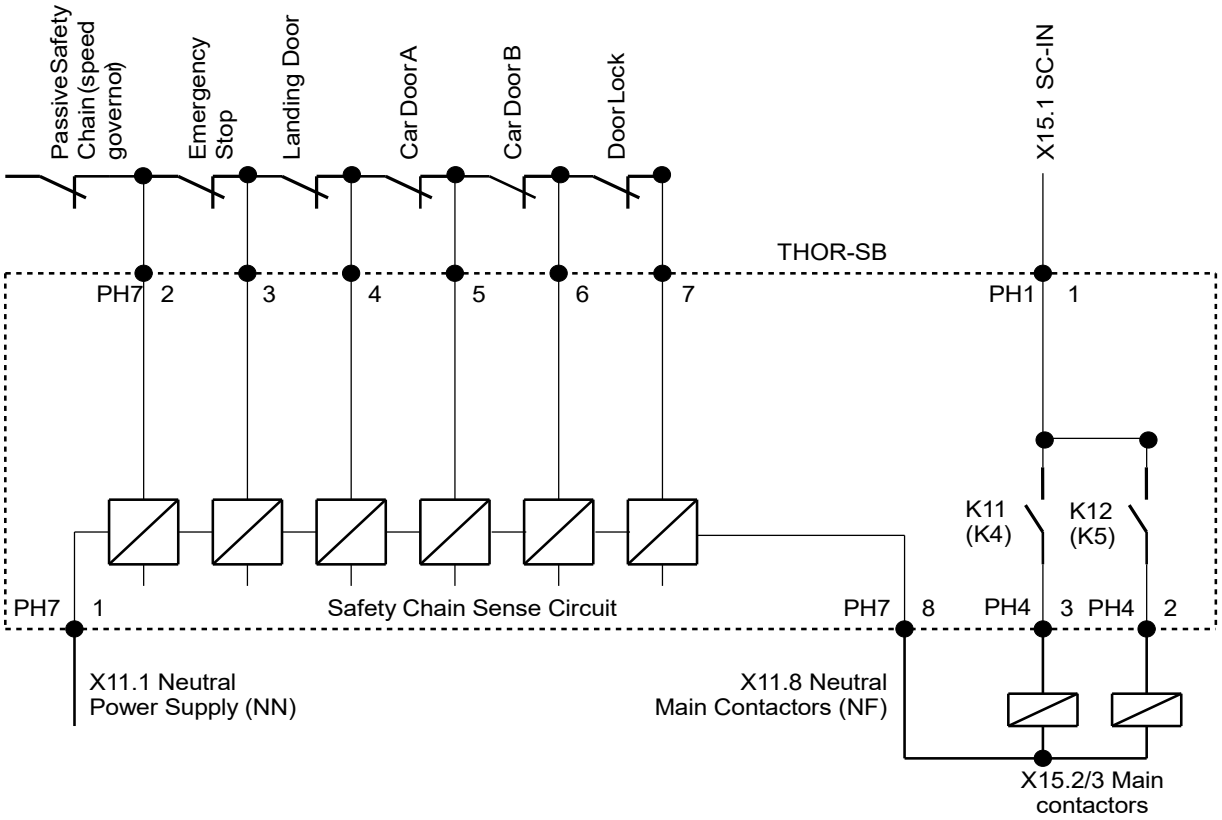


Figure 208: Schémas du circuit de détection de chaîne de sécurité sur la carte Thor-SB

Le circuit de sécurité avec l'unité de détection de chaîne de sécurité incluse dans le Thor- E1/E2 est doté d'un courant maximal de 4 A. Le raccordement du potentiel neutre "NN" du réseau d'alimentation s'effectue via la borne PH7.1 (**X11.1**) au tableau THOR-SB. Le potentiel neutre commun des contacteurs du variateur, étiqueté "NF", ne doit être connecté qu'à la borne PH7.8 (**X11.8**) de la carte THOR-SB.

106.2 Testabilité

Afin de tester le câblage correct lié aux variateurs / contacteurs principaux et à la carte THOR-SB, y compris les bornes PH7.1 (**X11.1**), PH7.8 (**X11.8**), PH1.1 (**X15.1**), PH4.2 (**X15.2**), PH4.3 (**X15.3**), le potentiel neutre (NN) et le neutre commun / partagé pour les contacteurs principal / d'entraînement (NF) doit être vérifié.

1. Démarrez l'ascenseur en appelant au prochain arrêt. Le pilote indique que l'activation des contacteurs principaux est activée.

2. La chaîne de sécurité étant fermée, les bornes PH4.2 (**X15.2**) ou PH4.3 (**X15.3**) du THOR-SB, ont un potentiel de chaîne de sécurité et les contacteurs principal / conducteur sont activés.

3. Débranchez le fil de la carte THOR-SB au niveau de la borne PH7.1 (**X11.1**). Le neutre du réseau d'alimentation (NN) est ainsi interrompu pour la carte THOR-SB et les contacteurs principal / conducteur.

4. Les contacteurs principal / conducteur sont désactivés et séparent l'énergie de l'unité de commande sur tous les pôles électriques.

5. Ensuite, reconnectez le fil à la borne PH7.1 (**X11.1**).

6. Répétez cette procédure de test en utilisant la borne PH7.8 (**X11.8**) du THOR-SB, intitulée "NF", la prochaine fois.

7. Ensuite, reconnectez le fil à la borne PH7.8 (**X11.8**).

8. L'élévateur est correctement câblé si les contacteurs principal / conducteur ont été désactivés dans les deux scénarios de test. Sinon, le câblage doit être brièvement vérifié pour détecter les défauts.

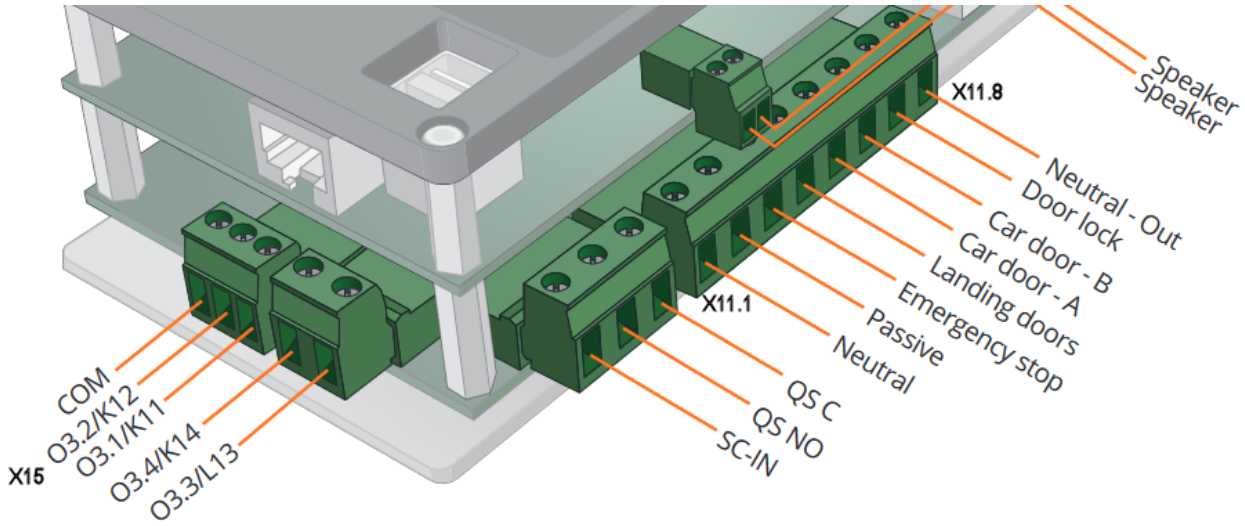


Figure 209: I/O SB-Board – Voir le manuel du matériel pour plus de détails.

107 Circuit de sécurité sur la carte THOR-SZ

Le circuit de sécurité (SZ) peut être utilisé aux fins suivantes:

- Dispositifs de sécurité électrique conformes à DIN EN81, parties 20 et 50, en particulier au chapitre 5.6, utilisés en remplacement des interrupteurs mécaniques.

- Approche et mise à niveau avec portes de cabine et de palier ouvertes - voir DIN EN81 parties 20 et 50, en particulier le chapitre 5.12.1.4 «Contrôle de la mise à niveau, du nivellement et de la mise en service préalable lorsque les portes ne sont ni fermées ni verrouillées».

- Détection de mouvements de voiture inattendus (UCM) en fonction de l'ouverture des portes - voir DIN EN 81, parties 20 et 50, en particulier le chapitre 5.6.



Le circuit de sécurité comporte quatre relais de sécurité à commande positive.

- Relais "K8-A" = Relais de démarrage

- Relais "K7-A" = Relais de supervision

- Relais "K9-A" = Canal 2 du relais de zone de porte, généré en interne avec un codeur de positionnement absolu.

- Relais "K10-A" = Canal 1 du relais des zones de porte (extérieurement d'une zone de porte) capteur, e. g. commutateur magnétique/solénoïde.

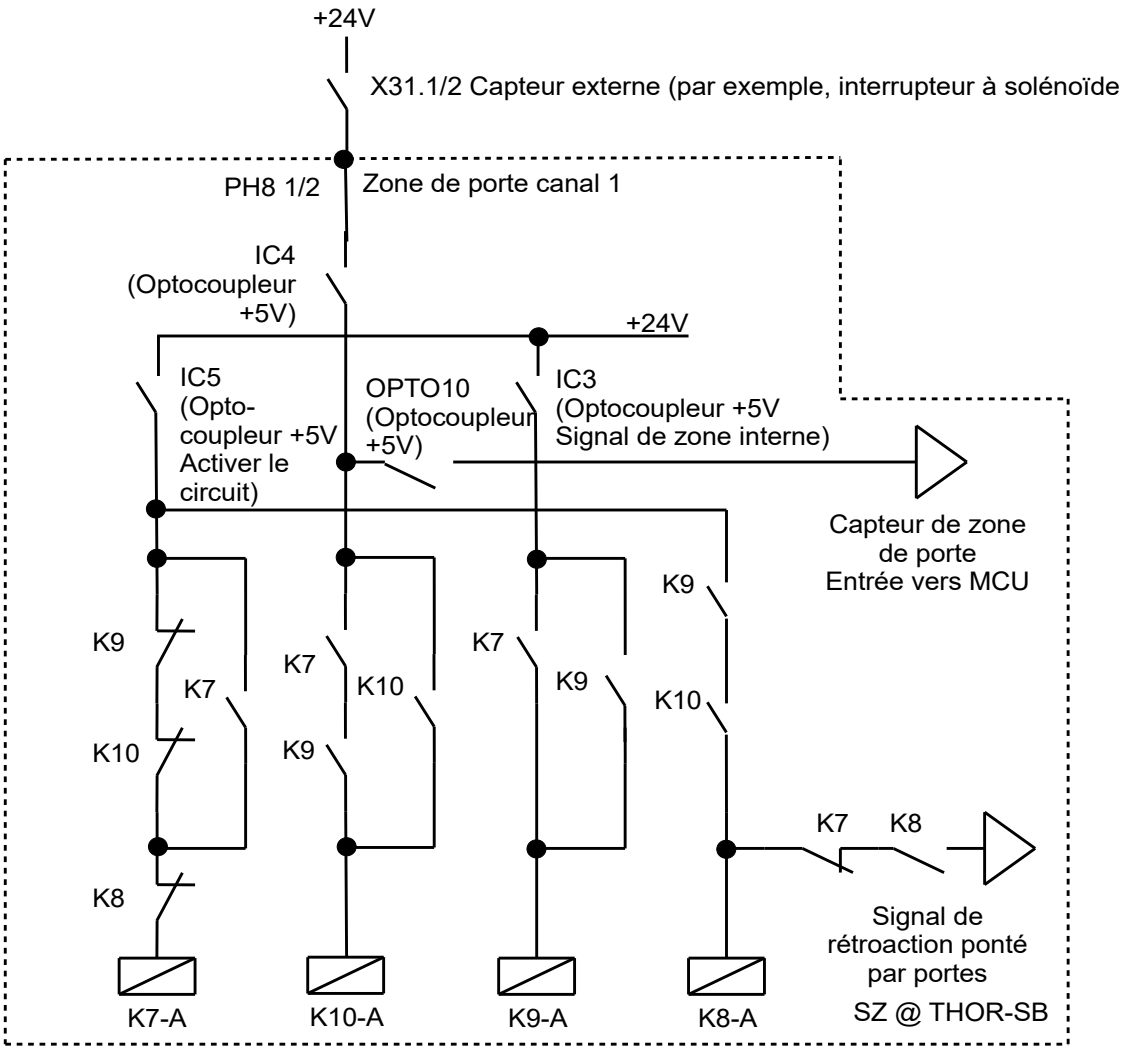


Figure 210: Principe du circuit de sécurité sur la carte THOR-SZ.

107.1 Testabilité

1. Démarrez l'ascenseur en appelant au prochain arrêt. Tous les relais du circuit de sécurité sont désactivés lorsque la cabine / la voiture quitte la zone de la porte.

2. Débranchez le fil de la borne PH8.1/2 (**X31.1/2**). Par conséquent, l'entrée de l'élément de capteur sur le canal 1 restera éteinte.

3. Le contrôleur d'élévation active le circuit de sécurité (Enable Bridging) et le relais

K7-A sera activé.

4. Une fois la zone de porte atteinte, le relais K9-A est activé, mais le relais K10-A ne peut pas être activé.

5. Le circuit ne fonctionne pas correctement et le contournement / pontage de la chaîne de sécurité de la porte ne peut se produire.

6. L'ascenseur s'arrête et constate qu'aucun pontage de chaîne de porte ne s'est produit. Le système est en panne et l'ascenseur reste bloqué.

7. Reconnectez maintenant le fil à la borne PH8.1/2 (**X31.1/2**) et débloquez le système de commande d'ascenseur via l'interface utilisateur. L'ascenseur est à nouveau opérationnel.

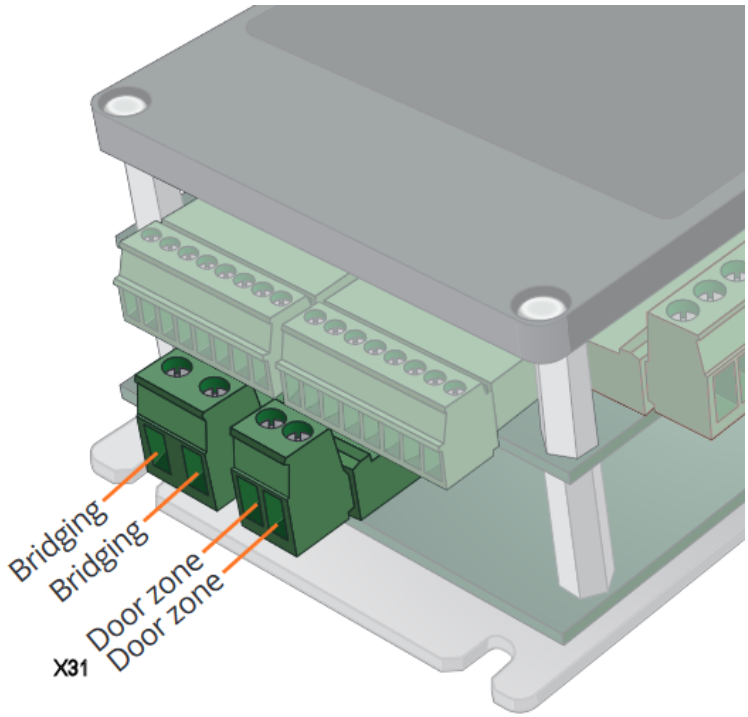


Figure 211: I/O SZ-Board – Voir le manuel du matériel pour plus de détails.

107.2 Étiquetage SZ-Board

Vous trouverez l'étiquetage de la carte SZ sur le côté court de l'appareil, là où les boutons sont placés.



liftinstituut
SINCE 1933

EU-TYPE EXAMINATION CERTIFICATE

Issued by Liftinstituut B.V.
identification number Notified Body 0400,
commissioned by Decision no. 2023-0000172941

Certificate no.	:	NL23-400-1002-700-01 Revision no.: 1
Description of the product	:	Lift control unit for electric or hydraulic lifts with monitoring circuit for safety chain, door bridging circuit, detection of uncontrolled movement of the car (UCMP) and brake monitoring (ACOP/UCMP)
Trademark	:	Solidlift Holding AB
Type no.	:	THOR E
Name and address of the manufacturer	:	Hisselektronik Sweden AB Antennvägen 10 SE135 48, Tyresö, Sweden
Name and address of the certificate holder	:	Solidlift Holding AB Antennvägen 10 SE135 48, Tyresö, Sweden
Certificate issued on the following requirements	:	Lifts Directive 2014/33/EU
Certificate based on the following standard	:	EN 81-20:2020, clause 5.6.6.2, 5.6.7.3, 5.6.6.7, 5.6.7.9, 5.11.1, 5.11.2.1.2 and 5.11.2.3 EN 81-50:2020, clause 5.8 and 5.15
Test laboratory	:	None
Date and number of the laboratory report	:	None
Date of EU-type examination	:	December 2024 – March 2025
Additional document with this certificate	:	Report belonging to the EU-type examination certificate no.: NL23-400-1002-700-01 rev. 1
Additional remarks	:	Key parameters for detecting UCM: Detection distance: installed door-zone (variable) Max. response time THOR E : 10ms Speed and distance travelled : to be calculated
Conclusion	:	The safety component meets the requirements of the Lifts Directive 2014/33/EU considering any additional remarks mentioned above

Certification decision by

Amsterdam
Date : 27-03-2025
Valid until : 09-02-2028

P.J. Schaareman
Product Manager C&S

· Liftinstituut B.V. · Buikslotermeerplein 381 · P.O. Box 36027 · 1020 MA Amsterdam · Netherlands · www.liftinstituut.com ·
· Registered at the KvK under number 34157363 ·

108 Structure du menu de l'application

Mercredi, 12.03.2025 - 10:18:06, 19 °C

Thor - The NeXt Lift Application Copyright © 2015-2025 Thor Engineering GmbH Membre du groupe SolidLift

Version 01.40.04 (Mar 12 2025, 08:45:52)

108.1 Menu Réglages

```
- Cabine
    |
    +- Temporisation d'extinction de l'eclairage de la cabine
    |    |
    |    +- Temporisation d'extinction de l'eclairage de la cabine [CO:4111] - (Service)
    |    |    Cet objet définit le délai de l'extinction de l'éclairage de cabine si l'ascenseur
    |    |    est en veille.
    |    |
    |    +- Éteindre l'éclairage de la cabine même lorsque les portes palières sont ouvertes
    |       [CO:41F2] - (Service)
    |         Cet objet définit les étages sur lesquels la lumière de la cabine peut être éteinte
    |         même si les portes automatiques sont encore ouvertes. Ce tableau n'est nécessaire
    |         que si vous avez des portes coulissantes entièrement automatiques et que vous
    |         stationnez avec les portes ouvertes. Pour les portes battantes avec des portes de
    |         cabine automatiques, vous n'avez pas besoin de ce tableau.
    |
    +- Surveillance de la tension d'éclairage de la cabine [CO:414A] - (uniquement sur place) -
    |  (Setup)
    |    La surveillance de la tension de l'éclairage de la cabine utilise une entrée 230V sur la
    |    carte de sécurité pour détecter une panne de l'alimentation de l'éclairage de la cabine.
    |    Pour des raisons de stabilité, l'entrée est extra-protegée.
    |
    +- Afficheurs et indicateurs
    |    |
    |    +- Indication d'arrivée
    |    |    |
    |    |    +- Temps de retard de l'indicateur d'arrivée [CO:4114] - (Service)
    |    |    |    Cet objet définit le délai entre l'indicateur d'arrivée et la fin d'impulsion
    |    |    |    de comptage.
    |    |    |
    |    |    +- Indicateur d'arrivée [CO:4115] - (Service)
    |    |    |    Cet objet définit les types d’appel qui déclencheront l’indicateur d’arrivée
    |    |    |    (généralement, les appels d'etage).
    |    |    |
    |    |    +- Durée d'impulsion de l'indicateur d'arrivée [CO:4116] - (Service)
    |    |    |    Cet objet définit la durée de l'impulsion qui déclenche le module d'arrivée
    |    |    |    (gong). La longueur d'impulsion du gong a été initialement conçue pour les
    |    |    |    cloches mécaniques avec un aimant pour pousser une tige au pavillon.
    |    |    |
    |    |    +- Pousser deux fois l'indicateur d'arrivée vers le bas [CO:41C1] - (Service)
    |    |    |    Cet objet définit si l'indicateur d'arrivée pour le sens descendant doit être
    |    |    |    pulsé deux fois via le système de bus. Sachez qu'un grand nombre d'annonceurs
    |    |    |    vocaux ou d'afficheurs l'émettent déjà deux fois, alors l'activation de cette
    |    |    |    option peut les faire vibrer quatre fois.
    |    |    |
    |    |    +- Règle du signal d'arrivée [gong] [CO:41EE] - (Service)
    |    |         Cet objet définit quand le temps de retard pour le signal d'arrivée (gong) doit
    |    |         commencer. Par défaut, l'heure commence à l'arrivée de l'ascenseur. Cependant,
    |    |         il peut être judicieux de laisser le temps de retard commencer lorsque les
    |    |         portes sont ouvertes.
    |    |
    |    +- Indicateur palier
    |    |    |
    |    |    +- Option de l'eclairage palier [CO:4112] - (Service)
    |    |    |    Cet objet définit le moment d'allumer l'eclairage au palier généralement
    |    |    |    lorsque l'ascenseur arrive.
    |    |    |
```

```
|    |    +- Lanterne du hall les voyages prioritaires [CO:41BA] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit si les flèches directionnelles doivent clignoter sur l'étage
|    |    |    prioritaire lorsque l'ascenseur est en priorité ou en conduite d'invité.
|    |    |
|    |    +- Temps mort des lanternes du hall [CO:41C3] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit un délai d'attente pour les flèches d'ascenseur présentes.
|    |    |    Cela peut être utile si la réglementation locale exige que l'ascenseur soit
|    |    |    éteint après un certain temps alors qu'il est à l'arrêt ou garé.
|    |    |
|    |    +- L'indicateur de départ clignote lorsque l'heure de départ est en cours
|    |       [CO:41C7] - (Service)
|    |         Cet objet définit si les affichages de départ doivent clignoter lorsque l'heure
|    |         de départ s'écoule avec les portes ouvertes.
|    |
|    +- Annonce d'étage
|    |    |
|    |    +- Délai d'annonce d'étage [CO:4308] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit le délai d'annonce d'étage commençant après avoir passé
|    |    |    l'impulsion de comptage.
|    |    |
|    |    +- Annonce d'étage uniquement pour les appels de cabine [CO:4313] - (Service)
|    |         Cet objet définit que l'annonce d'étage ne doit être déclenchée que si des
|    |         appels de cabine sont en attente.
|    |
|    +- Message 'L'ascenseur monte/descend
|    |    |
|    |    +- Retard du message 'L'ascenseur monte/descend [CO:4382] - (Service)
|    |         Cet objet définit le délai qui commence après l'ouverture de la porte pour
|    |         déclencher l'annonce vocale indiquant la direction vers laquelle l'ascenseur va
|    |         se diriger.
|    |
|    +- Plus…
|         |
|         +- Transmettre les flèches de direction d'atterrissage à la voiture [CO:40D3] -
|         |  (Service)
|         |    Cet objet détermine si les flèches de direction pour les arrêts qui tournent la
|         |    direction aux arrêts finaux à l'avance doivent également être envoyées pour la
|         |    cabine d'ascenseur.
|         |
|         +- Surveillance de l'indicateur de étage dans la voiture
|              |
|              +- Surveillance de l'indicateur 1 de étage dans la voiture [CO:42A8] -
|              |  (Service)
|              |
|              +- Surveillance de l'indicateur 2 de étage dans la voiture [CO:42A9] -
|                 (Service)
|                   Cet objet définit si l'ascenseur doit surveiller la communication avec
|                   l'indicateur de niveau de la cabine en surveillant le battement du cœur de
|                   l'indicateur que le module envoie pour signaler son état de fonctionnement
|                   actuel. Si le signe de vie manque pendant cinq minutes consécutives,
|                   l'ascenseur est désactivé. Cette supervision est ignorée tant que
|                   l'ascenseur est en mode de fonctionnement Assemblage.
|
+- Préférence de cabine
|    |
|    +- Les envois de cabine en mode préférence [CO:4105] - (Service)
|    |    Définit si un ou plusieurs appels de voiture peuvent être entrés en mode de
|    |    préférence de cabine
|    |
|    +- Appels d'etage sur la préférence de cabine [CO:4140] - (Service)
|    |    Cet objet définit si les appels d'etage doivent être collectés ou annulés lors de
|    |    l'opération de préférence de cabine
|    |
|    +- Type de terminal d'entrée [CO:4142] - (Service)
|    |    Cet objet définit si l'entrée pour activer la préférence de cabine est utilisée par
|    |    un interrupteur (à clé) ou par un bouton ou un lecteur de carte fournissant
|    |    simplement une impulsion.
|    |
|    +- Délai d'attente de préférence de cabine [CO:41A0] - (Service)
|    |    Cet objet définit le délai d'attente pour la fonction de préférence de la cabine si
|    |    elle dispose d'un lecteur de carte/bouton au lieu d'un interrupteur à clé ayant deux
|    |    positions permanentes.
```

```
|    |
|    +- Plus…
|         |
|         +- Réactivez les appels verrouillés [CO:4175] - (Service)
|         |    Cet objet définit si les appels de cabine désactivés via la table interne
|         |    doivent être réactivés si l'ascenseur entre en mode de préférence de cabine.
|         |
|         +- Ouvrir les portes lors de l'activation [CO:4141] - (Service)
|         |    Cet objet définit la réouverture de la dernière porte ouverte si la préférence
|         |    cabine est activée et que l'ascenseur est inactif dans la zone de porte.
|         |
|         +- Commande manuelle de la porte selon la préférence de la cabine [CO:419A] -
|            (Service)
|              Cet objet définit si les portes doivent être utilisées en mode de
|              fonctionnement manuel avec une pression constante sur le bouton
|              d'ouverture/fermeture de porte lorsque la priorité cabine a été activée.
|
+- Plus…
     |
     +- Ventillateur de cabine
     |    |
     |    +- Mode de fonctionnement [CO:4290-1] - (Service)
     |    |    Cet objet définit le mode de fonctionnement du ventilateur de la cabine/de la
     |    |    plateforme. Généralement, le ventilateur démarre automatiquement au démarrage
     |    |    de l'ascenseur. Un paramètre After-Run-Time définit combien de temps le
     |    |    ventilateur doit rester en marche après l'arrêt de l'ascenseur. En outre, le
     |    |    ventilateur peut être démarré et arrêté à l'aide d'un bouton-poussoir. Un
     |    |    paramètre Maximum-Run-Time permet d'éteindre automatiquement le ventilateur
     |    |    après un certain laps de temps.
     |    |
     |    +- Temps de post-exécution [CO:4290-2] - (Service)
     |    |
     |    +- Temps max de parcours [CO:4290-3] - (Service)
     |
     +- Signal sonore personnalisable
     |    |
     |    +- Signal sonore personnalisable -> Surcharge [CO:41EF-1] - (Service)
     |    |    Cet objet définit les événements qui doivent activer la sortie du buzzer
     |    |    réglable (klaxon). Cette sortie peut être utile pour avoir une seule sortie
     |    |    pour contrôler un buzzer qui est déclenché par divers événements tels que B.
     |    |    cas d'incendie/pompiers lors de l'inspection ou d'un défaut de barrière
     |    |    lumineuse.
     |    |
     |    +- Signal sonore personnalisable -> Alarme incendie/avertisseur de service
     |    |  inspection [CO:41EF-2] - (Service)
     |    |
     |    +- Signal sonore personnalisable -> Inspection dans la fosse, buzzer [CO:41EF-3] -
     |    |  (Service)
     |    |
     |    +- Signal sonore personnalisable -> Acquittement de l'rideau de cellule de porte
     |    |  [CO:41EF-4] - (Service)
     |    |
     |    +- Plus…
     |         |
     |         +- Signal sonore personnalisable -> Nudging de porte [CO:41EF-5] - (Service)
     |         |
     |         +- Signal sonore personnalisable -> Avertissement de fermeture de porte
     |         |  [CO:41EF-6] - (Service)
     |         |
     |         +- Signal sonore personnalisable -> Avertissement de préouverture de la porte
     |         |  [CO:41EF-7] - (Service)
     |         |
     |         +- Signal sonore personnalisable -> Avertissement de shuntage des portes
     |         |  [CO:41EF-8] - (Service)
     |         |
     |         +- Encore plus…
     |              |
     |              +- Signal sonore personnalisable -> Sirène de surveillance de porte
     |              |  supplémentaire [CO:41EF-9] - (Service)
     |              |
     |              +- Signal sonore personnalisable -> La porte ferme le signal sonore
     |              |  incendie/évacuation [CO:41EF-10] - (Service)
```

```
        |             |
        |             +- Signal sonore personnalisable -> Carillon de passage au sol
        |             |  [CO:41EF-11] - (Service)
        |             |
        |             +- Signal sonore personnalisable -> Arrivé à la position de service
        |             |  [CO:41EF-12] - (Service)
        |             |
        |             +- Signal sonore personnalisable -> S'il vous plaît fermer la porte
        |                [CO:41EF-13] - (Service)
        |
        +- Protéger un tablier de cage télescopique
        |    |
        |    +- Utiliser un tablier télescopique [CO:4198-1] - (Setup)
        |    |    Cet objet définit si l'ascenseur doit surveiller un tablier télescopique via
        |    |    une fonction d'entrée. Ces seuils sont généralement utilisés lorsqu'il n'y a
        |    |    pas suffisamment d'espace pour un seuil normal dans une fosse basse. Ils sont
        |    |    généralement à ressort et maintenus par un électro-aimant. En cas de panne de
        |    |    courant, ils sont repoussés et lorsque le courant revient, l'ascenseur doit les
        |    |    repousser en se déplaçant sous le rez-de-chaussée pour que le seuil touche le
        |    |    sol. L'ascenseur s'arrête lorsqu'il a atteint le point d'arrêt paramétré,
        |    |    généralement quelques millimètres sous la position du plancher le plus bas.
        |    |
        |    +- Distance d'insertion du tablier télescopique [CO:4198-2] - (Service)
        |    |    Cet objet définit la distance en dessous de la position la plus basse de la
        |    |    chasse d'eau pour rétracter complètement le tablier télescopique. Ce paramètre
        |    |    est spécifié en millimètres en dessous de la position de chasse la plus basse.
        |    |
        |    +- Vitesse du tablier télescopique [CO:4198-3] - (Service)
        |         Cette option détermine la vitesse à laquelle la voiture se déplace vers le
        |         plancher le plus bas, puis décélère et rétracte le protège-orteil télescopique.
        |         L'ascenseur se déplacera à la vitesse nominale jusqu'à l'étage au-dessus du
        |         palier le plus bas, puis se rendra à l'étage le plus bas à la vitesse réduite
        |         définie, puis décélérera.
        |
        +- Détecteur de corps
        |    |
        |    +- Utiliser un détecteur de présence [CO:441E] - (Service)
        |         Cet objet définit si l'ascenseur dispose d'un détecteur de présence (Body
        |         Detector) qui signale via une entrée numérique ou un message de bus si la
        |         cabine est vide.
        |
        +- Délai d'expiration pour le mode de déplacement directe [CO:420C] - (Service)
             Délai d'expiration pour l'activation du déplacement direct via un terminal d'entrée
             spécial. Dans ce mode, les appels d'atterrissage et de voiture sont gelés. Si un
             bouton d'appel de voiture normal est enfoncé, il est évalué comme un appel de
             voiture unique avec une priorité élevée. L'ascenseur va directement à cet appel.

- Traitement des appels
    |
    +- Type de traitement des appels
    |    |
    |    +- Type de traitement des appels [CO:4004] - (uniquement sur place) - (Setup)
    |    |    Ce paramètre définit le type/mode de traitement des appels du contrôleur
    |    |    d'ascenseur, tel que Blocage, Collective ou Selective.
    |    |
    |    +- Appels en cabine sur les opérations de levage APB [CO:4104] - (Setup)
    |    |    Définit si un ou plusieurs appels de cabine peuvent être entrés en mode de levage
    |    |    APB.
    |    |
    |    +- Supprimer les appels lorsque le circuit de sécurité est interrompu pendant la
    |    |  conduite [CO:42DF] - (Service)
    |    |    Cet objet définit si les appels en attente doivent être annulés si la chaîne de
    |    |    sécurité est interrompue sans surveillance pendant la conduite.
    |    |
    |    +- Rarement utilisé…
    |         |
    |         +- Suppression d'appel lors de la désactivation de l'entrée combinée « Appel de
    |            cabine et etage autorisé » [CO:42E2] - (Service)
    |              Cet objet définit si les appels en attente doivent être supprimés si le
    |              terminal d'entrée combiné «Appel de cabine et etage autorisé», qui sert à
    |              libérer conjointement les appels cabine et palier, a été désactivé.
    |
```

```
+- Envois cabine
|    |
|    +- Annulation d'un envoi de cabine
|    |    |
|    |    +- Activer l'annulation d'un envoi en cabine [CO:410E] - (Service)
|    |    |    Activez l’annulation des appels de cabine en appuyant à nouveau sur l’appel de
|    |    |    cabine déjà enregistré. Cela nécessite une technologie à 4 fils ou un composant
|    |    |    d'E/S prenant en charge l'impulsion de la sortie.
|    |    |
|    |    +- Bouton d'annulation des appels cabine [CO:4120] - (Service)
|    |         Cet objet définit le temps pendant lequel le passager doit maintenir enfoncé le
|    |         bouton-poussoir d'appel de la cabine pour annuler un appel déjà actif.
|    |
|    +- Désactivation des envois de cabine
|    |    |
|    |    +- Table de désactivation des appels de cabine [CO:401A] - (Service)
|    |    |    Cet objet contient la table contenant une entrée de masque de porte par étage
|    |    |    pour les appels de cabine en cours de désactivation. Ces appels verrouillés
|    |    |    peuvent être activés via un terminal d'entrée ou un message du système de bus.
|    |    |
|    |    +- Temporisation de l'appel de la cabine [CO:401C] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit un temps d'après-course qui doit expirer après que le signal
|    |    |    d'activation de l'appel de cabine ait atteint son maximum avant que l'appel de
|    |    |    cabine ne soit à nouveau désactivé.
|    |    |
|    |    +- Groupe d'utilisateurs
|    |         |
|    |         +- Groupe d'utilisateurs marche/arrêt [CO:408B] - (Service)
|    |         |    Cet objet active une table qui peut contenir une entrée de masque de porte
|    |         |    par étage définissant un groupe d'utilisateurs de passagers secondaire.
|    |         |    L'idée est que ces passagers ne pourront entrer dans les appels de voiture
|    |         |    aux étages / portes donnés qu'après être entrés dans l'ascenseur depuis
|    |         |    l'un de ces paliers. Pour que cela fonctionne, ces appels de voiture
|    |         |    doivent être désactivés pour les passagers normaux via la table de
|    |         |    désactivation des appels de voiture en premier lieu.
|    |         |
|    |         +- Table du premier groupe d'utilisateurs [CO:408C] - (Service)
|    |         |
|    |         +- Deuxième table de groupe d'utilisateurs [CO:408D] - (Service)
|    |         |
|    |         +- Tableau du troisième groupe d'utilisateurs [CO:408E] - (Service)
|    |              Cet objet contient la table avec une entrée de masque de porte par étage
|    |              qui définit un deuxième groupe d'utilisateurs de passagers (groupe
|    |              d'utilisateurs). L'idée est que ces passagers ne peuvent entrer dans les
|    |              appels de voiture aux étages / portes spécifiés que s'ils sont entrés dans
|    |              l'ascenseur depuis l'un de ces étages. Pour que cela fonctionne, ces
|    |              appels de voiture pour les passagers normaux doivent d'abord être
|    |              désactivés via la table de blocage des appels de voiture.
|    |
|    +- Tableau des codes d'appel de cabine
|    |    |
|    |    +- Tableau des codes d'appel de cabine [CO:404A] - (Service)
|    |    |    Cet objet contient la table contenant les étages et leurs masques de porte
|    |    |    ainsi que le code numérique nécessaire pour permettre l'appel. Le code doit
|    |    |    être entré via le panneau d'appel de la cabine en utilisant les boutons d'appel
|    |    |    de la cabine comme numéros. Vous pouvez utiliser la sortie'Signaux
|    |    |    d'état/régulateur > Entrer l'indicateur de code' pour signaler qu'un code doit
|    |    |    être entré.
|    |    |
|    |    +- Temporisation du code d'appel de la cabine [CO:404B] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit le délai accordé à l'utilisateur pour saisir le code
|    |    |    numérique.
|    |    |
|    |    +- Bouton d'ouverture de porte avec codes d'appel de cabine [CO:407F] - (Service)
|    |         Cet objet définit si, pour les appels de cabine verrouillés, le bouton
|    |         d'ouverture de la porte doit déclencher la demande d'entrée du code. Les codes
|    |         sont saisis via le panneau d'appel de la cabine
|    |
|    +- Nombre max. d'appels de cabine à vide [CO:4040] - (Service)
|    |    Cet objet définit combien d'appels de cabine peuvent être entrés si l'unité de
|    |    mesure de charge de la cabine signale que la cabine est vide.
|    |
```

```
|    +- Annuler les appels de cabine par politique de non-chargement [CO:4063] - (Service)
|         Cet objet définit si les appels de cabine en attente doivent être annulés lors de la
|         fermeture des portes si d'autres appels de cabine ont été saisis comme indiqué dans
|         la politique d'appels en cabine 'Max. appels cabine cabine vide'.
|
+- Appels d'etage
|    |
|    +- Détection erronée [CO:410F] - (Service)
|    |    Activez la détection des personnes qui ont mal embarqué - les passagers qui ont
|    |    appuyé sur le mauvais appel palier, puis qui montent dans la cabine et donnent un
|    |    appel dans une mauvaise direction. Le système de contrôle vérifie quelle porte a été
|    |    ouverte et par quelle porte les passagers sont entrés grâce à l'écran lumineux. Si
|    |    l'appel de koi donné est ensuite entré dans la mauvaise direction, l'appel restant
|    |    est annulé dans la direction opposée de ce côté de la porte.
|    |
|    +- Désactivation des appels d'etage
|    |    |
|    |    +- Table de désactivation des appels d'etage [CO:401B] - (Service)
|    |    |    Cet objet contient la table contenant une entrée de masque de porte par étage
|    |    |    pour les appels d'etage désactivés. Ces appels d'etage desactivés peuvent être
|    |    |    activés via une borne d'entrée ou un message du système de bus.
|    |    |
|    |    +- Temporisation d'appels d'etage [CO:401D] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit un temps d'après-course qui doit expirer après que les appels
|    |    |    d'etage aient atteint leur maximum avant que les appels d'etage ne soient a
|    |    |    nouveau desactivés
|    |    |
|    |    +- Bloquer également les appels prioritaires [CO:42F0] - (Service)
|    |    |    Cet objet déclare si la table utilisée pour verrouiller les appels d'etage
|    |    |    s'applique également aux appels d'arrivée de faible priorité.
|    |    |
|    |    +- Bloquer également les appels prioritaires spéciaux [CO:42F1] - (Service)
|    |         Cet objet déclare si la table utilisée pour verrouiller les appels d'etage
|    |         s'applique également aux appels d'arrivée de haute priorité.
|    |
|    +- Politique de quittance de l'appel d'etage [CO:4062] - (Service)
|    |    Cet objet définit quand l'accusé de réception de l'appel d'etage (voyant) doit être
|    |    éteint. Habituellement, l'accusé de réception de l'appel de palier est éteint
|    |    lorsque l'ascenseur est arrivé à l'étage désigné. Pour les portes battantes qui sont
|    |    déverrouillées lorsque la porte de la cabine est complètement ouverte, il peut être
|    |    utile que le témoin d'appel de palier ne soit pas éteint avant que la porte de la
|    |    cabine ne soit complètement ouverte.
|    |
|    +- Les voyants d'appel acquittés clignotent en mouvement [CO:430E] - (Service)
|    |    Cette option fait clignoter tous les acquittements d'appel d'etage en attente
|    |    (lampes) lorsque l'ascenseur est en marche. Si l'ascenseur est à l'arrêt, les
|    |    accusés de réception (lampes) s'allument en permanence.
|    |
|    +- Temps de blocage entre les appels entrants et sortants [CO:41EB] - (Service)
|         Cet objet définit si un temps d'inhibition doit empêcher le passager d'appuyer sur
|         les deux appels d'atterrissage à peu près en même temps. Ainsi, cela empêchera la
|         mauvaise habitude de certains passagers d'appuyer sur les deux boutons en pensant
|         que l'ascenseur arriverait plus vite et plus tard gémir à propos de l'ascenseur
|         dérivant dans la mauvaise direction.
|
+- Appels prioritaires
|    |
|    +- Appels d'etage à faible priorité
|    |    |
|    |    +- Recueillir les appels d'etage prioritaire [CO:410A] - (Service)
|    |    |    Utilisez cet objet pour permettre de collecter des appels d'etage priorité.
|    |    |
|    |    +- Autoriser plusieurs appels de faible priorité sur le même étage [CO:410C] -
|    |    |  (Service)
|    |    |    Autoriser plusieurs appels d'etage de faible priorité au même étage, par
|    |    |    exemple utilisés pour le transport de lits dans un hôpital.
|    |    |
|    |    +- Déverrouiller les envois en cabine via la préférence de la cabine [CO:4163] -
|    |    |  (Service)
|    |    |    Utilisez cet objet pour définir si l'appel de la cabine sur une opération de
|    |    |    faible priorité ne doit être activé que si le commutateur de préférence de la
|    |    |    cabine a été activé.
```

```
|    |    |
|    |    +- Règle pour les envois de cabine en attente [CO:4100] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit le comportement des appels de cabine en attente si un appel
|    |    |    palier à faible priorité est reçu.
|    |    |
|    |    +- Plus…
|    |         |
|    |         +- Enregistrer des envois de cabine en fonctionnement prioritaire [CO:414C] -
|    |         |  (Service)
|    |         |    Cet objet définit si le passager d'une opération de faible priorité est
|    |         |    autorisé à entrer plusieurs appels de cabine ou un seul.
|    |         |
|    |         +- Annuler/désactiver les appels d'etage [CO:414E] - (Service)
|    |         |    Cet objet définit si les appels d'etage en attente doivent être annulés si
|    |         |    un appel de faible priorité a été introduit ou s'ils doivent être
|    |         |    collectés.
|    |         |
|    |         +- Prendre passager avec la cabine vide [CO:4102] - (Service)
|    |         |    Cet objet définit si les passagers doivent être pris en charge lors d'une
|    |         |    opération peu prioritaire lorsque la cabine est vidée. Cela nécessite un
|    |         |    dispositif de mesure de charge fiable.
|    |         |
|    |         +- Encore plus…
|    |              |
|    |              +- Réactiver les appels de cabine sur un fonctionnement à faible
|    |              |  priorité [CO:41B1] - (Service)
|    |              |    Cet objet définit si les appels de cabine désactivés via la table
|    |              |    interne doivent être réactivés si l'ascenseur entre en opération
|    |              |    d'appel d'etage de faible priorité.
|    |              |
|    |              +- Annuler le temps de chargement des appels de faible priorité
|    |              |  [CO:42EE] - (Service)
|    |              |    Cet objet définit si un temps de chargement en attente,
|    |              |    habituellement commencé par un interrupteur à clé dans la voiture,
|    |              |    doit être interrompu si un appel d'atterrissage prioritaire a été
|    |              |    enregistré.
|    |              |
|    |              +- Annuler le «Préférence de cabine» des appels de faible priorité
|    |                 [CO:4231] - (Service)
|    |                   Normalement, la «Préférence de cabine» ne peut pas être annulée par
|    |                   un appel prioritaire à l'atterrissage. Dans certains cas, lorsque
|    |                   l'appel prioritaire est utilisé pour un transport d'urgence, cela
|    |                   peut s'avérer utile.
|    |
|    +- Appels d'etage prioritaires
|         |
|         +- Recueillir les appels d'etage prioritaire [CO:410B] - (Service)
|         |    Utilisez cet objet pour permettre de collecter des appels d'etage hautement
|         |    prioritaires.
|         |
|         +- Permettre plusieurs appels prioritaires sur le même étage [CO:40FF] - (Service)
|         |    Permet d'effectuer plusieurs appels d'etage hautement prioritaires au même
|         |    étage, par exemple pour le personnel médical d'un hôpital.
|         |
|         +- Déverrouiller les envois en cabine via la préférence de la cabine [CO:413F] -
|         |  (Service)
|         |    Utilisez cet objet pour définir si la cabine fait appel à une opération
|         |    hautement prioritaire qui ne doit être activée que si le commutateur de
|         |    préférences de cabine a été activé.
|         |
|         +- Règle pour les envois de cabine en attente [CO:4101] - (Service)
|         |    Cet objet définit ce qu'il advient des appels de cabine en attente si un appel
|         |    palier à priorité élevée est reçu.
|         |
|         +- Plus…
|              |
|              +- Enregistrer des envois de cabine en fonctionnement prioritaire [CO:414D] -
|              |  (Service)
|              |    Cet objet définit si le passager d'une opération de faible priorité est
|              |    autorisé à entrer plusieurs appels de cabine ou un seul.
|              |
|              +- Annuler/désactiver les appels d'etage [CO:414F] - (Service)
```

```
    |              |    Cet objet définit si les appels d'etage en attente doivent être annulés si
    |              |    un appel de priorité élevée a été entré ou s'ils doivent être collectés.
    |              |
    |              +- Prendre passager avec la cabine vide [CO:4103] - (Service)
    |              |    Cet objet détermine si les passagers doivent être pris en charge lors
    |              |    d'une opération hautement prioritaire lorsque la cabine est vidée. Cela
    |              |    nécessite un dispositif de mesure de charge fiable.
    |              |
    |              +- Encore plus…
    |                   |
    |                   +- Réactiver les appels de la cabine sur un fonctionnement hautement
    |                   |  prioritaire [CO:41B2] - (Service)
    |                   |    Cet objet définit si les appels de cabine désactivés via la table
    |                   |    interne doivent être réactivés si l'ascenseur entre en opération
    |                   |    d'appel d'etage de priorité élevée.
    |                   |
    |                   +- Annuler le temps de chargement sur les appels de haute priorité
    |                   |  [CO:42EF] - (Service)
    |                   |    Cet objet définit si un temps de chargement en attente,
    |                   |    habituellement commencé par un interrupteur à clé dans la voiture,
    |                   |    doit être interrompu si un appel d'atterrissage prioritaire a été
    |                   |    enregistré.
    |                   |
    |                   +- Annuler le «Préférence de cabine» des appels de haute priorité
    |                      [CO:4232] - (Service)
    |                        Normalement, la «Préférence de cabine» ne peut pas être annulée par
    |                        un appel prioritaire à l'atterrissage. Dans certains cas, lorsque
    |                        l'appel prioritaire est utilisé pour un transport d'urgence, cela
    |                        peut s'avérer utile.
    |
    +- Appels invités
         |
         +- Autorise la réintroduction d'un envoi de cabine [CO:4301-1] - (Service)
         |    Cette option gère la réintroduction des envois de cabine pendant l'opération d'appel
         |    du client si celui-ci attend que l'ascenseur soit prêt. Après avoir activé cette
         |    option, les appels des clients nouvellement entrés seront traités pendant que le
         |    transfert des clients est retardé.
         |
         +- Collecte les appels d'etage [CO:4301-2] - (Service)
         |    Cette option permet de collecter les appels d'etage pendant une opération d'appel
         |    d'un invité en cours. Si cette option est désactivée, les appels d'etage ne seront
         |    pas acceptés.
         |
         +- Prise en charge des invités avec la cabine vide [CO:4301-3] - (Service)
         |    Cette option permet de décider si une cabine vide est nécessaire pour lancer
         |    l'opération d'appel des invités. Dans le cas contraire, il n'est pas possible de
         |    s'assurer que tous les passagers ont quitté la cabine.
         |
         +- Plus…
              |
              +- Invité desservi par envoi de cabine [CO:4301-4] - (Service)
              |    Cette option permet de démarrer la livraison des invités en appuyant sur le
              |    bouton d'envoi de la cabine
              |
              +- Desservissement des invités par changement de poids en cabine [CO:4301-5] -
              |  (Service)
              |    Cette option permet de commencer le desservicement des invités en remarquant un
              |    changement de poids dans la cabine.
              |
              +- Annuler l'appel lorsque le temps d'attente expire [CO:4301-6] - (Service)
                   Avec cette option, vous déterminez si l'appel invité en attente doit être
                   annulé si le temps de continuation expire pendant que l'invité monte dans la
                   voiture au niveau de prise en charge.

- Contrôleur/Pilotage
    |
    +- Temporisations & options
    |    |
    |    +- Parking
    |    |    |
    |    |    +- Stratégie de stationnement [CO:419F] - (Service)
    |    |    |    Cet objet définit si l'ascenseur doit être équipé d'un simple niveau de
```

```
|    |    |    stationnement ou d'un mode amélioré comme le'stationnement de zone' dans un
|    |    |    environnement de groupe. En mode'zone parking', le programme divise la gaine en
|    |    |    plusieurs parties et s'assure que chaque partie est couverte par un ascenseur
|    |    |    de l'équipe.
|    |    |
|    |    +- Temporisation de stationnement [CO:4117] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit le temps de retour a l'etage de stationnement de l'ascenseur
|    |    |    en l'absence d'appels. L'étage de stationnement est déterminé par le mode de
|    |    |    stationnement et d'autres options.
|    |    |
|    |    +- Niveau de parking [CO:4107-3] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit l'étage de parking ou stationne l'ascenseur en cas
|    |    |    d'inactivité.
|    |    |
|    |    +- Parking entre deux étages [CO:4060] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit la distance utilisée pour stationner entre les étages par
|    |    |    rapport à la position au niveau du sol de l'étage du parking utilisé.
|    |    |
|    |    +- Plus…
|    |         |
|    |         +- Cabine à l'étage du hall d'entrée [CO:419E] - (Service)
|    |         |    Cet objet détermine combien d'ascenseurs doivent être retenus dans le hall
|    |         |    d'entrée lorsque la stratégie de 'Zones de stationnement' est utilisée.
|    |         |
|    |         +- Hall d'entrée/entrée principale [CO:4107-2] - (Service)
|    |         |    Définit l’étage du hall d’entrée qui est l’entrée principale du bâtiment.
|    |         |
|    |         +- Portes dans le parking [CO:4064] - (Service)
|    |         |    Cet objet définit si les portes doivent se fermer après un certain temps
|    |         |    après avoir atteint le parking.
|    |         |
|    |         +- Table d'exclusion du parking [CO:41C8] - (Service)
|    |              Cet objet contient la table avec les étages qui doivent être exclus lors
|    |              du stationnement de zone (groupe/équipe). L'exclusion d'étages pour le
|    |              stationnement de zone peut être utile lorsque certains étages d'un
|    |              bâtiment sont protégés pour des raisons de sécurité et que le
|    |              stationnement des voitures à ces étages n'est pas souhaitable.
|    |
|    +- Escale intermédiaire
|    |    |
|    |    +- Étage d'escale [CO:4107-1] - (Service)
|    |    |    Définit un étage d'escale utilisé par exemple dans le hall d'un hôtel.
|    |    |
|    |    +- Direction pour l'escale [CO:4109] - (Service)
|    |    |    Définit la direction dans laquelle la cabine doit s’arrêter à l’étage d’arrêt
|    |    |    escale.
|    |    |
|    |    +- Escale avec charge cabine uniquement [CO:4108] - (Service)
|    |    |    Définit si le signal de charge à vide de la cabine doit être pris en compte
|    |    |    pour l’arrêt à l'etage d'escale.
|    |    |
|    |    +- Portes à l'étage de l'escale intermédiaire [CO:413C] - (Service)
|    |    |    Utilisez cet objet pour définir les portes qui doivent s'ouvrir lors d'une
|    |    |    escale intermédiaire, généralement dans le hall d'entrée.
|    |    |
|    |    +- Attendez le signal de sécurité à l'étage d'escale [CO:41E7] - (Service)
|    |         Cet objet définit si l'ascenseur doit attendre que le signal de sécurité soit
|    |         activé avant de se déplacer vers sa destination prévue.
|    |
|    +- Temporisations d'affichage paliers
|    |    |
|    |    +- Minuterie d'arrêt des affichages d'étage [CO:4110-1] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit le temps après que les affichages d'étage seront désactivés
|    |    |    si l'ascenseur est au repos. Cette temporisation permet d'activer les fleches
|    |    |    et les indicateurs d'étage. Si vous avez défini une minuterie pour réduire
|    |    |    l'affichage, cette minuterie démarrera si la minuterie de réduction a été
|    |    |    expirée.
|    |    |
|    |    +- Temps de reduction de l'eclairage des indicateurs d'étage [CO:4110-2] -
|    |       (Service)
|    |         Cet objet définit le délai après lequel la luminosité des affichages d'étage
|    |         sera réduite si l'ascenseur est au repos. Cette minuterie permet d'activer les
```

```
|    |         fleches et les indicateurs d'étage.
|    |
|    +- Retard de signalisation des défauts de l'ascenseur [CO:415B] - (Setup)
|    |    Cet objet définit le délai d'activation du signal de sortie'Défaut ascenseur' si
|    |    l'ascenseur se trouve dans une situation de défaut.
|    |
|    +- Plus…
|         |
|         +- Service de navette (nettoyage de la neige) [CO:4199-1] - (Service)
|         |    Cet objet définit si l'ascenseur doit se rendre de temps en temps à une
|         |    extrémité de la cage et ensuite la fois suivante à l'autre extrémité. Il peut
|         |    être utilisé pour le nettoyage de la neige si l'ascenseur en question est un
|         |    ascenseur incliné ou s'il y a un risque que la cabine gèle sur les rails. Cette
|         |    fonction est généralement activée via un terminal d'entrée.
|         |
|         +- Attendez le signal de sécurité avant de commencer le voyage
|         |    |
|         |    +- Attendez le signal de sécurité avant de commencer le voyage [CO:41E8-1] -
|         |    |  (Setup)
|         |    |    A l'aide de cette fonction, on peut définir que l'ascenseur attend à
|         |    |    certains étages un signal de sécurité qui doit être activé une fois pour
|         |    |    que l'ascenseur puisse démarrer. Le signal en question est «Fonction
|         |    |    spéciale > Course de sécurité».
|         |    |
|         |    +- Attendre le tableau de porte du signal de sécurité [CO:41E9] - (Setup)
|         |         Ce tableau définit les étages et les portes où l'ascenseur doit attendre
|         |         que le signal de sécurité se déclenche pour reprendre la conduite.
|         |
|         +- Règle sur les signaux d'ascenseur occupés [CO:4197] - (Service)
|         |    Cet objet définit si le 'signal d'occupation' doit être généré uniquement pour
|         |    les ascenseurs à commande par bouton-poussoir (APB/PB) ou en général pour tous
|         |    les ascenseur.
|         |
|         +- Temps de poursuite signal occupé [CO:42E0] - (Service)
|         |    Cet objet définit un temps de retard court pour désactiver à nouveau le signal
|         |    d'occupation lorsque les portes sont fermées, il n'y a pas d'appels,
|         |    éventuellement le dispositif de mesure de charge signale une charge réduite et
|         |    l'ascenseur est à nouveau libre d'accepter les appels d'etage.
|         |
|         +- Encore plus…
|              |
|              +- Utilisez une destination alternative au lieu de ramper [CO:4081] -
|              |  (Service)
|              |    Cet objet définit que si l'ascenseur ne peut pas aller à une destination
|              |    désignée parce qu'il n'y a pas de vitesse discrète à utiliser et que seul
|              |    le rampement serait une option, l'ascenseur déterminera automatiquement
|              |    une autre destination comme point de départ. Cette fonction est activée
|              |    par défaut, mais peut être désactivée si l'ascenseur est utilisé dans un
|              |    bâtiment bancaire, une prison ou un autre environnement où cette option ne
|              |    serait pas acceptée.
|              |
|              +- Interrupteur à clé 1 mode bistable [CO:4221-1] - (Setup)
|              |
|              +- Interrupteur à clé 2 mode bistable [CO:4221-2] - (Setup)
|              |
|              +- Interrupteur à clé 3 mode bistable [CO:4221-3] - (Setup)
|              |
|              +- Interrupteur à clé 4 mode bistable [CO:4221-4] - (Setup)
|                   Cet objet définit si la fonction CANopen pour le commutateur à clé donné
|                   doit être bistable ou directe.
|
+- Arrêt à distance/veille
|    |
|    +- Étage final/de destination [CO:4107-4] - (Service)
|    |    Cet objet définit l'étage vers lequel la cabine est déplacée si l'ascenseur est mis
|    |    en mode d'arrêt/veille à distance.
|    |
|    +- Etage de contrôle/escale [CO:4107-5] - (Service)
|    |    Cet objet définit l'étage où la cabine est déplacée pour une escale avant d'être
|    |    finalement conduite à l'étage de destination. Utile pour l'exploitation de
|    |    l'hôtel/hall d'entrée pour jeter un coup d'œil dans la cabine avant que l'ascenseur
|    |    ne se mette en stand-by.
```

```
|    |
|    +- Portes à l'étage de contrôle/arrêt [CO:4145] - (Service)
|    |    Utilisez cet objet pour définir les portes qui doivent s'ouvrir lors d'une escale,
|    |    généralement dans le hall d'entrée, afin de vérifier que la cabine est vide avant de
|    |    quitter pour l'étage de destination et de mettre l'ascenseur en position
|    |    d'arrêt/veille à distance.
|    |
|    +- Portes à l'étage de secours [CO:41EA] - (Service)
|    |    Cet objet définit si les portes doivent se fermer ou rester ouvertes lorsqu'elles
|    |    ont atteint le plancher de secours.
|    |
|    +- Plus…
|         |
|         +- Appel d'etage à l'étage de secours [CO:4144] - (Service)
|         |    Utilisez cet objet pour définir si le bouton-poussoir d'appel d'étage doit
|         |    ouvrir la porte à l'étage de repos/d'arrêt à distance si vous êtes en mode
|         |    veille.
|         |
|         +- Affichage au palier si en veille [CO:4146] - (Service)
|         |    Utilisez cet objet pour définir si les affichages normalement utilisés pour
|         |    indiquer le niveau et la direction de l'ascenseur doivent être désactivés. Cela
|         |    peut ne pas fonctionner si l'écran affiche une sorte d'indication ' Hors
|         |    service ' si une valeur niveau nulle leur est transmise.
|         |
|         +- Éclairage de la voiture en mode arrêt/veille à distance [CO:41F7] - (Service)
|         |    Utilisez cet objet pour définir si l'éclairage de la cabine doit être éteint
|         |    lorsque l'ascenseur passe en mode de fonctionnement en veille.
|         |
|         +- Indication d'économie d'énergie sur le fonctionnement à distance d'arrêt/veille
|            [CO:4426] - (Service)
|              Utilisez cet objet pour définir si l'économie d'énergie doit être signalée via
|              le système de bus si l'ascenseur a été mis en mode arrêt/veille à distance.
|
+- Alarme incendie
|    |
|    +- Stratégie d'alarme incendie [CO:4151] - (Setup)
|    |    Cet objet contient la stratégie d'alarme incendie. Ce paramètre définit comment
|    |    l'ascenseur cible le niveau de l'alarme incendie. En mode simple, il ne conduit qu'à
|    |    un étage défini. En utilisant la stratégie'Fire Alarm Center', l'ascenseur est
|    |    informé par des entrées jusqu'à quel étage il doit se rendre. En mode 'Dynamique',
|    |    l'ascenseur est équipé de détecteurs d'incendie/de fumée sur les étages concernés
|    |    afin de décider quel étage doit être ciblé.
|    |
|    +- Niveaux d'alarme incendie
|    |    |
|    |    +- Niveaux d'alarme incendie [CO:4153] - (Setup)
|    |    |    Cet objet contient les niveaux d'alarme incendie pris en charge. En fonction de
|    |    |    la stratégie d'alarme incendie, l'ascenseur décidera quel niveau d'alarme
|    |    |    incendie sera ciblé. Pour plus de détails, voir le paramètre'Stratégie d'alarme
|    |    |    incendie'.
|    |    |
|    |    +- Zonage des bâtiments règle du feu [CO:41CB-2] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit si l'indice de la zone de construction actuelle (1…n) doit
|    |    |    être utilisé pour sélectionner le plancher de la trappe à incendie dans le
|    |    |    tableau des planchers de la trappe à incendie. Pour utiliser cette fonction,
|    |    |    vous devez d'abord régler la stratégie de lutte contre l'incendie sur 'simple'.
|    |    |
|    |    +- Zonage des bâtiments
|    |         |
|    |         +- Utiliser les Zonage des bâtiments [CO:41CB-1] - (Service)
|    |         |    Cet objet définit si l'ascenseur doit interpréter les différentes tables
|    |         |    de zones comme des zones de bâtiment. D'autres fonctions, telles que le
|    |         |    feu, peuvent utiliser ces informations pour appliquer des règles et des
|    |         |    règlements en fonction de la zone dans laquelle se trouve la voiture ou de
|    |         |    sa destination.
|    |         |
|    |         +- Table des zones de construction
|    |         |    |
|    |         |    +- Bâtiment zone 1 [CO:41CC] - (Service)
|    |         |    |
|    |         |    +- Bâtiment zone 2 [CO:41CD] - (Service)
|    |         |    |
```

```
|    |         |    +- Bâtiment zone 3 [CO:41CE] - (Service)
|    |         |    |
|    |         |    +- Bâtiment zone 4 [CO:41CF] - (Service)
|    |         |         Cet objet définit une zone ou une surface d'étages dans un bâtiment.
|    |         |         Le tableau fonctionne essentiellement comme une table de sol où un
|    |         |         bit (point) est placé pour chaque étage appartenant à la zone donnée.
|    |         |
|    |         +- Zonage des bâtiments règle d'appel de voiture [CO:41CB-3] - (Service)
|    |         |    Cet objet définit la manière dont les appels provenant de la cage dans une
|    |         |    zone de bâtiment doivent être traités. Normalement, seuls les appels en
|    |         |    cage dans une même zone sont autorisés pour empêcher les passagers de
|    |         |    traverser une zone en entrant un appel en cage. Cette règle exclut les
|    |         |    appels en cage de haute priorité qui sont généralement bloqués de toute
|    |         |    façon par un bouton.
|    |         |
|    |         +- Zonage des bâtiments règle du feu [CO:41CB-2] - (Service)
|    |              Cet objet définit si l'indice de la zone de construction actuelle (1…n)
|    |              doit être utilisé pour sélectionner le plancher de la trappe à incendie
|    |              dans le tableau des planchers de la trappe à incendie. Pour utiliser cette
|    |              fonction, vous devez d'abord régler la stratégie de lutte contre
|    |              l'incendie sur 'simple'.
|    |
|    +- Politique de passage des paliers enfumés/brûlés [CO:4152] - (Setup)
|    |    Cet objet contient la politique de passage des niveaux enfumés/brûlés lors de
|    |    l'évacuation de l'ascenseur et de ses passagers vers le niveau de l'alarme incendie
|    |    (évacuation). Si le passage de niveaux enfumés/brûlés est autorisé ou non dépend
|    |    fortement des portes utilisées dans l'installation de l'ascenseur.
|    |
|    +- Plus…
|         |
|         +- Options de porte dans le étage de l'alarme incendie
|         |    |
|         |    +- Etat des portes au niveau de l'alarme incendie [CO:4150] - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit si les portes doivent se fermer après un certain temps
|         |    |    après avoir atteint le niveau de l'alarme incendie.
|         |    |
|         |    +- Temps de fermeture des portes pour plancher d'alarme incendie [CO:41C2] -
|         |       (Service)
|         |         Cet objet définit une période optionnelle pendant laquelle les portes
|         |         doivent se refermer après un certain temps lorsque l'ascenseur a atteint
|         |         le étage de l'alarme incendie.
|         |
|         +- Politique de deplacement vers le niveau de l'alarme-incendie [CO:417F] -
|         |  (Setup)
|         |    Cet objet contient la politique de deplacement vers le niveau de l'alarme
|         |    incendie. Selon les règles du service d'incendie local, l'ascenseur doit
|         |    toujours se rendre à l'étage d'alarme incendie ou seulement si l'alarme
|         |    incendie a été activée pendant que l'ascenseur était en marche mais pas s'il
|         |    était à l'arrêt.
|         |
|         +- Alarme incendie et annulation de l'alarme incendie [CO:4154] - (Setup)
|         |    Cet objet définit si un seul signal statique doit être utilisé pour le
|         |    traitement des alarmes d'incendie ou si l'activation et la désactivation
|         |    doivent comporter deux signaux distincts commandés par un front. Si deux
|         |    signaux (alarme incendie et annulation de l'alarme incendie) sont disponibles,
|         |    la propriété'inversée' des entrées définit si un front de montée ou de descente
|         |    est utilisé.
|         |
|         +- «Porte ouverte» lors du déplacement vers le étage coupe-feu [CO:417E] -
|            (Service)
|              Cet objet définit si le bouton d'ouverture de la porte doit rester opérationnel
|              lorsque l'ascenseur fait une escale à un étage afin de changer la direction
|              vers le étage d'alarme incendie dédié.
|
+- Traitement des arrêts d'urgence
|    |
|    +- Arrêt d'urgence Récupération [CO:4148] - (Setup)
|    |    Définit si l'état d'arrêt d'urgence peut être récupéré en relâchant le signal
|    |    em.stop ou si un appel de cabine doit être entré ou si une porte palière doit être
|    |    ouverte en plus.
|    |
|    +- Arrêt d'urgence Barrière immatérielle de Sécurité Récupération [CO:41C0] - (Setup)
```

```
|         Définit si l'état d'arrêt d'urgence peut être récupéré en relâchant le signal
|         Barrière immatérielle de Sécurité ou si un appel de cabine doit être entré ou si une
|         porte palière doit être ouverte en plus.
|
+- Plus…
     |
     +- Options de la chaîne de sécurité
     |    |
     |    +- Temps anti-rebond de la chaîne de sécurité avant le démarrage [CO:4070] -
     |    |  (Service)
     |    |    Cet objet définit la durée pendant laquelle le circuit de sécurité doit être
     |    |    fermé avant que l'ascenseur ne commence à bouger après la fermeture de la
     |    |    porte.
     |    |
     |    +- Surveillance du contournement de la chaîne de sécurité [CO:413D] - (Setup)
     |    |    Cet objet définit si l'état des portes (ouverture déverrouillée ou ouverte)
     |    |    doit être vérifié par rapport à l'état de la chaîne de sécurité afin de
     |    |    détecter les ponts ou les dérivations de la chaîne de sécurité.
     |    |
     |    +- Porte <-> Surveillance de courte durée du passage de la serrure [CO:413E] -
     |    |  (Setup)
     |    |    Cet objet définit si le SZ doit être utilisé pour activer brièvement
     |    |    l'alimentation de la serrure de porte afin de détecter un court-circuit entre
     |    |    les contacts de porte de cabine si les portes de cabine avaient été ouvertes.
     |    |
     |    +- Délai de test de croisement de porte [CO:430B] - (Service)
     |    |    Cet objet définit le laps de temps qui s'écoule entre l'ouverture des portes et
     |    |    le début de l'essai croisé.
     |    |
     |    +- Temps de réponse de la chaîne de sécurité
     |         |
     |         +- Circuit de sécurité passive temps de rebondissement [CO:4074] - (Service)
     |         |    Cet objet définit l'intervalle de temps utilisé pour éliminer davantage la
     |         |    chaîne de sécurité passive. Si vous utilisez des dispositifs de
     |         |    verrouillage dans la chaîne, cette valeur peut être augmentée. Si vous
     |         |    utilisez un parachute de sécurité qui ne reste pas mécaniquement en
     |         |    position verrouillée en cas de déclenchement, cette valeur peut être
     |         |    diminuée.
     |         |
     |         +- Temps anti-rebond de la chaîne de sécurité d'arrêt d'urgence [CO:4073] -
     |         |  (Service)
     |         |    Cet objet définit la durée utilisée pour le rebondissement supplémentaire
     |         |    de la chaîne de sécurité des arrêts d'urgence. Si l'on utilise des
     |         |    dispositifs de verrouillage dans la chaîne, cette valeur peut être
     |         |    augmentée. Si l'on utilise des dispositifs de sécurité qui ne restent pas
     |         |    mécaniquement en position verrouillée en cas de déclenchement, cette
     |         |    valeur peut être réduite.
     |         |
     |         +- Circuit de sécurité passive temps de la porte tournante [CO:407C] -
     |            (Service)
     |              Cet objet définit l'intervalle de temps utilisé pour le déblocage
     |              supplémentaire de la chaîne de sécurité de la porte battante. Si vous
     |              utilisez de vieilles portes battantes qui sont usées, cette valeur peut
     |              être augmentée.
     |
     +- Surveillance des défaillances de phase [CO:4156] - (Setup)
     |    Cet objet définit si une unité externe est utilisée pour mettre en œuvre la
     |    détection de défaillance de phase avec l'entrée correspondante du contrôleur
     |    d'ascenseur'Supervision de défaillance de phase'. D'une manière générale, la
     |    fonction de supervision détecte un ' pic de chute ' et place ensuite l'ascenseur sur
     |    ' Hors service '.
     |
     +- Pompiers/service d'incendie
     |    |
     |    +- Pompiers/service d'incendie allumé/éteint [CO:4190] - (Setup)
     |    |    Cet objet définit si l'ascenseur est équipé d'une opération de pompiers/service
     |    |    d'incendie (pompier). Ce paramètre définit également la variante réelle du
     |    |    fonctionnement du service d'incendie car il existe des différences
     |    |    locales/nationales. Veuillez donc vous référer à votre réglementation locale.
     |    |
     |    +- Niveau de rappel pompiers [CO:4191] - (Setup)
     |    |    Cet objet définit l'étage vers lequel l'ascenseur de déplacera si l'opération
```

```
|    |    des pompiers a été activée à l'aide de l'interrupteur à clé sur l'un des
|    |    paliers.
|    |
|    +- Portes a activer au niveau de rappel pompiers [CO:4192] - (Setup)
|    |    Utilisez cet objet pour définir les portes à actionner lorsque l'ascenseur est
|    |    arrivé à l'étage de rappel (brigade incendie).
|    |
|    +- Tableau d'exclusion de portes en service d'incendie [CO:4193] - (Setup)
|    |    Cet objet contient le tableau barré de toutes les portes palières qui ne
|    |    peuvent pas être actionnées en cas d'incendie conformément à la norme EN81-72.
|    |    Après l'arrivée de l'ascenseur, le signal de sortie'Indication spéciale >
|    |    Demande d'ouverture de la porte accuser réception de l'ascenseur 1 porte de
|    |    cabine X' peut être utilisé pour allumer le'bouton d'ouverture de porte' sur
|    |    cet étage et côté de porte qui peut effectivement être ouvert par le pompier.
|    |
|    +- Plus…
|         |
|         +- Mode de fonctionnement de la porte de service d'incendie [CO:4194] -
|         |  (Setup)
|         |    Utilisez cet objet pour définir le comportement des portes en mode
|         |    incendie. En règle générale, les portes s'ouvrent manuellement à l'aide du
|         |    bouton d'ouverture de la porte et se ferment automatiquement si la porte
|         |    n'a pas été déplacée en position 'ouverte'. Quoi qu'il en soit, selon les
|         |    réglementations locales, les portes peuvent s'arrêter dans la position où
|         |    elles se trouvent au lieu de se fermer automatiquement.
|         |
|         +- Boutons d'ouverture/fermeture des portes des pompiers [CO:4195] - (Setup)
|         |    Utilisez cet objet pour spécifier si les boutons d'ouverture/fermeture de
|         |    porte réguliers doivent être utilisés pour la phase 2 de l'entraînement
|         |    des pompiers ou si seuls les boutons spéciaux de la centrale des pompiers
|         |    peuvent être utilisés pour ce mode de fonctionnement.
|         |
|         +- Utilisation de la porte d'appel des pompiers A/B/C/D [CO:4196] - (Setup)
|         |    Utilisez cet objet pour définir quel panneau d'appel intérieur (A/B/C/D)
|         |    doit être utilisé pour les opérations des pompiers. Ce panneau peut aussi
|         |    contenir des appels intérieurs pour la porte X même s'il n'y a pas de
|         |    porte X à cet étage. En cas d'intervention des sapeurs-pompiers,
|         |    l'ascenseur ne contrôle que l'étage du bouton-poussoir d'appel interne et
|         |    s'y déplace.
|         |
|         +- Plus…
|              |
|              +- «Porte ouverte» lors du déplacement vers le étage des pompiers
|              |  [CO:41BF] - (Service)
|              |    Cet objet détermine si le bouton-poussoir d'ouverture de porte doit
|              |    être maintenu en fonctionnement lorsque l'ascenseur s'arrête à un
|              |    étage pour changer le sens de marche vers l'étage correspondant des
|              |    pompiers.
|              |
|              +- Règle d'appel interne des pompiers [CO:4209] - (Service)
|                   Cet objet définit si, dans la phase 2 du service d'incendie, un appel
|                   de voiture modifiable ou un appel de voiture unique peut être saisi.
|
+- Alimentation de secours
|    |
|    +- Utilisation de l'alimentation électrique de secours [CO:4180] - (Setup)
|    |    Cet objet définit si l'installation de l'ascenseur dispose du mode de
|    |    fonctionnement Alimentation de secours.
|    |
|    +- Niveau accés en alimentation électrique de secours. [CO:4107-6] - (Setup)
|    |    Cet objet indique l'étage vers lequel se dirige l'ascenseur en cas
|    |    d'alimentation électrique de secours.
|    |
|    +- Portes de niveau électrique de secours. [CO:4181] - (Setup)
|    |    Utilisez cet objet pour définir les portes à actionner lorsque l'ascenseur est
|    |    arrivé au niveau de l'alimentation de secours.
|    |
|    +- Portes au niveau d'evacuation en alimentation électrique
|    |    |
|    |    +- Portes au niveau d'evacuation en alimentation électrique [CO:4187] -
|    |    |  (Setup)
|    |    |    Cet objet définit si les portes doivent se fermer après un certain temps
```

```
|    |    |    après avoir atteint le niveau d'evacuation en alimentation de secours.
|    |    |
|    |    +- Temps de fermeture des portes pour plancher d'électrique d'urgence
|    |       [CO:42B4] - (Service)
|    |         Cet objet définit un laps de temps optionnel si les portes doivent se
|    |         fermer après un certain temps après avoir atteint l'étage d'alimentation
|    |         de secours.
|    |
|    +- Plus…
|         |
|         +- Temporisation de retard au mode d'évacuation de secours. [CO:4185] -
|         |  (Setup)
|         |    Utilisez cet objet pour définir un intervalle de temps qui doit expirer
|         |    avant que l'ascenseur ne demarre vers le niveau de l'alimentation de
|         |    secours.
|         |
|         +- Délai d'expiration de la séquence d'évacuation [CO:4182] - (Setup)
|         |    Utilisez cet objet pour définir le délai d'attente utilisé lors de
|         |    l'évacuation des ascenseurs dans une séquence afin de vous assurer que
|         |    l'ascenseur suivant peut évacuer même si l'ascenseur précédent ne réagit
|         |    pas comme prévu ou n'atteint simplement pas le ' niveau électrique de
|         |    secours '. Vous pouvez créer une séquence en connectant la
|         |    sortie'Ascenseur arrivé à l'étage d'alimentation de secours' à
|         |    l'entrée'Alimentation de secours permet l'évacuation' de l'ascenseur
|         |    suivant.(Fonctionnement de démarrage en cascade)
|         |
|         +- Alimentation d'urgence voyageant jusqu'au délai d'attente au sol [CO:418B]
|         |  - (Setup)
|         |    Utilisez cet objet pour définir le délai de supervision utilisé lors du
|         |    déplacement vers l'étage de secours. Si l'ascenseur ne démarre pas dans le
|         |    temps de supervision donné, l'opération sera annulée.
|         |
|         +- Alimentation de secours, L'ascenseur reste en service Temps de
|         |  surveillance [CO:418C] - (Setup)
|         |    Utilisez cet objet pour définir le délai d'attente utilisé lorsque l'un
|         |    des autres ascenseurs de l'équipe d'ascenseurs entre dans l'état
|         |    'Alimentation de secours, L'ascenseur reste en service'. Si ce délai
|         |    expire sans qu'aucun autre ascenseur n'ait atteint cet état, cet ascenseur
|         |    restera opérationnel dans les conditions d'alimentation de secours.
|         |
|         +- Encore plus…
|              |
|              +- Séquence d'alimentation de secours via CANbus [CO:4184] - (Setup)
|              |    Utilisez cet objet pour définir que le signal de sortie'Lift arrived
|              |    at Emergency Power floor' de l'ascenseur précédent est surveillé
|              |    directement sur le CANbus afin de déclencher le déclenchement de
|              |    l'évacuation'Emergency Power' pour le tout prochain ascenseur dans la
|              |    séquence.(Fonctionnement de démarrage en cascade)
|              |
|              +- Vitesse nominale en fonctionnement d'alimentation de secours
|              |  [CO:4183] - (Setup)
|              |    Utilisez cet objet pour définir la vitesse (V1..V9) que doit avoir le
|              |    variateur s'il fonctionne sur'Alimentation de secours' par rapport
|              |    aux limitations de l'alimentation de secours.
|              |
|              +- Arrêt d'urgence lors de l'activation de l'alimentation électrique de
|              |  secours [CO:4186] - (Setup)
|              |    Cet objet définit si l'ascenseur doit effectuer un arrêt rapide
|              |    (arrêt d'urgence) si la fonction d'alimentation de secours a été
|              |    activée. Sinon, l'ascenseur essaiera de terminer l'opération de
|              |    conduite en cours pour atteindre l'étage suivant dans la direction
|              |    actuelle.
|              |
|              +- L'alimentation de secours est prioritaire sur l'alarme incendie
|              |  [CO:42B0] - (Setup)
|              |    Utilisez cet objet pour définir que le fonctionnement de
|              |    l'alimentation de secours a la priorité sur le fonctionnement de
|              |    l'alarme incendie. Si cette option est activée et que les deux modes
|              |    de fonctionnement sont demandés, l'ascenseur exécute une marche
|              |    d'alimentation de secours, mais utilise le mode coup de pouce lorsque
|              |    les portes sont fermées pour s'assurer que les portes ne peuvent pas
|              |    être bloquées par la fumée.
```

```
|             |
|             +- Encore plus…
|                  |
|                  +- Deuxième jeu de paramètres de l'entraînement de puissance
|                  |  d'urgence [CO:42B3] - (Setup)
|                  |    Utilisez cet objet pour définir si, pour la conduite avec la
|                  |    source d'alimentation de secours, le variateur CANopen doit être
|                  |    invité à utiliser un deuxième jeu de paramètres alternatif.
|                  |    Toutes les unités d'entraînement ne prennent pas en charge cette
|                  |    fonctionnalité. Consultez le manuel de votre lecteur actuel pour
|                  |    savoir si cette fonctionnalité est possible.
|                  |
|                  +- Puissance de secours Voyages maximum
|                  |    |
|                  |    +- Puissance de secours Voyages maximum [CO:42B1] - (Service)
|                  |    |    Utilisez cet objet pour spécifier un nombre maximal de
|                  |    |    déclenchements pouvant être effectués en mode
|                  |    |    d'alimentation de secours. Cela peut être intéressant si
|                  |    |    les modes de fonctionnement feu/pompiers ou
|                  |    |    sauvetage/sauvetage sont réalisés avec une source d'énergie
|                  |    |    de secours ou auxiliaire.
|                  |    |
|                  |    +- Hors service - Alimentation de secours Maximum Travels
|                  |       [CO:42B2] - (Setup)
|                  |         Utilisez cet objet pour définir que l'ascenseur doit être
|                  |         mis hors service si le nombre maximum de déplacements
|                  |         pouvant être effectués en mode d'alimentation de secours a
|                  |         été atteint.
|                  |
|                  +- Batterie de secours uniquement avec appel de voiture [CO:4206] -
|                  |  (Service)
|                  |    Cet objet définit si la course d'alimentation de la batterie de
|                  |    secours qui déplace l'ascenseur jusqu'à l'étage supérieur,
|                  |    généralement via un bloc-batterie monophasé, ne doit pas
|                  |    démarrer avant que le passager ait appuyé sur un bouton d'appel
|                  |    de la cabine. L'appel de la cabine a peut-être été enregistré
|                  |    auparavant pendant la conduite normale ou appuyé plus tard
|                  |    lorsque l'ascenseur s'est bloqué.
|                  |
|                  +- Surveillance de la tension lumineuse même en cas d'alimentation
|                     de secours [CO:4208] - (Service)
|                       Cet objet définit si le contrôleur de l'ascenseur doit continuer
|                       à surveiller la tension de l'éclairage de la cabine lorsqu'il
|                       est en mode d'alimentation de secours.
|
+- Encore plus…
     |
     +- Seuils de température
     |    |
     |    +- Seuil de température 1 [CO:4167-1] - (Setup)
     |    |    Cet objet définit les seuils de température ambiante utilisés pour
     |    |    contrôler les signaux de sortie qui peuvent être utilisés pour faire
     |    |    fonctionner un ventilateur ou simplement signaler qu'une valeur de
     |    |    température a été dépassée.
     |    |
     |    +- Seuil de température 2 [CO:4167-2] - (Setup)
     |    |
     |    +- Seuil de température 3 [CO:4167-3] - (Setup)
     |    |
     |    +- Seuil de température 4 [CO:4167-4] - (Setup)
     |
     +- Entrées de supervision génériques
     |    |
     |    +- Entrée de supervision générique #1
     |    |    |
     |    |    +- Utilisation [CO:4168-1] - (Setup)
     |    |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique donnée doit
     |    |    |    être utilisée par le système ou non.
     |    |    |
     |    |    +- Temporisation à l'entrée [CO:4168-2] - (Service)
     |    |    |    Cet objet définit le délai d'entrée de l'entrée de supervision
     |    |    |    générique. Ceci est utilisé pour retarder l'activation si le signal
```

```
|    |    |    change d'état.
|    |    |
|    |    +- Signalisation des défauts [CO:4168-3] - (Setup)
|    |    |    Cet objet définit la signalisation de défaut de l'entrée de
|    |    |    supervision générique. Ce paramètre définit si le signal doit
|    |    |    provoquer un événement'défaut 'hors service' ou 'blocage'.
|    |    |
|    |    +- Gestion de l'inspection [CO:4168-4] - (Setup)
|    |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit être
|    |    |    exclue lors d'une inspection ou d'une opération de sauvetage
|    |    |    d'urgence.
|    |    |
|    |    +- Plus…
|    |         |
|    |         +- Désactiver le rénivellage [CO:4168-5] - (Setup)
|    |         |    Cet objet détermine si l'entrée de surveillance générique doit
|    |         |    désactiver le re-nivellage lorsqu'elle est déclenchée.
|    |         |
|    |         +- Règle des économies d'énergie [CO:4168-7] - (Setup)
|    |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit être
|    |         |    exclue en mode économie d'énergie ou en mode veille.
|    |         |
|    |         +- Alarme incendie/Politique de service [CO:4168-8] - (Setup)
|    |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit être
|    |         |    exclue étant en fonctionnement Alarme incendie ou rappel/service
|    |         |    incendie.
|    |         |
|    |         +- Nom/Note [CO:4168-6] - (Service)
|    |         |    Cet objet définit un texte ou un nom supplémentaire pour les
|    |         |    entrées de surveillance génériques afin de les rendre moins
|    |         |    'générales' pour le technicien ou l'utilisateur.
|    |         |
|    |         +- Encore plus…
|    |              |
|    |              +- Étage de destination [CO:4168-9] - (Service)
|    |              |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit
|    |              |    être utilisée pour conduire l'ascenseur à un étage de
|    |              |    destination dédié.
|    |              |
|    |              +- Portes à ouvrir après l'arrivée [CO:4168-11] - (Service)
|    |              |    Cet objet permet de définir les portes qui doivent être
|    |              |    ouvertes lorsque l'ascenseur est arrivé à l'étage retour
|    |              |    s'il en a été défini une.
|    |              |
|    |              +- Etat des portes au niveau [CO:4168] - (Service)
|    |              |    Cet objet définit si les portes doivent se fermer après un
|    |              |    certain temps après avoir atteint le niveau.
|    |              |
|    |              +- Durée de la sirène/signal d'affichage [CO:4168-10] -
|    |              |  (Service)
|    |              |    Cet objet définit combien de temps le signal de sortie de
|    |              |    la sirène/affichage doit rester allumé lorsque les
|    |              |    fonctions de supervision ont été déclenchées. Par défaut,
|    |              |    le signal reste allumé tant que la supervision a été
|    |              |    déclenchée. Cependant, si vous utilisez une sirène ou un
|    |              |    buzzer, il peut être judicieux de limiter la durée.
|    |              |
|    |              +- Réouverture des portes via l'appel de etage [CO:4168-13] -
|    |                 (Service)
|    |                   Cet objet définit si la porte de l'ascenseur peut être
|    |                   rouverte au moyen d'un appel palier. La porte peut toujours
|    |                   être rouverte par un appel de cabine ou le bouton
|    |                   d'ouverture de porte. Mais la possibilité de rouvrir la
|    |                   porte par un appel palier peut dépendre de l'utilisation
|    |                   réelle de la fonction.
|    |
|    +- Entrée de supervision générique #2
|    |    |
|    |    +- Utilisation [CO:4169-1] - (Setup)
|    |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique donnée doit
|    |    |    être utilisée par le système ou non.
|    |    |
```

```
|    |    +- Temporisation à l'entrée [CO:4169-2] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit le délai d'entrée de l'entrée de supervision
|    |    |    générique. Ceci est utilisé pour retarder l'activation si le signal
|    |    |    change d'état.
|    |    |
|    |    +- Signalisation des défauts [CO:4169-3] - (Setup)
|    |    |    Cet objet définit la signalisation de défaut de l'entrée de
|    |    |    supervision générique. Ce paramètre définit si le signal doit
|    |    |    provoquer un événement'défaut 'hors service' ou 'blocage'.
|    |    |
|    |    +- Gestion de l'inspection [CO:4169-4] - (Setup)
|    |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit être
|    |    |    exclue lors d'une inspection ou d'une opération de sauvetage
|    |    |    d'urgence.
|    |    |
|    |    +- Plus…
|    |         |
|    |         +- Désactiver le rénivellage [CO:4169-5] - (Setup)
|    |         |    Cet objet détermine si l'entrée de surveillance générique doit
|    |         |    désactiver le re-nivellage lorsqu'elle est déclenchée.
|    |         |
|    |         +- Règle des économies d'énergie [CO:4169-7] - (Setup)
|    |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit être
|    |         |    exclue en mode économie d'énergie ou en mode veille.
|    |         |
|    |         +- Alarme incendie/Politique de service [CO:4169-8] - (Setup)
|    |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit être
|    |         |    exclue étant en fonctionnement Alarme incendie ou rappel/service
|    |         |    incendie.
|    |         |
|    |         +- Nom/Note [CO:4169-6] - (Service)
|    |         |    Cet objet définit un texte ou un nom supplémentaire pour les
|    |         |    entrées de surveillance génériques afin de les rendre moins
|    |         |    'générales' pour le technicien ou l'utilisateur.
|    |         |
|    |         +- Encore plus…
|    |              |
|    |              +- Étage de destination [CO:4169-9] - (Service)
|    |              |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit
|    |              |    être utilisée pour conduire l'ascenseur à un étage de
|    |              |    destination dédié.
|    |              |
|    |              +- Portes à ouvrir après l'arrivée [CO:4169-11] - (Service)
|    |              |    Cet objet permet de définir les portes qui doivent être
|    |              |    ouvertes lorsque l'ascenseur est arrivé à l'étage retour
|    |              |    s'il en a été défini une.
|    |              |
|    |              +- Etat des portes au niveau [CO:4169] - (Service)
|    |              |    Cet objet définit si les portes doivent se fermer après un
|    |              |    certain temps après avoir atteint le niveau.
|    |              |
|    |              +- Durée de la sirène/signal d'affichage [CO:4169-10] -
|    |              |  (Service)
|    |              |    Cet objet définit combien de temps le signal de sortie de
|    |              |    la sirène/affichage doit rester allumé lorsque les
|    |              |    fonctions de supervision ont été déclenchées. Par défaut,
|    |              |    le signal reste allumé tant que la supervision a été
|    |              |    déclenchée. Cependant, si vous utilisez une sirène ou un
|    |              |    buzzer, il peut être judicieux de limiter la durée.
|    |              |
|    |              +- Réouverture des portes via l'appel de etage [CO:4169-13] -
|    |                 (Service)
|    |                   Cet objet définit si la porte de l'ascenseur peut être
|    |                   rouverte au moyen d'un appel palier. La porte peut toujours
|    |                   être rouverte par un appel de cabine ou le bouton
|    |                   d'ouverture de porte. Mais la possibilité de rouvrir la
|    |                   porte par un appel palier peut dépendre de l'utilisation
|    |                   réelle de la fonction.
|    |
|    +- Entrée de supervision générique #3
|    |    |
|    |    +- Utilisation [CO:416A-1] - (Setup)
```

```
|    |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique donnée doit
|    |    |    être utilisée par le système ou non.
|    |    |
|    |    +- Temporisation à l'entrée [CO:416A-2] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit le délai d'entrée de l'entrée de supervision
|    |    |    générique. Ceci est utilisé pour retarder l'activation si le signal
|    |    |    change d'état.
|    |    |
|    |    +- Signalisation des défauts [CO:416A-3] - (Setup)
|    |    |    Cet objet définit la signalisation de défaut de l'entrée de
|    |    |    supervision générique. Ce paramètre définit si le signal doit
|    |    |    provoquer un événement'défaut 'hors service' ou 'blocage'.
|    |    |
|    |    +- Gestion de l'inspection [CO:416A-4] - (Setup)
|    |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit être
|    |    |    exclue lors d'une inspection ou d'une opération de sauvetage
|    |    |    d'urgence.
|    |    |
|    |    +- Plus…
|    |         |
|    |         +- Désactiver le rénivellage [CO:416A-5] - (Setup)
|    |         |    Cet objet détermine si l'entrée de surveillance générique doit
|    |         |    désactiver le re-nivellage lorsqu'elle est déclenchée.
|    |         |
|    |         +- Règle des économies d'énergie [CO:416A-7] - (Setup)
|    |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit être
|    |         |    exclue en mode économie d'énergie ou en mode veille.
|    |         |
|    |         +- Alarme incendie/Politique de service [CO:416A-8] - (Setup)
|    |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit être
|    |         |    exclue étant en fonctionnement Alarme incendie ou rappel/service
|    |         |    incendie.
|    |         |
|    |         +- Nom/Note [CO:416A-6] - (Service)
|    |         |    Cet objet définit un texte ou un nom supplémentaire pour les
|    |         |    entrées de surveillance génériques afin de les rendre moins
|    |         |    'générales' pour le technicien ou l'utilisateur.
|    |         |
|    |         +- Encore plus…
|    |              |
|    |              +- Étage de destination [CO:416A-9] - (Service)
|    |              |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit
|    |              |    être utilisée pour conduire l'ascenseur à un étage de
|    |              |    destination dédié.
|    |              |
|    |              +- Portes à ouvrir après l'arrivée [CO:416A-11] - (Service)
|    |              |    Cet objet permet de définir les portes qui doivent être
|    |              |    ouvertes lorsque l'ascenseur est arrivé à l'étage retour
|    |              |    s'il en a été défini une.
|    |              |
|    |              +- Etat des portes au niveau [CO:416A] - (Service)
|    |              |    Cet objet définit si les portes doivent se fermer après un
|    |              |    certain temps après avoir atteint le niveau.
|    |              |
|    |              +- Durée de la sirène/signal d'affichage [CO:416A-10] -
|    |              |  (Service)
|    |              |    Cet objet définit combien de temps le signal de sortie de
|    |              |    la sirène/affichage doit rester allumé lorsque les
|    |              |    fonctions de supervision ont été déclenchées. Par défaut,
|    |              |    le signal reste allumé tant que la supervision a été
|    |              |    déclenchée. Cependant, si vous utilisez une sirène ou un
|    |              |    buzzer, il peut être judicieux de limiter la durée.
|    |              |
|    |              +- Réouverture des portes via l'appel de etage [CO:416A-13] -
|    |                 (Service)
|    |                   Cet objet définit si la porte de l'ascenseur peut être
|    |                   rouverte au moyen d'un appel palier. La porte peut toujours
|    |                   être rouverte par un appel de cabine ou le bouton
|    |                   d'ouverture de porte. Mais la possibilité de rouvrir la
|    |                   porte par un appel palier peut dépendre de l'utilisation
|    |                   réelle de la fonction.
|    |
```

```
|    +- Entrée de supervision générique #4
|    |    |
|    |    +- Utilisation [CO:416B-1] - (Setup)
|    |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique donnée doit
|    |    |    être utilisée par le système ou non.
|    |    |
|    |    +- Temporisation à l'entrée [CO:416B-2] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit le délai d'entrée de l'entrée de supervision
|    |    |    générique. Ceci est utilisé pour retarder l'activation si le signal
|    |    |    change d'état.
|    |    |
|    |    +- Signalisation des défauts [CO:416B-3] - (Setup)
|    |    |    Cet objet définit la signalisation de défaut de l'entrée de
|    |    |    supervision générique. Ce paramètre définit si le signal doit
|    |    |    provoquer un événement'défaut 'hors service' ou 'blocage'.
|    |    |
|    |    +- Gestion de l'inspection [CO:416B-4] - (Setup)
|    |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit être
|    |    |    exclue lors d'une inspection ou d'une opération de sauvetage
|    |    |    d'urgence.
|    |    |
|    |    +- Plus…
|    |         |
|    |         +- Désactiver le rénivellage [CO:416B-5] - (Setup)
|    |         |    Cet objet détermine si l'entrée de surveillance générique doit
|    |         |    désactiver le re-nivellage lorsqu'elle est déclenchée.
|    |         |
|    |         +- Règle des économies d'énergie [CO:416B-7] - (Setup)
|    |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit être
|    |         |    exclue en mode économie d'énergie ou en mode veille.
|    |         |
|    |         +- Alarme incendie/Politique de service [CO:416B-8] - (Setup)
|    |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit être
|    |         |    exclue étant en fonctionnement Alarme incendie ou rappel/service
|    |         |    incendie.
|    |         |
|    |         +- Nom/Note [CO:416B-6] - (Service)
|    |         |    Cet objet définit un texte ou un nom supplémentaire pour les
|    |         |    entrées de surveillance génériques afin de les rendre moins
|    |         |    'générales' pour le technicien ou l'utilisateur.
|    |         |
|    |         +- Encore plus…
|    |              |
|    |              +- Étage de destination [CO:416B-9] - (Service)
|    |              |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit
|    |              |    être utilisée pour conduire l'ascenseur à un étage de
|    |              |    destination dédié.
|    |              |
|    |              +- Portes à ouvrir après l'arrivée [CO:416B-11] - (Service)
|    |              |    Cet objet permet de définir les portes qui doivent être
|    |              |    ouvertes lorsque l'ascenseur est arrivé à l'étage retour
|    |              |    s'il en a été défini une.
|    |              |
|    |              +- Etat des portes au niveau [CO:416B] - (Service)
|    |              |    Cet objet définit si les portes doivent se fermer après un
|    |              |    certain temps après avoir atteint le niveau.
|    |              |
|    |              +- Durée de la sirène/signal d'affichage [CO:416B-10] -
|    |              |  (Service)
|    |              |    Cet objet définit combien de temps le signal de sortie de
|    |              |    la sirène/affichage doit rester allumé lorsque les
|    |              |    fonctions de supervision ont été déclenchées. Par défaut,
|    |              |    le signal reste allumé tant que la supervision a été
|    |              |    déclenchée. Cependant, si vous utilisez une sirène ou un
|    |              |    buzzer, il peut être judicieux de limiter la durée.
|    |              |
|    |              +- Réouverture des portes via l'appel de etage [CO:416B-13] -
|    |                 (Service)
|    |                   Cet objet définit si la porte de l'ascenseur peut être
|    |                   rouverte au moyen d'un appel palier. La porte peut toujours
|    |                   être rouverte par un appel de cabine ou le bouton
|    |                   d'ouverture de porte. Mais la possibilité de rouvrir la
```

```
|    |                  porte par un appel palier peut dépendre de l'utilisation
|    |                  réelle de la fonction.
|    |
|    +- Plus…
|         |
|         +- Entrée de supervision générique #5
|         |    |
|         |    +- Utilisation [CO:41D4-1] - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique donnée
|         |    |    doit être utilisée par le système ou non.
|         |    |
|         |    +- Temporisation à l'entrée [CO:41D4-2] - (Service)
|         |    |    Cet objet définit le délai d'entrée de l'entrée de supervision
|         |    |    générique. Ceci est utilisé pour retarder l'activation si le
|         |    |    signal change d'état.
|         |    |
|         |    +- Signalisation des défauts [CO:41D4-3] - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit la signalisation de défaut de l'entrée de
|         |    |    supervision générique. Ce paramètre définit si le signal doit
|         |    |    provoquer un événement'défaut 'hors service' ou 'blocage'.
|         |    |
|         |    +- Gestion de l'inspection [CO:41D4-4] - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit être
|         |    |    exclue lors d'une inspection ou d'une opération de sauvetage
|         |    |    d'urgence.
|         |    |
|         |    +- Plus…
|         |         |
|         |         +- Désactiver le rénivellage [CO:41D4-5] - (Setup)
|         |         |    Cet objet détermine si l'entrée de surveillance générique
|         |         |    doit désactiver le re-nivellage lorsqu'elle est déclenchée.
|         |         |
|         |         +- Règle des économies d'énergie [CO:41D4-7] - (Setup)
|         |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit
|         |         |    être exclue en mode économie d'énergie ou en mode veille.
|         |         |
|         |         +- Alarme incendie/Politique de service [CO:41D4-8] - (Setup)
|         |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit
|         |         |    être exclue étant en fonctionnement Alarme incendie ou
|         |         |    rappel/service incendie.
|         |         |
|         |         +- Nom/Note [CO:41D4-6] - (Service)
|         |         |    Cet objet définit un texte ou un nom supplémentaire pour
|         |         |    les entrées de surveillance génériques afin de les rendre
|         |         |    moins 'générales' pour le technicien ou l'utilisateur.
|         |         |
|         |         +- Encore plus…
|         |              |
|         |              +- Étage de destination [CO:41D4-9] - (Service)
|         |              |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique
|         |              |    doit être utilisée pour conduire l'ascenseur à un
|         |              |    étage de destination dédié.
|         |              |
|         |              +- Portes à ouvrir après l'arrivée [CO:41D4-11] -
|         |              |  (Service)
|         |              |    Cet objet permet de définir les portes qui doivent
|         |              |    être ouvertes lorsque l'ascenseur est arrivé à l'étage
|         |              |    retour s'il en a été défini une.
|         |              |
|         |              +- Etat des portes au niveau [CO:41D4] - (Service)
|         |              |    Cet objet définit si les portes doivent se fermer
|         |              |    après un certain temps après avoir atteint le niveau.
|         |              |
|         |              +- Durée de la sirène/signal d'affichage [CO:41D4-10] -
|         |              |  (Service)
|         |              |    Cet objet définit combien de temps le signal de sortie
|         |              |    de la sirène/affichage doit rester allumé lorsque les
|         |              |    fonctions de supervision ont été déclenchées. Par
|         |              |    défaut, le signal reste allumé tant que la supervision
|         |              |    a été déclenchée. Cependant, si vous utilisez une
|         |              |    sirène ou un buzzer, il peut être judicieux de limiter
|         |              |    la durée.
```

```
|         |             |
|         |             +- Réouverture des portes via l'appel de etage
|         |                [CO:41D4-13] - (Service)
|         |                  Cet objet définit si la porte de l'ascenseur peut être
|         |                  rouverte au moyen d'un appel palier. La porte peut
|         |                  toujours être rouverte par un appel de cabine ou le
|         |                  bouton d'ouverture de porte. Mais la possibilité de
|         |                  rouvrir la porte par un appel palier peut dépendre de
|         |                  l'utilisation réelle de la fonction.
|         |
|         +- Entrée de supervision générique #6
|         |    |
|         |    +- Utilisation [CO:41D5-1] - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique donnée
|         |    |    doit être utilisée par le système ou non.
|         |    |
|         |    +- Temporisation à l'entrée [CO:41D5-2] - (Service)
|         |    |    Cet objet définit le délai d'entrée de l'entrée de supervision
|         |    |    générique. Ceci est utilisé pour retarder l'activation si le
|         |    |    signal change d'état.
|         |    |
|         |    +- Signalisation des défauts [CO:41D5-3] - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit la signalisation de défaut de l'entrée de
|         |    |    supervision générique. Ce paramètre définit si le signal doit
|         |    |    provoquer un événement'défaut 'hors service' ou 'blocage'.
|         |    |
|         |    +- Gestion de l'inspection [CO:41D5-4] - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit être
|         |    |    exclue lors d'une inspection ou d'une opération de sauvetage
|         |    |    d'urgence.
|         |    |
|         |    +- Plus…
|         |         |
|         |         +- Désactiver le rénivellage [CO:41D5-5] - (Setup)
|         |         |    Cet objet détermine si l'entrée de surveillance générique
|         |         |    doit désactiver le re-nivellage lorsqu'elle est déclenchée.
|         |         |
|         |         +- Règle des économies d'énergie [CO:41D5-7] - (Setup)
|         |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit
|         |         |    être exclue en mode économie d'énergie ou en mode veille.
|         |         |
|         |         +- Alarme incendie/Politique de service [CO:41D5-8] - (Setup)
|         |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit
|         |         |    être exclue étant en fonctionnement Alarme incendie ou
|         |         |    rappel/service incendie.
|         |         |
|         |         +- Nom/Note [CO:41D5-6] - (Service)
|         |         |    Cet objet définit un texte ou un nom supplémentaire pour
|         |         |    les entrées de surveillance génériques afin de les rendre
|         |         |    moins 'générales' pour le technicien ou l'utilisateur.
|         |         |
|         |         +- Encore plus…
|         |              |
|         |              +- Étage de destination [CO:41D5-9] - (Service)
|         |              |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique
|         |              |    doit être utilisée pour conduire l'ascenseur à un
|         |              |    étage de destination dédié.
|         |              |
|         |              +- Portes à ouvrir après l'arrivée [CO:41D5-11] -
|         |              |  (Service)
|         |              |    Cet objet permet de définir les portes qui doivent
|         |              |    être ouvertes lorsque l'ascenseur est arrivé à l'étage
|         |              |    retour s'il en a été défini une.
|         |              |
|         |              +- Etat des portes au niveau [CO:41D5] - (Service)
|         |              |    Cet objet définit si les portes doivent se fermer
|         |              |    après un certain temps après avoir atteint le niveau.
|         |              |
|         |              +- Durée de la sirène/signal d'affichage [CO:41D5-10] -
|         |              |  (Service)
|         |              |    Cet objet définit combien de temps le signal de sortie
|         |              |    de la sirène/affichage doit rester allumé lorsque les
```

```
|         |             |    fonctions de supervision ont été déclenchées. Par
|         |             |    défaut, le signal reste allumé tant que la supervision
|         |             |    a été déclenchée. Cependant, si vous utilisez une
|         |             |    sirène ou un buzzer, il peut être judicieux de limiter
|         |             |    la durée.
|         |             |
|         |             +- Réouverture des portes via l'appel de etage
|         |                [CO:41D5-13] - (Service)
|         |                  Cet objet définit si la porte de l'ascenseur peut être
|         |                  rouverte au moyen d'un appel palier. La porte peut
|         |                  toujours être rouverte par un appel de cabine ou le
|         |                  bouton d'ouverture de porte. Mais la possibilité de
|         |                  rouvrir la porte par un appel palier peut dépendre de
|         |                  l'utilisation réelle de la fonction.
|         |
|         +- Entrée de supervision générique #7
|         |    |
|         |    +- Utilisation [CO:41D6-1] - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique donnée
|         |    |    doit être utilisée par le système ou non.
|         |    |
|         |    +- Temporisation à l'entrée [CO:41D6-2] - (Service)
|         |    |    Cet objet définit le délai d'entrée de l'entrée de supervision
|         |    |    générique. Ceci est utilisé pour retarder l'activation si le
|         |    |    signal change d'état.
|         |    |
|         |    +- Signalisation des défauts [CO:41D6-3] - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit la signalisation de défaut de l'entrée de
|         |    |    supervision générique. Ce paramètre définit si le signal doit
|         |    |    provoquer un événement'défaut 'hors service' ou 'blocage'.
|         |    |
|         |    +- Gestion de l'inspection [CO:41D6-4] - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit être
|         |    |    exclue lors d'une inspection ou d'une opération de sauvetage
|         |    |    d'urgence.
|         |    |
|         |    +- Plus…
|         |         |
|         |         +- Désactiver le rénivellage [CO:41D6-5] - (Setup)
|         |         |    Cet objet détermine si l'entrée de surveillance générique
|         |         |    doit désactiver le re-nivellage lorsqu'elle est déclenchée.
|         |         |
|         |         +- Règle des économies d'énergie [CO:41D6-7] - (Setup)
|         |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit
|         |         |    être exclue en mode économie d'énergie ou en mode veille.
|         |         |
|         |         +- Alarme incendie/Politique de service [CO:41D6-8] - (Setup)
|         |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit
|         |         |    être exclue étant en fonctionnement Alarme incendie ou
|         |         |    rappel/service incendie.
|         |         |
|         |         +- Nom/Note [CO:41D6-6] - (Service)
|         |         |    Cet objet définit un texte ou un nom supplémentaire pour
|         |         |    les entrées de surveillance génériques afin de les rendre
|         |         |    moins 'générales' pour le technicien ou l'utilisateur.
|         |         |
|         |         +- Encore plus…
|         |              |
|         |              +- Étage de destination [CO:41D6-9] - (Service)
|         |              |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique
|         |              |    doit être utilisée pour conduire l'ascenseur à un
|         |              |    étage de destination dédié.
|         |              |
|         |              +- Portes à ouvrir après l'arrivée [CO:41D6-11] -
|         |              |  (Service)
|         |              |    Cet objet permet de définir les portes qui doivent
|         |              |    être ouvertes lorsque l'ascenseur est arrivé à l'étage
|         |              |    retour s'il en a été défini une.
|         |              |
|         |              +- Etat des portes au niveau [CO:41D6] - (Service)
|         |              |    Cet objet définit si les portes doivent se fermer
|         |              |    après un certain temps après avoir atteint le niveau.
```

```
|         |             |
|         |             +- Durée de la sirène/signal d'affichage [CO:41D6-10] -
|         |             |  (Service)
|         |             |    Cet objet définit combien de temps le signal de sortie
|         |             |    de la sirène/affichage doit rester allumé lorsque les
|         |             |    fonctions de supervision ont été déclenchées. Par
|         |             |    défaut, le signal reste allumé tant que la supervision
|         |             |    a été déclenchée. Cependant, si vous utilisez une
|         |             |    sirène ou un buzzer, il peut être judicieux de limiter
|         |             |    la durée.
|         |             |
|         |             +- Réouverture des portes via l'appel de etage
|         |                [CO:41D6-13] - (Service)
|         |                  Cet objet définit si la porte de l'ascenseur peut être
|         |                  rouverte au moyen d'un appel palier. La porte peut
|         |                  toujours être rouverte par un appel de cabine ou le
|         |                  bouton d'ouverture de porte. Mais la possibilité de
|         |                  rouvrir la porte par un appel palier peut dépendre de
|         |                  l'utilisation réelle de la fonction.
|         |
|         +- Entrée de supervision générique #8
|         |    |
|         |    +- Utilisation [CO:41D7-1] - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique donnée
|         |    |    doit être utilisée par le système ou non.
|         |    |
|         |    +- Temporisation à l'entrée [CO:41D7-2] - (Service)
|         |    |    Cet objet définit le délai d'entrée de l'entrée de supervision
|         |    |    générique. Ceci est utilisé pour retarder l'activation si le
|         |    |    signal change d'état.
|         |    |
|         |    +- Signalisation des défauts [CO:41D7-3] - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit la signalisation de défaut de l'entrée de
|         |    |    supervision générique. Ce paramètre définit si le signal doit
|         |    |    provoquer un événement'défaut 'hors service' ou 'blocage'.
|         |    |
|         |    +- Gestion de l'inspection [CO:41D7-4] - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit être
|         |    |    exclue lors d'une inspection ou d'une opération de sauvetage
|         |    |    d'urgence.
|         |    |
|         |    +- Plus…
|         |         |
|         |         +- Désactiver le rénivellage [CO:41D7-5] - (Setup)
|         |         |    Cet objet détermine si l'entrée de surveillance générique
|         |         |    doit désactiver le re-nivellage lorsqu'elle est déclenchée.
|         |         |
|         |         +- Règle des économies d'énergie [CO:41D7-7] - (Setup)
|         |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit
|         |         |    être exclue en mode économie d'énergie ou en mode veille.
|         |         |
|         |         +- Alarme incendie/Politique de service [CO:41D7-8] - (Setup)
|         |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit
|         |         |    être exclue étant en fonctionnement Alarme incendie ou
|         |         |    rappel/service incendie.
|         |         |
|         |         +- Nom/Note [CO:41D7-6] - (Service)
|         |         |    Cet objet définit un texte ou un nom supplémentaire pour
|         |         |    les entrées de surveillance génériques afin de les rendre
|         |         |    moins 'générales' pour le technicien ou l'utilisateur.
|         |         |
|         |         +- Encore plus…
|         |              |
|         |              +- Étage de destination [CO:41D7-9] - (Service)
|         |              |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique
|         |              |    doit être utilisée pour conduire l'ascenseur à un
|         |              |    étage de destination dédié.
|         |              |
|         |              +- Portes à ouvrir après l'arrivée [CO:41D7-11] -
|         |              |  (Service)
|         |              |    Cet objet permet de définir les portes qui doivent
|         |              |    être ouvertes lorsque l'ascenseur est arrivé à l'étage
```

```
|          |              |    retour s'il en a été défini une.
|          |              |
|          |              +- Etat des portes au niveau [CO:41D7] - (Service)
|          |              |    Cet objet définit si les portes doivent se fermer
|          |              |    après un certain temps après avoir atteint le niveau.
|          |              |
|          |              +- Durée de la sirène/signal d'affichage [CO:41D7-10] -
|          |              |  (Service)
|          |              |    Cet objet définit combien de temps le signal de sortie
|          |              |    de la sirène/affichage doit rester allumé lorsque les
|          |              |    fonctions de supervision ont été déclenchées. Par
|          |              |    défaut, le signal reste allumé tant que la supervision
|          |              |    a été déclenchée. Cependant, si vous utilisez une
|          |              |    sirène ou un buzzer, il peut être judicieux de limiter
|          |              |    la durée.
|          |              |
|          |              +- Réouverture des portes via l'appel de etage
|          |                 [CO:41D7-13] - (Service)
|          |                   Cet objet définit si la porte de l'ascenseur peut être
|          |                   rouverte au moyen d'un appel palier. La porte peut
|          |                   toujours être rouverte par un appel de cabine ou le
|          |                   bouton d'ouverture de porte. Mais la possibilité de
|          |                   rouvrir la porte par un appel palier peut dépendre de
|          |                   l'utilisation réelle de la fonction.
|          |
|          +- Encore plus…
|               |
|               +- Entrée de supervision générique #9
|               |    |
|               |    +- Utilisation [CO:41D8-1] - (Setup)
|               |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique
|               |    |    donnée doit être utilisée par le système ou non.
|               |    |
|               |    +- Temporisation à l'entrée [CO:41D8-2] - (Service)
|               |    |    Cet objet définit le délai d'entrée de l'entrée de
|               |    |    supervision générique. Ceci est utilisé pour retarder
|               |    |    l'activation si le signal change d'état.
|               |    |
|               |    +- Signalisation des défauts [CO:41D8-3] - (Setup)
|               |    |    Cet objet définit la signalisation de défaut de l'entrée de
|               |    |    supervision générique. Ce paramètre définit si le signal
|               |    |    doit provoquer un événement'défaut 'hors service' ou
|               |    |    'blocage'.
|               |    |
|               |    +- Gestion de l'inspection [CO:41D8-4] - (Setup)
|               |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit
|               |    |    être exclue lors d'une inspection ou d'une opération de
|               |    |    sauvetage d'urgence.
|               |    |
|               |    +- Plus…
|               |         |
|               |         +- Désactiver le rénivellage [CO:41D8-5] - (Setup)
|               |         |    Cet objet détermine si l'entrée de surveillance
|               |         |    générique doit désactiver le re-nivellage lorsqu'elle
|               |         |    est déclenchée.
|               |         |
|               |         +- Règle des économies d'énergie [CO:41D8-7] - (Setup)
|               |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique
|               |         |    doit être exclue en mode économie d'énergie ou en mode
|               |         |    veille.
|               |         |
|               |         +- Alarme incendie/Politique de service [CO:41D8-8] -
|               |         |  (Setup)
|               |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique
|               |         |    doit être exclue étant en fonctionnement Alarme
|               |         |    incendie ou rappel/service incendie.
|               |         |
|               |         +- Nom/Note [CO:41D8-6] - (Service)
|               |         |    Cet objet définit un texte ou un nom supplémentaire
|               |         |    pour les entrées de surveillance génériques afin de
|               |         |    les rendre moins 'générales' pour le technicien ou
|               |         |    l'utilisateur.
```

```
|              |         |
|              |         +- Encore plus…
|              |              |
|              |              +- Étage de destination [CO:41D8-9] - (Service)
|              |              |    Cet objet définit si l'entrée de supervision
|              |              |    générique doit être utilisée pour conduire
|              |              |    l'ascenseur à un étage de destination dédié.
|              |              |
|              |              +- Portes à ouvrir après l'arrivée [CO:41D8-11] -
|              |              |  (Service)
|              |              |    Cet objet permet de définir les portes qui
|              |              |    doivent être ouvertes lorsque l'ascenseur est
|              |              |    arrivé à l'étage retour s'il en a été défini une.
|              |              |
|              |              +- Etat des portes au niveau [CO:41D8] - (Service)
|              |              |    Cet objet définit si les portes doivent se fermer
|              |              |    après un certain temps après avoir atteint le
|              |              |    niveau.
|              |              |
|              |              +- Durée de la sirène/signal d'affichage
|              |              |  [CO:41D8-10] - (Service)
|              |              |    Cet objet définit combien de temps le signal de
|              |              |    sortie de la sirène/affichage doit rester allumé
|              |              |    lorsque les fonctions de supervision ont été
|              |              |    déclenchées. Par défaut, le signal reste allumé
|              |              |    tant que la supervision a été déclenchée.
|              |              |    Cependant, si vous utilisez une sirène ou un
|              |              |    buzzer, il peut être judicieux de limiter la
|              |              |    durée.
|              |              |
|              |              +- Réouverture des portes via l'appel de etage
|              |                 [CO:41D8-13] - (Service)
|              |                   Cet objet définit si la porte de l'ascenseur peut
|              |                   être rouverte au moyen d'un appel palier. La
|              |                   porte peut toujours être rouverte par un appel de
|              |                   cabine ou le bouton d'ouverture de porte. Mais la
|              |                   possibilité de rouvrir la porte par un appel
|              |                   palier peut dépendre de l'utilisation réelle de
|              |                   la fonction.
|              |
|              +- Entrée de supervision générique #10
|              |    |
|              |    +- Utilisation [CO:41D9-1] - (Setup)
|              |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique
|              |    |    donnée doit être utilisée par le système ou non.
|              |    |
|              |    +- Temporisation à l'entrée [CO:41D9-2] - (Service)
|              |    |    Cet objet définit le délai d'entrée de l'entrée de
|              |    |    supervision générique. Ceci est utilisé pour retarder
|              |    |    l'activation si le signal change d'état.
|              |    |
|              |    +- Signalisation des défauts [CO:41D9-3] - (Setup)
|              |    |    Cet objet définit la signalisation de défaut de l'entrée de
|              |    |    supervision générique. Ce paramètre définit si le signal
|              |    |    doit provoquer un événement'défaut 'hors service' ou
|              |    |    'blocage'.
|              |    |
|              |    +- Gestion de l'inspection [CO:41D9-4] - (Setup)
|              |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit
|              |    |    être exclue lors d'une inspection ou d'une opération de
|              |    |    sauvetage d'urgence.
|              |    |
|              |    +- Plus…
|              |         |
|              |         +- Désactiver le rénivellage [CO:41D9-5] - (Setup)
|              |         |    Cet objet détermine si l'entrée de surveillance
|              |         |    générique doit désactiver le re-nivellage lorsqu'elle
|              |         |    est déclenchée.
|              |         |
|              |         +- Règle des économies d'énergie [CO:41D9-7] - (Setup)
|              |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique
|              |         |    doit être exclue en mode économie d'énergie ou en mode
```

```
|              |          |    veille.
|              |          |
|              |          +- Alarme incendie/Politique de service [CO:41D9-8] -
|              |          |  (Setup)
|              |          |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique
|              |          |    doit être exclue étant en fonctionnement Alarme
|              |          |    incendie ou rappel/service incendie.
|              |          |
|              |          +- Nom/Note [CO:41D9-6] - (Service)
|              |          |    Cet objet définit un texte ou un nom supplémentaire
|              |          |    pour les entrées de surveillance génériques afin de
|              |          |    les rendre moins 'générales' pour le technicien ou
|              |          |    l'utilisateur.
|              |          |
|              |          +- Encore plus…
|              |               |
|              |               +- Étage de destination [CO:41D9-9] - (Service)
|              |               |    Cet objet définit si l'entrée de supervision
|              |               |    générique doit être utilisée pour conduire
|              |               |    l'ascenseur à un étage de destination dédié.
|              |               |
|              |               +- Portes à ouvrir après l'arrivée [CO:41D9-11] -
|              |               |  (Service)
|              |               |    Cet objet permet de définir les portes qui
|              |               |    doivent être ouvertes lorsque l'ascenseur est
|              |               |    arrivé à l'étage retour s'il en a été défini une.
|              |               |
|              |               +- Etat des portes au niveau [CO:41D9] - (Service)
|              |               |    Cet objet définit si les portes doivent se fermer
|              |               |    après un certain temps après avoir atteint le
|              |               |    niveau.
|              |               |
|              |               +- Durée de la sirène/signal d'affichage
|              |               |  [CO:41D9-10] - (Service)
|              |               |    Cet objet définit combien de temps le signal de
|              |               |    sortie de la sirène/affichage doit rester allumé
|              |               |    lorsque les fonctions de supervision ont été
|              |               |    déclenchées. Par défaut, le signal reste allumé
|              |               |    tant que la supervision a été déclenchée.
|              |               |    Cependant, si vous utilisez une sirène ou un
|              |               |    buzzer, il peut être judicieux de limiter la
|              |               |    durée.
|              |               |
|              |               +- Réouverture des portes via l'appel de etage
|              |                  [CO:41D9-13] - (Service)
|              |                    Cet objet définit si la porte de l'ascenseur peut
|              |                    être rouverte au moyen d'un appel palier. La
|              |                    porte peut toujours être rouverte par un appel de
|              |                    cabine ou le bouton d'ouverture de porte. Mais la
|              |                    possibilité de rouvrir la porte par un appel
|              |                    palier peut dépendre de l'utilisation réelle de
|              |                    la fonction.
|              |
|              +- Entrée de supervision générique #11
|              |    |
|              |    +- Utilisation [CO:41DA-1] - (Setup)
|              |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique
|              |    |    donnée doit être utilisée par le système ou non.
|              |    |
|              |    +- Temporisation à l'entrée [CO:41DA-2] - (Service)
|              |    |    Cet objet définit le délai d'entrée de l'entrée de
|              |    |    supervision générique. Ceci est utilisé pour retarder
|              |    |    l'activation si le signal change d'état.
|              |    |
|              |    +- Signalisation des défauts [CO:41DA-3] - (Setup)
|              |    |    Cet objet définit la signalisation de défaut de l'entrée de
|              |    |    supervision générique. Ce paramètre définit si le signal
|              |    |    doit provoquer un événement'défaut 'hors service' ou
|              |    |    'blocage'.
|              |    |
|              |    +- Gestion de l'inspection [CO:41DA-4] - (Setup)
|              |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit
```

```
|              |    |    être exclue lors d'une inspection ou d'une opération de
|              |    |    sauvetage d'urgence.
|              |    |
|              |    +- Plus…
|              |         |
|              |         +- Désactiver le rénivellage [CO:41DA-5] - (Setup)
|              |         |    Cet objet détermine si l'entrée de surveillance
|              |         |    générique doit désactiver le re-nivellage lorsqu'elle
|              |         |    est déclenchée.
|              |         |
|              |         +- Règle des économies d'énergie [CO:41DA-7] - (Setup)
|              |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique
|              |         |    doit être exclue en mode économie d'énergie ou en mode
|              |         |    veille.
|              |         |
|              |         +- Alarme incendie/Politique de service [CO:41DA-8] -
|              |         |  (Setup)
|              |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique
|              |         |    doit être exclue étant en fonctionnement Alarme
|              |         |    incendie ou rappel/service incendie.
|              |         |
|              |         +- Nom/Note [CO:41DA-6] - (Service)
|              |         |    Cet objet définit un texte ou un nom supplémentaire
|              |         |    pour les entrées de surveillance génériques afin de
|              |         |    les rendre moins 'générales' pour le technicien ou
|              |         |    l'utilisateur.
|              |         |
|              |         +- Encore plus…
|              |              |
|              |              +- Étage de destination [CO:41DA-9] - (Service)
|              |              |    Cet objet définit si l'entrée de supervision
|              |              |    générique doit être utilisée pour conduire
|              |              |    l'ascenseur à un étage de destination dédié.
|              |              |
|              |              +- Portes à ouvrir après l'arrivée [CO:41DA-11] -
|              |              |  (Service)
|              |              |    Cet objet permet de définir les portes qui
|              |              |    doivent être ouvertes lorsque l'ascenseur est
|              |              |    arrivé à l'étage retour s'il en a été défini une.
|              |              |
|              |              +- Etat des portes au niveau [CO:41DA] - (Service)
|              |              |    Cet objet définit si les portes doivent se fermer
|              |              |    après un certain temps après avoir atteint le
|              |              |    niveau.
|              |              |
|              |              +- Durée de la sirène/signal d'affichage
|              |              |  [CO:41DA-10] - (Service)
|              |              |    Cet objet définit combien de temps le signal de
|              |              |    sortie de la sirène/affichage doit rester allumé
|              |              |    lorsque les fonctions de supervision ont été
|              |              |    déclenchées. Par défaut, le signal reste allumé
|              |              |    tant que la supervision a été déclenchée.
|              |              |    Cependant, si vous utilisez une sirène ou un
|              |              |    buzzer, il peut être judicieux de limiter la
|              |              |    durée.
|              |              |
|              |              +- Réouverture des portes via l'appel de etage
|              |                 [CO:41DA-13] - (Service)
|              |                   Cet objet définit si la porte de l'ascenseur peut
|              |                   être rouverte au moyen d'un appel palier. La
|              |                   porte peut toujours être rouverte par un appel de
|              |                   cabine ou le bouton d'ouverture de porte. Mais la
|              |                   possibilité de rouvrir la porte par un appel
|              |                   palier peut dépendre de l'utilisation réelle de
|              |                   la fonction.
|              |
|              +- Entrée de supervision générique #12
|              |    |
|              |    +- Utilisation [CO:41DB-1] - (Setup)
|              |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique
|              |    |    donnée doit être utilisée par le système ou non.
|              |    |    |
```

```
|              |    +- Temporisation à l'entrée [CO:41DB-2] - (Service)
|              |    |    Cet objet définit le délai d'entrée de l'entrée de
|              |    |    supervision générique. Ceci est utilisé pour retarder
|              |    |    l'activation si le signal change d'état.
|              |    |
|              |    +- Signalisation des défauts [CO:41DB-3] - (Setup)
|              |    |    Cet objet définit la signalisation de défaut de l'entrée de
|              |    |    supervision générique. Ce paramètre définit si le signal
|              |    |    doit provoquer un événement'défaut 'hors service' ou
|              |    |    'blocage'.
|              |    |
|              |    +- Gestion de l'inspection [CO:41DB-4] - (Setup)
|              |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique doit
|              |    |    être exclue lors d'une inspection ou d'une opération de
|              |    |    sauvetage d'urgence.
|              |    |
|              |    +- Plus…
|              |         |
|              |         +- Désactiver le rénivellage [CO:41DB-5] - (Setup)
|              |         |    Cet objet détermine si l'entrée de surveillance
|              |         |    générique doit désactiver le re-nivellage lorsqu'elle
|              |         |    est déclenchée.
|              |         |
|              |         +- Règle des économies d'énergie [CO:41DB-7] - (Setup)
|              |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique
|              |         |    doit être exclue en mode économie d'énergie ou en mode
|              |         |    veille.
|              |         |
|              |         +- Alarme incendie/Politique de service [CO:41DB-8] -
|              |         |  (Setup)
|              |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique
|              |         |    doit être exclue étant en fonctionnement Alarme
|              |         |    incendie ou rappel/service incendie.
|              |         |
|              |         +- Nom/Note [CO:41DB-6] - (Service)
|              |         |    Cet objet définit un texte ou un nom supplémentaire
|              |         |    pour les entrées de surveillance génériques afin de
|              |         |    les rendre moins 'générales' pour le technicien ou
|              |         |    l'utilisateur.
|              |         |
|              |         +- Encore plus…
|              |              |
|              |              +- Étage de destination [CO:41DB-9] - (Service)
|              |              |    Cet objet définit si l'entrée de supervision
|              |              |    générique doit être utilisée pour conduire
|              |              |    l'ascenseur à un étage de destination dédié.
|              |              |
|              |              +- Portes à ouvrir après l'arrivée [CO:41DB-11] -
|              |              |  (Service)
|              |              |    Cet objet permet de définir les portes qui
|              |              |    doivent être ouvertes lorsque l'ascenseur est
|              |              |    arrivé à l'étage retour s'il en a été défini une.
|              |              |
|              |              +- Etat des portes au niveau [CO:41DB] - (Service)
|              |              |    Cet objet définit si les portes doivent se fermer
|              |              |    après un certain temps après avoir atteint le
|              |              |    niveau.
|              |              |
|              |              +- Durée de la sirène/signal d'affichage
|              |              |  [CO:41DB-10] - (Service)
|              |              |    Cet objet définit combien de temps le signal de
|              |              |    sortie de la sirène/affichage doit rester allumé
|              |              |    lorsque les fonctions de supervision ont été
|              |              |    déclenchées. Par défaut, le signal reste allumé
|              |              |    tant que la supervision a été déclenchée.
|              |              |    Cependant, si vous utilisez une sirène ou un
|              |              |    buzzer, il peut être judicieux de limiter la
|              |              |    durée.
|              |              |
|              |              +- Réouverture des portes via l'appel de etage
|              |                 [CO:41DB-13] - (Service)
|              |                   Cet objet définit si la porte de l'ascenseur peut
```

```
|              |                  être rouverte au moyen d'un appel palier. La
|              |                  porte peut toujours être rouverte par un appel de
|              |                  cabine ou le bouton d'ouverture de porte. Mais la
|              |                  possibilité de rouvrir la porte par un appel
|              |                  palier peut dépendre de l'utilisation réelle de
|              |                  la fonction.
|              |
|              +- Encore plus…
|                   |
|                   +- Entrée de supervision générique #13
|                   |    |
|                   |    +- Utilisation [CO:41DC-1] - (Setup)
|                   |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique
|                   |    |    donnée doit être utilisée par le système ou non.
|                   |    |
|                   |    +- Temporisation à l'entrée [CO:41DC-2] - (Service)
|                   |    |    Cet objet définit le délai d'entrée de l'entrée de
|                   |    |    supervision générique. Ceci est utilisé pour retarder
|                   |    |    l'activation si le signal change d'état.
|                   |    |
|                   |    +- Signalisation des défauts [CO:41DC-3] - (Setup)
|                   |    |    Cet objet définit la signalisation de défaut de
|                   |    |    l'entrée de supervision générique. Ce paramètre
|                   |    |    définit si le signal doit provoquer un
|                   |    |    événement'défaut 'hors service' ou 'blocage'.
|                   |    |
|                   |    +- Gestion de l'inspection [CO:41DC-4] - (Setup)
|                   |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique
|                   |    |    doit être exclue lors d'une inspection ou d'une
|                   |    |    opération de sauvetage d'urgence.
|                   |    |
|                   |    +- Plus…
|                   |         |
|                   |         +- Désactiver le rénivellage [CO:41DC-5] - (Setup)
|                   |         |    Cet objet détermine si l'entrée de surveillance
|                   |         |    générique doit désactiver le re-nivellage
|                   |         |    lorsqu'elle est déclenchée.
|                   |         |
|                   |         +- Règle des économies d'énergie [CO:41DC-7] -
|                   |         |  (Setup)
|                   |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision
|                   |         |    générique doit être exclue en mode économie
|                   |         |    d'énergie ou en mode veille.
|                   |         |
|                   |         +- Alarme incendie/Politique de service [CO:41DC-8]
|                   |         |  - (Setup)
|                   |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision
|                   |         |    générique doit être exclue étant en
|                   |         |    fonctionnement Alarme incendie ou rappel/service
|                   |         |    incendie.
|                   |         |
|                   |         +- Nom/Note [CO:41DC-6] - (Service)
|                   |         |    Cet objet définit un texte ou un nom
|                   |         |    supplémentaire pour les entrées de surveillance
|                   |         |    génériques afin de les rendre moins 'générales'
|                   |         |    pour le technicien ou l'utilisateur.
|                   |         |
|                   |         +- Encore plus…
|                   |              |
|                   |              +- Étage de destination [CO:41DC-9] - (Service)
|                   |              |    Cet objet définit si l'entrée de supervision
|                   |              |    générique doit être utilisée pour conduire
|                   |              |    l'ascenseur à un étage de destination dédié.
|                   |              |
|                   |              +- Portes à ouvrir après l'arrivée [CO:41DC-11]
|                   |              |  - (Service)
|                   |              |    Cet objet permet de définir les portes qui
|                   |              |    doivent être ouvertes lorsque l'ascenseur
|                   |              |    est arrivé à l'étage retour s'il en a été
|                   |              |    défini une.
|                   |              |
|                   |              +- Etat des portes au niveau [CO:41DC] -
```

```
|                    |              |  (Service)
|                    |              |    Cet objet définit si les portes doivent se
|                    |              |    fermer après un certain temps après avoir
|                    |              |    atteint le niveau.
|                    |              |
|                    |              +- Durée de la sirène/signal d'affichage
|                    |              |  [CO:41DC-10] - (Service)
|                    |              |    Cet objet définit combien de temps le signal
|                    |              |    de sortie de la sirène/affichage doit rester
|                    |              |    allumé lorsque les fonctions de supervision
|                    |              |    ont été déclenchées. Par défaut, le signal
|                    |              |    reste allumé tant que la supervision a été
|                    |              |    déclenchée. Cependant, si vous utilisez une
|                    |              |    sirène ou un buzzer, il peut être judicieux
|                    |              |    de limiter la durée.
|                    |              |
|                    |              +- Réouverture des portes via l'appel de etage
|                    |                 [CO:41DC-13] - (Service)
|                    |                   Cet objet définit si la porte de l'ascenseur
|                    |                   peut être rouverte au moyen d'un appel
|                    |                   palier. La porte peut toujours être rouverte
|                    |                   par un appel de cabine ou le bouton
|                    |                   d'ouverture de porte. Mais la possibilité de
|                    |                   rouvrir la porte par un appel palier peut
|                    |                   dépendre de l'utilisation réelle de la
|                    |                   fonction.
|                    |
|                    +- Entrée de supervision générique #14
|                    |    |
|                    |    +- Utilisation [CO:41DD-1] - (Setup)
|                    |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique
|                    |    |    donnée doit être utilisée par le système ou non.
|                    |    |
|                    |    +- Temporisation à l'entrée [CO:41DD-2] - (Service)
|                    |    |    Cet objet définit le délai d'entrée de l'entrée de
|                    |    |    supervision générique. Ceci est utilisé pour retarder
|                    |    |    l'activation si le signal change d'état.
|                    |    |
|                    |    +- Signalisation des défauts [CO:41DD-3] - (Setup)
|                    |    |    Cet objet définit la signalisation de défaut de
|                    |    |    l'entrée de supervision générique. Ce paramètre
|                    |    |    définit si le signal doit provoquer un
|                    |    |    événement'défaut 'hors service' ou 'blocage'.
|                    |    |
|                    |    +- Gestion de l'inspection [CO:41DD-4] - (Setup)
|                    |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique
|                    |    |    doit être exclue lors d'une inspection ou d'une
|                    |    |    opération de sauvetage d'urgence.
|                    |    |
|                    |    +- Plus…
|                    |         |
|                    |         +- Désactiver le rénivellage [CO:41DD-5] - (Setup)
|                    |         |    Cet objet détermine si l'entrée de surveillance
|                    |         |    générique doit désactiver le re-nivellage
|                    |         |    lorsqu'elle est déclenchée.
|                    |         |
|                    |         +- Règle des économies d'énergie [CO:41DD-7] -
|                    |         |  (Setup)
|                    |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision
|                    |         |    générique doit être exclue en mode économie
|                    |         |    d'énergie ou en mode veille.
|                    |         |
|                    |         +- Alarme incendie/Politique de service [CO:41DD-8]
|                    |         |  - (Setup)
|                    |         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision
|                    |         |    générique doit être exclue étant en
|                    |         |    fonctionnement Alarme incendie ou rappel/service
|                    |         |    incendie.
|                    |         |
|                    |         +- Nom/Note [CO:41DD-6] - (Service)
|                    |         |    Cet objet définit un texte ou un nom
|                    |         |    supplémentaire pour les entrées de surveillance
```

```
|                    |         |    génériques afin de les rendre moins 'générales'
|                    |         |    pour le technicien ou l'utilisateur.
|                    |         |
|                    |         +- Encore plus…
|                    |              |
|                    |              +- Étage de destination [CO:41DD-9] - (Service)
|                    |              |    Cet objet définit si l'entrée de supervision
|                    |              |    générique doit être utilisée pour conduire
|                    |              |    l'ascenseur à un étage de destination dédié.
|                    |              |
|                    |              +- Portes à ouvrir après l'arrivée [CO:41DD-11]
|                    |              |  - (Service)
|                    |              |    Cet objet permet de définir les portes qui
|                    |              |    doivent être ouvertes lorsque l'ascenseur
|                    |              |    est arrivé à l'étage retour s'il en a été
|                    |              |    défini une.
|                    |              |
|                    |              +- Etat des portes au niveau [CO:41DD] -
|                    |              |  (Service)
|                    |              |    Cet objet définit si les portes doivent se
|                    |              |    fermer après un certain temps après avoir
|                    |              |    atteint le niveau.
|                    |              |
|                    |              +- Durée de la sirène/signal d'affichage
|                    |              |  [CO:41DD-10] - (Service)
|                    |              |    Cet objet définit combien de temps le signal
|                    |              |    de sortie de la sirène/affichage doit rester
|                    |              |    allumé lorsque les fonctions de supervision
|                    |              |    ont été déclenchées. Par défaut, le signal
|                    |              |    reste allumé tant que la supervision a été
|                    |              |    déclenchée. Cependant, si vous utilisez une
|                    |              |    sirène ou un buzzer, il peut être judicieux
|                    |              |    de limiter la durée.
|                    |              |
|                    |              +- Réouverture des portes via l'appel de etage
|                    |                 [CO:41DD-13] - (Service)
|                    |                   Cet objet définit si la porte de l'ascenseur
|                    |                   peut être rouverte au moyen d'un appel
|                    |                   palier. La porte peut toujours être rouverte
|                    |                   par un appel de cabine ou le bouton
|                    |                   d'ouverture de porte. Mais la possibilité de
|                    |                   rouvrir la porte par un appel palier peut
|                    |                   dépendre de l'utilisation réelle de la
|                    |                   fonction.
|                    |
|                    +- Entrée de supervision générique #15
|                    |    |
|                    |    +- Utilisation [CO:41DE-1] - (Setup)
|                    |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique
|                    |    |    donnée doit être utilisée par le système ou non.
|                    |    |
|                    |    +- Temporisation à l'entrée [CO:41DE-2] - (Service)
|                    |    |    Cet objet définit le délai d'entrée de l'entrée de
|                    |    |    supervision générique. Ceci est utilisé pour retarder
|                    |    |    l'activation si le signal change d'état.
|                    |    |
|                    |    +- Signalisation des défauts [CO:41DE-3] - (Setup)
|                    |    |    Cet objet définit la signalisation de défaut de
|                    |    |    l'entrée de supervision générique. Ce paramètre
|                    |    |    définit si le signal doit provoquer un
|                    |    |    événement'défaut 'hors service' ou 'blocage'.
|                    |    |
|                    |    +- Gestion de l'inspection [CO:41DE-4] - (Setup)
|                    |    |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique
|                    |    |    doit être exclue lors d'une inspection ou d'une
|                    |    |    opération de sauvetage d'urgence.
|                    |    |
|                    |    +- Plus…
|                    |         |
|                    |         +- Désactiver le rénivellage [CO:41DE-5] - (Setup)
|                    |         |    Cet objet détermine si l'entrée de surveillance
|                    |         |    générique doit désactiver le re-nivellage
```

```
|                    |          |    lorsqu'elle est déclenchée.
|                    |          |
|                    |          +- Règle des économies d'énergie [CO:41DE-7] -
|                    |          |  (Setup)
|                    |          |    Cet objet définit si l'entrée de supervision
|                    |          |    générique doit être exclue en mode économie
|                    |          |    d'énergie ou en mode veille.
|                    |          |
|                    |          +- Alarme incendie/Politique de service [CO:41DE-8]
|                    |          |  - (Setup)
|                    |          |    Cet objet définit si l'entrée de supervision
|                    |          |    générique doit être exclue étant en
|                    |          |    fonctionnement Alarme incendie ou rappel/service
|                    |          |    incendie.
|                    |          |
|                    |          +- Nom/Note [CO:41DE-6] - (Service)
|                    |          |    Cet objet définit un texte ou un nom
|                    |          |    supplémentaire pour les entrées de surveillance
|                    |          |    génériques afin de les rendre moins 'générales'
|                    |          |    pour le technicien ou l'utilisateur.
|                    |          |
|                    |          +- Encore plus…
|                    |               |
|                    |               +- Étage de destination [CO:41DE-9] - (Service)
|                    |               |    Cet objet définit si l'entrée de supervision
|                    |               |    générique doit être utilisée pour conduire
|                    |               |    l'ascenseur à un étage de destination dédié.
|                    |               |
|                    |               +- Portes à ouvrir après l'arrivée [CO:41DE-11]
|                    |               |  - (Service)
|                    |               |    Cet objet permet de définir les portes qui
|                    |               |    doivent être ouvertes lorsque l'ascenseur
|                    |               |    est arrivé à l'étage retour s'il en a été
|                    |               |    défini une.
|                    |               |
|                    |               +- Etat des portes au niveau [CO:41DE] -
|                    |               |  (Service)
|                    |               |    Cet objet définit si les portes doivent se
|                    |               |    fermer après un certain temps après avoir
|                    |               |    atteint le niveau.
|                    |               |
|                    |               +- Durée de la sirène/signal d'affichage
|                    |               |  [CO:41DE-10] - (Service)
|                    |               |    Cet objet définit combien de temps le signal
|                    |               |    de sortie de la sirène/affichage doit rester
|                    |               |    allumé lorsque les fonctions de supervision
|                    |               |    ont été déclenchées. Par défaut, le signal
|                    |               |    reste allumé tant que la supervision a été
|                    |               |    déclenchée. Cependant, si vous utilisez une
|                    |               |    sirène ou un buzzer, il peut être judicieux
|                    |               |    de limiter la durée.
|                    |               |
|                    |               +- Réouverture des portes via l'appel de etage
|                    |                  [CO:41DE-13] - (Service)
|                    |                    Cet objet définit si la porte de l'ascenseur
|                    |                    peut être rouverte au moyen d'un appel
|                    |                    palier. La porte peut toujours être rouverte
|                    |                    par un appel de cabine ou le bouton
|                    |                    d'ouverture de porte. Mais la possibilité de
|                    |                    rouvrir la porte par un appel palier peut
|                    |                    dépendre de l'utilisation réelle de la
|                    |                    fonction.
|                    |
|                    +- Entrée de supervision générique #16
|                         |
|                         +- Utilisation [CO:41DF-1] - (Setup)
|                         |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique
|                         |    donnée doit être utilisée par le système ou non.
|                         |
|                         +- Temporisation à l'entrée [CO:41DF-2] - (Service)
|                         |    Cet objet définit le délai d'entrée de l'entrée de
|                         |    supervision générique. Ceci est utilisé pour retarder
```

```
|                        |    l'activation si le signal change d'état.
|                        |
|                        +- Signalisation des défauts [CO:41DF-3] - (Setup)
|                        |    Cet objet définit la signalisation de défaut de
|                        |    l'entrée de supervision générique. Ce paramètre
|                        |    définit si le signal doit provoquer un
|                        |    événement'défaut 'hors service' ou 'blocage'.
|                        |
|                        +- Gestion de l'inspection [CO:41DF-4] - (Setup)
|                        |    Cet objet définit si l'entrée de supervision générique
|                        |    doit être exclue lors d'une inspection ou d'une
|                        |    opération de sauvetage d'urgence.
|                        |
|                        +- Plus…
|                             |
|                             +- Désactiver le rénivellage [CO:41DF-5] - (Setup)
|                             |    Cet objet détermine si l'entrée de surveillance
|                             |    générique doit désactiver le re-nivellage
|                             |    lorsqu'elle est déclenchée.
|                             |
|                             +- Règle des économies d'énergie [CO:41DF-7] -
|                             |  (Setup)
|                             |    Cet objet définit si l'entrée de supervision
|                             |    générique doit être exclue en mode économie
|                             |    d'énergie ou en mode veille.
|                             |
|                             +- Alarme incendie/Politique de service [CO:41DF-8]
|                             |  - (Setup)
|                             |    Cet objet définit si l'entrée de supervision
|                             |    générique doit être exclue étant en
|                             |    fonctionnement Alarme incendie ou rappel/service
|                             |    incendie.
|                             |
|                             +- Nom/Note [CO:41DF-6] - (Service)
|                             |    Cet objet définit un texte ou un nom
|                             |    supplémentaire pour les entrées de surveillance
|                             |    génériques afin de les rendre moins 'générales'
|                             |    pour le technicien ou l'utilisateur.
|                             |
|                             +- Encore plus…
|                                  |
|                                  +- Étage de destination [CO:41DF-9] - (Service)
|                                  |    Cet objet définit si l'entrée de supervision
|                                  |    générique doit être utilisée pour conduire
|                                  |    l'ascenseur à un étage de destination dédié.
|                                  |
|                                  +- Portes à ouvrir après l'arrivée [CO:41DF-11]
|                                  |  - (Service)
|                                  |    Cet objet permet de définir les portes qui
|                                  |    doivent être ouvertes lorsque l'ascenseur
|                                  |    est arrivé à l'étage retour s'il en a été
|                                  |    défini une.
|                                  |
|                                  +- Etat des portes au niveau [CO:41DF] -
|                                  |  (Service)
|                                  |    Cet objet définit si les portes doivent se
|                                  |    fermer après un certain temps après avoir
|                                  |    atteint le niveau.
|                                  |
|                                  +- Durée de la sirène/signal d'affichage
|                                  |  [CO:41DF-10] - (Service)
|                                  |    Cet objet définit combien de temps le signal
|                                  |    de sortie de la sirène/affichage doit rester
|                                  |    allumé lorsque les fonctions de supervision
|                                  |    ont été déclenchées. Par défaut, le signal
|                                  |    reste allumé tant que la supervision a été
|                                  |    déclenchée. Cependant, si vous utilisez une
|                                  |    sirène ou un buzzer, il peut être judicieux
|                                  |    de limiter la durée.
|                                  |
|                                  +- Réouverture des portes via l'appel de etage
|                                     [CO:41DF-13] - (Service)
```

```
|                                       Cet objet définit si la porte de l'ascenseur
|                                       peut être rouverte au moyen d'un appel
|                                       palier. La porte peut toujours être rouverte
|                                       par un appel de cabine ou le bouton
|                                       d'ouverture de porte. Mais la possibilité de
|                                       rouvrir la porte par un appel palier peut
|                                       dépendre de l'utilisation réelle de la
|                                       fonction.
|
+- Évacuation d'urgence
|    |
|    +- Activation/désactivation de l'évacuation d'urgence [CO:41A3] - (Setup)
|    |    Ce mode de fonctionnement est utilisé pour déplacer la cabine jusqu'à
|    |    l'étage suivant en ouvrant le frein et en limitant la vitesse à 0.3 m/s
|    |    maximum.
|    |
|    +- Distance d'arrêt d'évacuation d'urgence [CO:41A4] - (Service)
|    |    Si le mode de fonctionnement'Évacuation d'urgence' est utilisé pour
|    |    déplacer la cabine jusqu'à l'étage suivant en ouvrant le frein et en
|    |    limitant la vitesse à 0.3 m/s maximum, cet objet définit la distance
|    |    d'arrêt utilisée pour régler avec précision la position d'arrêt afin de
|    |    réduire le'pas' entre la cabine et le niveau étage.
|    |
|    +- Délai d'évacuation d'urgence automatique [CO:41A5] - (Service)
|    |    Si le mode de fonctionnement'Évacuation d'urgence' est utilisé pour
|    |    déplacer automatiquement la cabine jusqu'à l'étage suivant en relâchant le
|    |    frein et en limitant la vitesse à 0,3 m/s maximum, cet objet définit le
|    |    temps de retard utilisé pour relâcher le frein après que le mode de
|    |    fonctionnement a été activé.
|    |
|    +- Durée de l'évacuation d'urgence automatique [CO:41A6] - (Service)
|    |    Si le mode de fonctionnement'Évacuation d'urgence' est utilisé pour
|    |    déplacer automatiquement la cabine jusqu'à l'étage suivant en relâchant le
|    |    frein et en limitant la vitesse à 0,3 m/s maximum, cet objet définit le
|    |    timeout utilisé pour limiter la durée de l'opération avant que la
|    |    procédure soit finalement définie comme'ayant échoué'.
|    |
|    +- Plus…
|         |
|         +- Temps d'activation de l'automatique évacuation d'urgence [CO:41B6] -
|         |  (Service)
|         |    Cet objet définit un temps de retard utilisé pour accepter l'entrée
|         |    de la transformation de l'ascenseur en 'Opération d'évacuation
|         |    automatique'. Cela peut être utile si la sortie qui déclenche cette
|         |    entrée peut être mise en pointe pendant une courte période sans que
|         |    l'ascenseur ait besoin de réagir.
|         |
|         +- Vitesse maximale d'évacuation d'urgence [CO:41B5] - (Setup)
|         |    Dans ce mode de fonctionnement, la voiture est conduite en ouvrant le
|         |    frein et en limitant la vitesse à la valeur spécifiée, généralement
|         |    au maximum de 0.3 m/s jusqu'au prochain étage. Cet objet permet de
|         |    définir le seuil de vitesse utilisé pour activer le frein.
|         |
|         +- Contrôle du mouvement de la voiture l'évacuation d'urgence
|         |  automatique [CO:41B9] - (Service)
|         |    Si le mode de fonctionnement'Évacuation d'urgence' est utilisé pour
|         |    déplacer automatiquement la voiture jusqu'à l'étage suivant en
|         |    relâchant le frein et en limitant la vitesse à 0,3 m/s maximum, cet
|         |    objet active la surveillance du déplacement réel de l'ascenseur. Le
|         |    temps de surveillance est automatiquement réinitialisé lorsque le
|         |    panier se déplace.
|         |
|         +- Evacuation d'urgence manuelle vérification circuit de sécurité
|         |  [CO:41B7] - (Setup)
|         |    Cet objet détermine si le circuit de sécurité est pris en compte
|         |    comme condition préalable au desserrage du frein lors d'un desserrage
|         |    manuel d'urgence. Si le circuit de sécurité n'est pas alimenté, le
|         |    technicien doit vérifier manuellement que toutes les portes sont
|         |    fermées avant d'ouvrir le frein. C'est la même chose que s'il
|         |    desserrait le frein mécaniquement à la main. Utilisez donc cette
|         |    fonction avec prudence.
|         |
```

```
|         +- Encore plus…
|              |
|              +- Evacuation d'urgence manuelle protection contre les chutes
|              |  [CO:420A] - (Setup)
|              |    Cet objet définit si une prévention de descente liée doit être
|              |    activée par la commande d'ascenseur pendant le dégagement
|              |    d'urgence manuel. Cette option n'est disponible que si le
|              |    contrôle du circuit de sécurité a également été activé pour la
|              |    libération d'urgence manuelle. Dans le cas contraire, la
|              |    prévention de la descente doit être activée manuellement.
|              |
|              +- Utiliser le relais pilote normal pour l'ouverture du frein
|              |  [CO:41BB] - (Setup)
|              |    Cet objet définit si les relais pilotes réguliers doivent être
|              |    utilisés pour l'ouverture des freins. Sinon, seule la sortie
|              |    dédiée à l'ouverture du frein pour l'évacuation d'urgence
|              |    manuelle/automatique sera activée afin d'ouvrir le frein. La
|              |    possibilité d'utiliser les relais pilotes ordinaires pour
|              |    l'ouverture des freins dépend fortement de vos schémas actuels
|              |    et du type d'entraînement/de frein.
|              |
|              +- L'évacuation d'urgence autom. nécessite un appel de voiture
|                 [CO:4204] - (Service)
|                   Cet objet définit si le secours automatique d'urgence, qui ne
|                   fait passer l'ascenseur à l'étage supérieur qu'en ouvrant le
|                   frein, ne doit pas démarrer avant que le passager ait appuyé sur
|                   un bouton d'appel cabine. Cela peut s'être produit plus tôt en
|                   fonctionnement normal ou plus tard après que l'ascenseur se soit
|                   coincé entre les étages.
|
+- Controle de la cuvette réduite et de la protection de hauteur réduite.
|    |
|    +- Controle de la cuvette réduite et de la protection de hauteur réduite.
|    |  [CO:4043] - (Setup)
|    |    Cet objet définit si des signaux de supervision sont utilisés pour
|    |    surveiller la position mécanique des barrières utilisées dans les
|    |    solutions dans le cas de cuvette et hauteur dernier niveau réduites. Les
|    |    exigences à cet égard peuvent varier d'un pays à l'autre.
|    |
|    +- Type de surveillance de la cuvette réduite et de la barrière de protection
|    |  de hauteur réduite [CO:4059] - (Setup)
|    |    Cet objet définit si l'ascenseur est équipé d'une cuvette réduite et d'une
|    |    hauteur de gaine réduite ou seulement d'une cuvette ou hauteur de gaine
|    |    réduite.
|    |
|    +- Affectation des bornes d'entrée pour les barrières de la cuvette/tete réduites
|    |    |
|    |    +- Barrière 1 INS cuvette/hauteur réduite [CO:40C0-1] - (Service)
|    |    |    Ces objets sont utilisés pour assigner les paires de signaux d'entrée
|    |    |    pour la surveillance de la réduction de la hauteur libre/du puits aux
|    |    |    barrières ou aux emplacements. Vous pouvez donc définir si une paire
|    |    |    de signaux d'entrée est utilisée spécialement pour la barrière dans
|    |    |    la tête de puits de mine ou la balustrade de la voiture. Ces
|    |    |    informations peuvent être utilisées par l'ascenseur pour dessiner les
|    |    |    symboles sur l'écran dans la bonne couleur afin que vous puissiez
|    |    |    plus facilement identifier quelle barrière est dans la mauvaise
|    |    |    position pour déplacer l'ascenseur en mode normal ou en mode
|    |    |    inspection.
|    |    |
|    |    +- Barrière 2 INS cuvette/hauteur réduite [CO:40C0-2] - (Service)
|    |    |
|    |    +- Barrière 3 INS cuvette/hauteur réduite [CO:40C0-3] - (Service)
|    |    |
|    |    +- ELGO Statut de l'unité d'alimentation comme barrière signal d'entrée
|    |       INS [CO:40A4] - (Setup)
|    |         Cet objet définit si l'indication d'état EN81-21 de l'encodeur de
|    |         sécurité ELGO (PSU) peut remplacer l'entrée de position de
|    |         l'inspection de la barrière câblée (INS).
|    |
|    +- Plus…
|         |
|         +- Signaux de surveillance de porte supplémentaires
```

```
|         |    |
|         |    +- Signaux de surveillance de porte supplémentaires [CO:4042] -
|         |    |  (uniquement sur place) - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit si certaines portes disposent d'un contact de
|         |    |    surveillance supplémentaire indiquant que la porte a été ouverte
|         |    |    sans controle.
|         |    |
|         |    +- Tableau de surveillance de portes [CO:4041] - (uniquement sur
|         |    |  place) - (Setup)
|         |    |    Cet objet contient un tableau indiquant quelles portes
|         |    |    comportent un contact de surveillance supplémentaire indiquant
|         |    |    que la porte a été ouverte sans controle.
|         |    |
|         |    +- Délai de surveillance de porte supplémentaire [CO:4048] -
|         |    |  (Setup)
|         |    |    Cet objet définit la durée pendant laquelle les contacts de
|         |    |    supervision de porte supplémentaires doivent être coupés pour
|         |    |    qu'un événement de défaut de supervision puisse se produire.
|         |    |
|         |    +- Supervision de porte supplémentaire Surveillance des contacteurs
|         |    |  [CO:4049] - (uniquement sur place) - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit si un contacteur spécial est surveillé.
|         |    |    Celui-ci est utilisé pour couper l'alimentation de la chaîne de
|         |    |    sécurité si un ou plusieurs des contacts de supervision de porte
|         |    |    supplémentaires signalent qu'une porte a été ouverte.
|         |    |
|         |    +- Plus…
|         |         |
|         |         +- Distance d'arrêt en opération de sauvetage par rapport au
|         |         |  dernier niveau de surveillance de porte supplémentaire
|         |         |  [CO:4094] - (Setup)
|         |         |    Cet objet définit la distance d'arrêt avant la dernière
|         |         |    position au niveau du sol en cas de conduite en opération
|         |         |    de sauvetage d'urgence si la supervision de porte
|         |         |    supplémentaire habituellement utilisée avec une solution à
|         |         |    hauteur basse ou à fosse basse a été déclenchée.
|         |         |
|         |         +- Distance d'arrêt en opération de sauvetage par rapport au
|         |         |  bas niveau de surveillance de porte supplémentaire
|         |         |  [CO:4095] - (Setup)
|         |         |    Cet objet définit la distance d'arrêt avant la dernière
|         |         |    position au niveau du sol en cas de conduite en opération
|         |         |    de sauvetage d'urgence si la supervision de porte
|         |         |    supplémentaire habituellement utilisée avec une solution à
|         |         |    hauteur basse ou à fosse basse a été déclenchée.
|         |         |
|         |         +- Encore plus…
|         |              |
|         |              +- Contrôle de porte supplémentaire contact [CO:4068] -
|         |              |  (Setup)
|         |              |    Cet objet définit si le contact de la porte palière
|         |              |    fermée doit être utilisé pour décider si le contact de
|         |              |    supervision de porte supplémentaire au niveau de
|         |              |    l'étage courant doit être vérifié également avant le
|         |              |    démarrage ou non.
|         |              |
|         |              +- Clignotement des appels palier en cas d'erreur dans la
|         |                 surveillance de porte supplémentaire [CO:441A] -
|         |                 (Setup)
|         |                   Cet objet détermine si les voyants d'acquittement des
|         |                   appels palier doivent clignoter lorsque la
|         |                   surveillance de porte supplémentaire a été déclenchée.
|         |
|         +- Règle de blocage de la barrière de protection de la tête [CO:41E0] -
|         |  (Setup)
|         |    Cet objet définit si l'ascenseur doit être bloqué lorsque la barrière
|         |    est activée. Normalement, l'ascenseur devrait être bloqué dans cette
|         |    situation. Toutefois, pour certaines régions, des exceptions ont été
|         |    introduites pour la rénovation des anciens ascenseurs qui ne sont pas
|         |    ou ne peuvent pas être bloqués.
|         |
|         +- Distance de l'inspection a partir du niveau de l'etage
```

```
|         |    |
|         |    +- Distance d'arrêt en inspection par rapport au dernier niveau
|         |    |  [CO:401E] - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit la distance à parcourir pour s'arrêter au
|         |    |    niveau supérieur de l'étage si vous vous deplacez en inspection,
|         |    |    fin de course revision
|         |    |
|         |    +- Distance d'arrêt en inspection au niveau inférieur [CO:401F] -
|         |    |  (Setup)
|         |    |    Cet objet définit la distance à parcourir pour s'arrêter avant
|         |    |    la position du rez-de-chaussée si l'on se deplace en mode
|         |    |    inspection.
|         |    |
|         |    +- Distance déviante d'arrêt d'inspection au niveau inférieur dans
|         |    |  la fosse [CO:4076] - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit la distance à parcourir pour s'arrêter avant
|         |    |    la position du rez-de-chaussée si l'on se deplace en mode
|         |    |    inspection de la fosse.
|         |    |
|         |    +- Interrupteurs de pré fin de course [CO:4157] - (Setup)
|         |         Cet objet définit si des interrupteurs de pré fin de course sont
|         |         régulièrement utilisés pour s'assurer que la levée décélère à V0
|         |         avant que la toute fin de course de la gaine ne soit atteinte.
|         |
|         +- Distance de sécurité Espace de protection en bas [CO:405A] - (Setup)
|         |    Cet objet définit la position la plus basse jusqu'à laquelle la
|         |    voiture peut se déplacer en utilisant le panneau de commande
|         |    d'inspection du toit de la voiture dans la direction descendante sans
|         |    que la barrière dans la fosse n'ait été placée au préalable en
|         |    position d'inspection.
|         |
|         +- Distance de sécurité Espace de protection en haut [CO:40A3] - (Setup)
|              Cet objet définit la position la plus élevée jusqu'à laquelle la
|              voiture peut se déplacer en utilisant le panneau de contrôle
|              d'inspection des stands dans la direction ascendante sans que la
|              barrière de la tête ait été placée au préalable en position
|              d'inspection.
|
+- Encore plus…
     |
     +- Fonctionnement économie d'énergie
     |    |
     |    +- Temporisation d'économie d'énergie
     |    |    |
     |    |    +- Temporisation d'économie d'énergie [CO:41AE] - (Service)
     |    |    |    Si l'ascenseur est inactif pendant la période de temps donnée,
     |    |    |    l'ascenseur activera la sortie dédiée et transmettra le «Niveau
     |    |    |    d'économie d'énergie S4» via le bus CANopen. Habituellement, les
     |    |    |    écrans et les unités d'entraînement CANopen réagissent lorsque
     |    |    |    celui-ci passe automatiquement en mode de fonctionnement à
     |    |    |    économie d'énergie. Sachez que cela signifie en fait que le
     |    |    |    traitement du premier appel d'etage peut prendre un peu plus de
     |    |    |    temps car les systèmes doivent d'abord entrer en fonctionnement
     |    |    |    normal.
     |    |    |
     |    |    +- Économie d'énergie Temps de réveil [CO:41AC] - (Service)
     |    |         Si l'ascenseur est inactif pendant la période de temps donnée,
     |    |         l'ascenseur activera la sortie dédiée et transmettra le «Niveau
     |    |         d'économie d'énergie S4» via le bus CANopen. Habituellement, les
     |    |         écrans et les unités d'entraînement CANopen réagissent lorsque
     |    |         celui-ci passe automatiquement en mode de fonctionnement à
     |    |         économie d'énergie. Ce temps définit le temps qu'il faut pour
     |    |         réveiller tous les composants qui étaient entrés dans
     |    |         l'opération d'économie d'énergie auparavant.
     |    |
     |    +- Temporisation de Veille
     |         |
     |         +- Temporisation de Veille [CO:41AF] - (Service)
     |         |    Si l'ascenseur est inactif pendant la période de temps donnée,
     |         |    l'ascenseur activera la sortie dédiée et transmettra le «Niveau
     |         |    d'économie d'énergie S6» via le bus CANopen. Habituellement, le
     |         |    CANopen affiche les portes et les unités d'entraînement
```

```
|         |    réagissent lorsque ce mode de fonctionnement de veille passe
|         |    automatiquement en mode veille. Gardez à l'esprit que cela
|         |    signifie en fait que le traitement du premier appel palier peut
|         |    prendre un peu plus de temps car les systèmes doivent d'abord
|         |    entrer en fonctionnement normal et l'unité d'entraînement doit
|         |    remettre sous tension son bus CC.
|         |
|         +- Veille Temps de réveil [CO:41AD] - (Service)
|              Si l'ascenseur est inactif pendant la période de temps donnée,
|              l'ascenseur activera la sortie dédiée et transmettra le «Niveau
|              d'économie d'énergie S6» via le bus CANopen. Habituellement, le
|              CANopen affiche les portes et les unités d'entraînement
|              réagissent lorsque ce mode de fonctionnement de veille passe
|              automatiquement en mode veille. Cette durée définit le temps
|              nécessaire pour réveiller tous les composants qui étaient entrés
|              en mode veille auparavant.
|
+- Opération tremblement de terre
|    |
|    +- Utiliser l'opération sismique [CO:4210] - (Setup)
|    |    Cet objet est utilisé pour activer la prise en charge du mode de
|    |    fonctionnement tremblement de terre. Les passagers de la voiture
|    |    doivent être protégés des chutes d'objets et des collisions causées
|    |    par le contrepoids. De plus, le coincement de personnes dans
|    |    l'ascenseur doit être évité.
|    |
|    +- Plancher d'évacuation sismique [CO:4107-9] - (Setup)
|    |    Cet objet est utilisé pour définir un étage dédié vers lequel
|    |    l'ascenseur doit se rendre en cas de détection d'un tremblement de
|    |    terre. Si vous laissez ce paramètre désactivé, l'ascenseur se
|    |    déplacera vers l'étage supérieur vers le haut au-dessus du milieu de
|    |    la gaine afin de s'assurer que le contrepoids sera sous la cabine.
|    |
|    +- Portes de plancher de tremblement de terre [CO:4211] - (Setup)
|    |    Utilisez cet objet pour définir les portes à ouvrir lorsque
|    |    l'ascenseur arrive à l'étage sismique. Ce paramètre n'a de sens que
|    |    si un plancher spécial a été défini pour le fonctionnement sismique.
|    |
|    +- Comportement des portes sur le sol sismique [CO:4212] - (Service)
|    |    Cet objet définit si les portes doivent rester ouvertes ou se fermer
|    |    après un certain temps lorsque l'ascenseur a atteint l'étage du
|    |    tremblement de terre.
|    |
|    +- Plus…
|         |
|         +- Vitesse nominale du tremblement de terre [CO:4213] - (Setup)
|         |    Utilisez cet objet pour définir la vitesse maximale (V1..V4) que
|         |    l'ascenseur doit utiliser s'il fonctionne en mode Tremblement de
|         |    terre par rapport aux limites mécaniques des rails et des
|         |    galets.
|         |
|         +- Temps de repli sismique [CO:4214] - (Service)
|              Utilisez cet objet pour définir un temps de repli pour renvoyer
|              l'ascenseur de l'opération tremblement de terre si le signal du
|              capteur n'indique plus un tremblement de terre.
|
+- Opération de sauvetage/secours
|    |
|    +- Utilisation de l'opération de sauvetage. [CO:416C] - (Setup)
|    |    Cet objet est utilisé pour activer l'utilisation du mode d'opération
|    |    de sauvetage qui est généralement activé via un terminal d'entrée et
|    |    se comportera comme une simple opération d'alarme incendie, mais
|    |    offre la possibilité de contrôler la cabine via des appels de cabine
|    |    une fois que l'ascenseur est arrivé à l'étage de sauvetage et qu'un
|    |    interrupteur à clé dans la cabine a été activé. Les portes sont en
|    |    mode de fonctionnement à pression constante et les rideaux lumineux
|    |    seront ignorés afin de s'assurer qu'ils ne sont pas affectés par la
|    |    fumée. Ce mode de fonctionnement est généralement utilisé pour
|    |    évacuer les personnes en fauteuil
|    |
|    +- Étage de l'opération de sauvetage [CO:416D] - (Setup)
|    |    Cet objet est utilisé pour sélectionner l'étage vers lequel la cabine
```

```
|    |    se deplace lorsque l'ascenseur a été mis en mode d'opération de
|    |    secours.
|    |
|    +- Portes de étage de l'opération de sauvetage [CO:416E] - (Setup)
|    |    Cet objet est utilisé pour sélectionner les portes à ouvrir à l'étage
|    |    auquel la cabine est deplacée lorsque l'ascenseur a été mis en mode
|    |    d'opération de sauvetage.
|    |
|    +- Tableau d'exclusion des portes en opération de sauvetage [CO:417A] -
|    |  (Setup)
|    |    Cet objet contient le tableau barré de toutes les portes palières qui
|    |    ne peuvent pas être actionnées en l'opération de sauvetage. Après
|    |    l'arrivée de l'ascenseur, le signal de sortie'Indication spéciale >
|    |    Demande d'ouverture de la porte accuser réception de l'ascenseur 1
|    |    porte de cabine X' peut être utilisé pour allumer le'bouton
|    |    d'ouverture de porte' sur cet étage et côté de porte qui peut
|    |    effectivement être ouvert par le pompier.
|    |
|    +- Plus…
|         |
|         +- Escales dans l'opération de sauvetage [CO:417B] - (Service)
|         |    Cet objet détermine si les arrêts intermédiaires sur le chemin
|         |    du retour vers l'étage d'évacuation doivent être autorisés lors
|         |    d'une opération automatique de sauvetage/évacuation. Cela n'est
|         |    généralement autorisé que si l'ascenseur est équipé de capteurs
|         |    qui indiquent qu'il y a suffisamment de place pour plus de
|         |    fauteuils roulants et de passagers. Ce capteur doit déclencher
|         |    le signal de pleine charge pour éviter les arrêts
|         |    intermédiaires.
|         |
|         +- Quai de train 1 [CO:4252] - (Setup)
|         |    Cet objet permet de sélectionner un étage où la voiture doit
|         |    retourner après avoir conduit une personne handicapée à l'étage
|         |    de secours. Cet étage de ramassage ou d'évacuation peut être un
|         |    quai de train.
|         |
|         +- Quai de train 2 [CO:4253] - (Setup)
|              Cet objet permet de sélectionner un étage où la voiture doit
|              retourner après avoir conduit une personne handicapée à l'étage
|              de secours. Cet étage de ramassage ou d'évacuation peut être un
|              quai de train.
|
+- Opération de circulation
|    |
|    +- Utilisation en mode de circulation [CO:41A7] - (Service)
|    |    Ce mode de fonctionnement peut être utilisé lorsque l'ascenseur doit
|    |    se déplacer automatiquement vers une sélection d'étages définie dans
|    |    un tableau. A chacun de ces étages, l'ascenseur ouvrira et fermera
|    |    les portes et continuera jusqu'à l'étage suivant indiqué dans le
|    |    tableau. Une fois la table traitée, le processus recommence. Vous
|    |    pouvez définir combien de cycles complets l'ascenseur doit effectuer
|    |    avant que ce mode ne soit mis en pause pendant une période de temps
|    |    configurable.
|    |
|    +- Table d'étage/plan pour fonctionnement en mode circulation. [CO:41AA]
|    |    Cet objet définit la table/plan d'étage utilisé en mode de
|    |    circulation pour définir l'étage auquel l'ascenseur doit se rendre et
|    |    dans quel ordre. L'entrée du bas est l'étage de sortie auquel
|    |    l'ascenseur retourne à la fin.
|    |
|    +- Nombre de cycles en mode circulation [CO:41A8]
|    |    Cet objet définit combien de cycles la commande de l'ascenseur doit
|    |    effectuer en mode de circulation avant de s'arrêter et de fonctionner
|    |    normalement.
|    |
|    +- Temps de pause entre les cycles en mode circulation [CO:41A9]
|    |    Cet objet définit le temps de pause entre les cycles lorsque le
|    |    nombre de cycles spécifié a été exécuté.
|    |
|    +- Plus…
|         |
|         +- Temps de blocage pour les appels normaux. [CO:41AB]
```

```
|         |    Cet objet définit le temps de blocage qui sera utilisé si un
|         |    appel normal est traité avant que le suivant ne puisse à nouveau
|         |    interrompre la circulation.
|         |
|         +- Fonction de désactivation de la barriére photocellule [CO:41B4]
|         |  - (Service)
|         |    Cet objet définit si la rideau de porte doit être désactivée
|         |    après l'arrivée en mode circulation.
|         |
|         +- Temporisation de désactivation de la barrière photocellule
|            [CO:41B3] - (Service)
|              Cet objet définit le temps pendant lequel la rideau de porte
|              reste éteinte après l'arrivée à l'étage lorsque l'ascenseur est
|              en mode circulation.
|
+- Pour en savoir plus…
     |
     +- Paramètre de Transport chimique
     |    |
     |    +- Activer/désactiver Transport chimique [CO:41D0-1] - (Setup)
     |    |    Cet objet définit si l'ascenseur doit supporter le transport de
     |    |    produits chimiques ou de marchandises dangereuses. Dans ce mode,
     |    |    un technicien peut charger la cabine avec une clé, puis utiliser
     |    |    la même clé à un autre étage pour actionner l'interrupteur à clé
     |    |    et prendre l'ascenseur.
     |    |
     |    +- Transport chimique Temps de contrôle [CO:41D0-2] - (Service)
     |    |    Cet objet définit le délai d'attente pour le mode de
     |    |    fonctionnement chimique si le technicien qui l'utilise oublie
     |    |    d'utiliser l'interrupteur à clé en position 'Reset' une fois
     |    |    pour remettre l'ascenseur en fonctionnement normal.
     |    |
     |    +- Tous les appels de voiture traitent le voyage chimique
     |    |  lorsqu'ils sont activés [CO:41D0-3] - (Service)
     |    |    Cet objet définit si tous les appels de cabine en attente
     |    |    doivent être traités avant que l'ascenseur n'entre dans
     |    |    l'opération de marchandises chimiques/dangereuses. Sinon,
     |    |    l'ascenseur s'arrêtera au prochain appel cabine et les appels
     |    |    restants seront alors annulés.
     |    |
     |    +- Déclenchement chimique Heure de fin Appel pompiers [CO:41D0-4] -
     |    |  (Service)
     |    |    Cet objet détermine le temps dont dispose la personne dans la
     |    |    cabine lorsque l'ascenseur est en mode d'entraînement chimique
     |    |    et qu'un entraînement des pompiers est demandé. Ce laps de temps
     |    |    doit garantir que la personne a la possibilité d'éteindre
     |    |    l'interrupteur à clé et de quitter la voiture.
     |    |
     |    +- Temps de transition interrupteur étage/cabine [CO:41D0-5] -
     |       (Service)
     |         Cet objet définit le temps accordé au passager lorsqu'il retire
     |         la clé de l'interrupteur à clé de fonctionnement chimique au sol
     |         et insère la clé dans l'interrupteur à clé de fonctionnement
     |         chimique de la voiture.
     |
     +- Programme «Fill/vide»
     |    |
     |    +- Programme «Fill» ne tient pas compte des appels à la baisse
     |    |  [CO:41E5] - (Service)
     |    |    Cet objet définit si l'ascenseur en fonctionnement en «Fill»
     |    |    ignorer les appels d'atterrissage en attente. Utilisez cette
     |    |    fonction avec précaution. Veillez à ce que les autres ascenseurs
     |    |    de groupe soient capables de répondre aux appels vers le bas
     |    |    tant que cet ascenseur les ignore.
     |    |
     |    +- Programme «Vide» ne tient pas compte des appels à la baisse
     |       [CO:41E6] - (Service)
     |         Cet objet définit si l'ascenseur qui est en fonctionnement de
     |         «Vide» le bas doit ignorer les appels d'atterrissage en attente
     |         vers le haut. Utilisez cette fonction avec précaution. Veillez à
     |         ce que les autres ascenseurs de groupe/équipe soient capables de
     |         répondre aux appels vers le haut tant que cet ascenseur les
```

```
|         ignore.
|
+- Seuils de vitesse
|    |
|    +- Seuil de vitesse 1 [CO:41F0-1] - (Setup)
|    |    Cet objet définit des seuils de vitesse utilisés pour contrôler
|    |    des signaux de sortie qui peuvent par exemple être utilisés pour
|    |    faire fonctionner des circuits de supervision de décélération.
|    |    Les signaux seront activés si la vitesse est tombée sous le
|    |    seuil donné.
|    |
|    +- Seuil de vitesse 2 [CO:41F0-2] - (Setup)
|    |
|    +- Seuil de vitesse 3 [CO:41F0-3] - (Setup)
|    |
|    +- Seuil de vitesse 4 [CO:41F0-4] - (Setup)
|
+- Temps de contrôle Prêt Appareil d'appel d'urgence [CO:41EC] -
|  (Service)
|    Cet objet définit le délai d'attente utilisé pour rendre l'ascenseur
|    non opérationnel si le système téléphonique d'urgence indique qu'il
|    n'est plus prêt. Cela peut se produire si le réseau de téléphonie
|    mobile est en panne ou si l'appareil n'a pas de réception pour toute
|    autre raison.
|
+- Fonctions spéciales…
     |
     +- Paramètre de transport automobile
     |    |
     |    +- Activer/désactiver transport automobile [CO:41D1-1] -
     |       (Setup)
     |         Cet objet spécifie que l'ascenseur est principalement
     |         utilisé pour le transport d'automobiles ou de véhicules. Un
     |         signal d'entrée peut être utilisé lorsque l'ascenseur est
     |         exceptionnellement utilisé pour le transport de personnes
     |         et que les barrières optiques de positionnement sont
     |         ignorées.
     |
     +- Zonage des bâtiments
     |    |
     |    +- Utiliser les Zonage des bâtiments [CO:41CB-1] - (Service)
     |    |    Cet objet définit si l'ascenseur doit interpréter les
     |    |    différentes tables de zones comme des zones de bâtiment.
     |    |    D'autres fonctions, telles que le feu, peuvent utiliser ces
     |    |    informations pour appliquer des règles et des règlements en
     |    |    fonction de la zone dans laquelle se trouve la voiture ou
     |    |    de sa destination.
     |    |
     |    +- Table des zones de construction
     |    |    |
     |    |    +- Bâtiment zone 1 [CO:41CC] - (Service)
     |    |    |
     |    |    +- Bâtiment zone 2 [CO:41CD] - (Service)
     |    |    |
     |    |    +- Bâtiment zone 3 [CO:41CE] - (Service)
     |    |    |
     |    |    +- Bâtiment zone 4 [CO:41CF] - (Service)
     |    |         Cet objet définit une zone ou une surface d'étages
     |    |         dans un bâtiment. Le tableau fonctionne
     |    |         essentiellement comme une table de sol où un bit
     |    |         (point) est placé pour chaque étage appartenant à la
     |    |         zone donnée.
     |    |
     |    +- Zonage des bâtiments règle d'appel de voiture [CO:41CB-3] -
     |    |  (Service)
     |    |    Cet objet définit la manière dont les appels provenant de
     |    |    la cage dans une zone de bâtiment doivent être traités.
     |    |    Normalement, seuls les appels en cage dans une même zone
     |    |    sont autorisés pour empêcher les passagers de traverser une
     |    |    zone en entrant un appel en cage. Cette règle exclut les
     |    |    appels en cage de haute priorité qui sont généralement
     |    |    bloqués de toute façon par un bouton.
```

```
|    |
|    +- Zonage des bâtiments règle du feu [CO:41CB-2] - (Service)
|         Cet objet définit si l'indice de la zone de construction
|         actuelle (1…n) doit être utilisé pour sélectionner le
|         plancher de la trappe à incendie dans le tableau des
|         planchers de la trappe à incendie. Pour utiliser cette
|         fonction, vous devez d'abord régler la stratégie de lutte
|         contre l'incendie sur 'simple'.
|
+- Fonction d'hélicoptère
|    |
|    +- Fonction d'hélicoptère [CO:419B] - (Service)
|    |    Cet objet définit si l'ascenseur doit prendre en charge la
|    |    fonction hélicoptère utilisée dans certains hôpitaux. Là,
|    |    l'ascenseur doit être prêt à être appelé à l'étage de
|    |    l'hélicoptère, puis attendre le transport du patient.
|    |
|    +- Plancher d'hélicoptère [CO:4107-7] - (Service)
|    |    Cet objet définit le plancher où l'ascenseur doit attendre
|    |    l'équipage de l'hélicoptère. Habituellement, un temps
|    |    d'affectation est défini comme un temps d'arrêt final.
|    |
|    +- Étage de secours pour hélicoptères [CO:4107-8] - (Service)
|    |    Cet objet définit le plancher où l'ascenseur doit être en
|    |    attente pour être appelé au plancher réel de l'hélicoptère.
|    |
|    +- Temps d'arrêt de l'hélicoptère d'appel haute priorité
|       [CO:4113-11] - (Service)
|         Cet objet définit le temps de séjour lorsque l'ascenseur
|         est arrivé à l'étage de l'hélicoptère après un appel
|         prioritaire spécial.
|
+- Fonctionnement du service d'accueil
|    |
|    +- Utilisation de l'opération de service d'accueil [CO:4415-1]
|    |  - (Setup)
|    |    Cet objet détermine si l'élévateur est équipé d'une rampe
|    |    d'accès avec laquelle il peut être déplacé à la hauteur
|    |    d'une zone de chargement de camion avec les portes
|    |    ouvertes.
|    |
|    +- Espace de travail du service d'accueil [CO:4416] -
|       (Service)
|         Cet objet spécifie la zone de travail de la course de la
|         rampe en millimètres par étage. Il s'agit de la distance à
|         laquelle la cabine peut se déplacer depuis la position
|         horizontale, par exemple pour atteindre le niveau d'une
|         zone de chargement de camion.
|
+- Rarement utilisé…
     |
     +- Mode Opérateur d'ascenseur
     |    |
     |    +- Mode Opérateur d'ascenseur [CO:4207] - (Service)
     |         Cet objet définit si l'ascenseur peut être commuté en
     |         mode ascensoriste dans lequel un assistant/conducteur
     |         commande l'ascenseur au lieu que les passagers
     |         saisissent eux-mêmes leurs appels.
     |
     +- Ouverture de porte de sécurité
     |    |
     |    +- Utilisation d'ouverture de porte de sécurité
     |    |  [CO:41C5-1] - (Setup)
     |    |    Cet objet active une fonction qui maintient les portes
     |    |    fermées lorsqu'un étage est atteint par un appel
     |    |    cabine. Les portes qui doivent rester fermées peuvent
     |    |    être définies dans un tableau de porte séparé. Pour
     |    |    ouvrir la porte, le passager doit d'abord appuyer à
     |    |    nouveau sur le bouton d'appel cabine correspondant
     |    |    puis dispose d'un délai réglable pour ouvrir la porte
     |    |    à l'aide du bouton d'ouverture de porte. Le signal
     |    |    d'acquittement du bouton d'ouverture de porte est
```

```
                                    |    |    activé pendant ce laps de temps.
                                    |    |
                                    |    +- Table de porte Ouverture de porte sécurisée [CO:41C6]
                                    |    |  - (Setup)
                                    |    |    Cet objet active une fonction qui maintient les portes
                                    |    |    fermées lorsqu'un étage est atteint par un appel
                                    |    |    cabine. Les portes qui doivent rester fermées peuvent
                                    |    |    être définies dans un tableau de porte séparé. Pour
                                    |    |    ouvrir la porte, le passager doit d'abord appuyer à
                                    |    |    nouveau sur le bouton d'appel cabine correspondant
                                    |    |    puis dispose d'un délai réglable pour ouvrir la porte
                                    |    |    à l'aide du bouton d'ouverture de porte. Le signal
                                    |    |    d'acquittement du bouton d'ouverture de porte est
                                    |    |    activé pendant ce laps de temps.
                                    |    |
                                    |    +- Temps pour une ouverture de porte en toute sécurité
                                    |       [CO:41C5-2] - (Service)
                                    |         Pour l'ouverture de porte sécurisée, cet objet définit
                                    |         le temps accordé au passager pour l'ouverture de porte
                                    |         sécurisée. Pour ouvrir la porte, le passager doit
                                    |         d'abord appuyer à nouveau sur le bouton d'appel
                                    |         correspondant et dispose ensuite de ce délai réglable
                                    |         pour ouvrir la porte à l'aide du bouton d'ouverture de
                                    |         porte.
                                    |
                                    +- Gestion intelligente de la lumière du puits
                                         |
                                         +- Gestion intelligente de la lumière du puits
                                         |  [CO:41FB-1] - (Setup)
                                         |    Le contrôleur d'ascenseur peut allumer/éteindre la
                                         |    lumière de la gaine à la demande, par exemple lorsque
                                         |    le mode de fonctionnement Pompiers a été demandé. Pour
                                         |    cela, une sortie pour contrôler le relais à impulsions
                                         |    lumineuses de l'arbre et une entrée pour détecter
                                         |    l'état du relais à impulsions sont nécessaires.
                                         |
                                         +- Temps de contrôle de l'éclairage du puits (manuel)
                                            [CO:41FB-2] - (Service)
                                              Si la lumière de la gaine a été activée manuellement
                                              en actionnant le relais à impulsions alimentant les
                                              lumières, le contrôleur d'ascenseur peut éteindre à
                                              nouveau la lumière si aucune raison telle que la
                                              maintenance ou l'inspection, la surveillance de porte
                                              supplémentaire ou le fonctionnement des pompiers n'est
                                              présente.

- Portes
    |
    +- Nombre de portes de cabine [CO:4003] - (uniquement sur place) - (Setup)
    |    Le nombre de portes de cabine de l'ascenseur.
    |
    +- Tables de portes palières
    |    |
    |    +- Table de porte palière 1 (par défaut) [CO:400B] - (Setup)
    |    |    Cet objet contient la table déclarant toutes les portes palières. (Table de porte 1)
    |    |
    |    +- Table de porte palière 2 [CO:400C] - (Setup)
    |    |    Cet objet contient la table alternative déclarant toutes les portes palières. (Table
    |    |    de porte 2)
    |    |
    |    +- Table de porte palière 3 [CO:400D] - (Setup)
    |    |    Cet objet contient la table secondaire déclarant toutes les portes palières. (Table
    |    |    de porte 3)
    |    |
    |    +- Table de porte palière 4 [CO:400E] - (Setup)
    |    |    Cet objet contient la table secondaire déclarant toutes les portes palières. (Table
    |    |    de porte 4)
    |    |
    |    +- Table à porte battante/à porte manuelle [CO:400F] - (Setup)
    |         Cet objet contient la table déclarant des exceptions de portes battantes pour
    |         généralement des portes à paliers à porte automatique. Ce tableau est rarement
    |         utilisé.
```

```
|
+- Propriétés des portes
|    |
|    +- Porte A
|    |    |
|    |    +- Type de porte A [CO:4005-1] - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    |    Le type de chacune des portes d'ascenseur comme'Porte de cabine et porte
|    |    |    palière automatique'. Cet objet définit uniquement le type mécanique de la
|    |    |    porte et non la façon dont elle est contrôlée.
|    |    |
|    |    +- Contacts et signaux de fin de course de porte
|    |    |    |
|    |    |    +- Interrupteur de fin de course ouverture des portes [CO:4006-1] - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet définit si l'unité de porte dispose d'un interrupteur de fin de
|    |    |    |    course signalant que la porte a été 'complètement ouverte'.
|    |    |    |
|    |    |    +- Interrupteur de fin de course fermeture des portes [CO:4007-1] - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet définit si l'operateur de portes dispose d'un interrupteur de
|    |    |    |    fin de course signalant que la porte a été'complètement fermée'.
|    |    |    |
|    |    |    +- Comportement de la porte lorsque l'interrupteur de fin de course ouverture
|    |    |    |  est atteint. [CO:4017-1] - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet définit le comportement de l'entraînement de porte lorsque le
|    |    |    |    commutateur de fin de course 'ouverture' est atteint. L'entraînement de la
|    |    |    |    porte peut être arrêté au niveau de l'interrupteur de fin de course ou
|    |    |    |    continué à être mis sous tension.
|    |    |    |
|    |    |    +- Comportement de la porte lorsque l'interrupteur lors de l'activation du
|    |    |    |  fin de course 'fermeture'. [CO:4018-1] - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet définit le comportement de l'entraînement de porte lorsque le
|    |    |    |    commutateur de fin de course 'ferméture' est atteint. L'entraînement de la
|    |    |    |    porte peut être arrêté au niveau de l'interrupteur de fin de course ou
|    |    |    |    continué à être mis sous tension.
|    |    |    |
|    |    |    +- Plus…
|    |    |         |
|    |    |         +- Interrupteurs de position de porte de cabine fermée scuriseés.
|    |    |         |  [CO:4039-1] - (Setup)
|    |    |         |    Afin d'être conformes à la norme EN81-20, certaines portes sont
|    |    |         |    équipées d'un interrupteur de position séparé qui signale que la
|    |    |         |    porte de la cabine est fermée (mécaniquement) en toute sécurité. Ce
|    |    |         |    signal est utilisé pour s'assurer que l'ascenseur peut se deplacer en
|    |    |         |    toute sécurité en mode de shuntage de porte de cabine (Bypass).
|    |    |         |
|    |    |         +- Temps d'inversion des signaux de porte [CO:4091-1] - (Service)
|    |    |         |    Cet objet définit l'intervalle de temps minimum pour inverser les
|    |    |         |    signaux d'ouverture et de fermeture de la porte.
|    |    |         |
|    |    |         +- Signal de fermeture de la porte après l'ouverture [CO:4090-1] -
|    |    |            (Service)
|    |    |              Cet objet définit si le signal de fermeture de la porte doit être
|    |    |              maintenu pendant une courte période de temps lorsque les portes
|    |    |              commencent à s'ouvrir. Certaines solutions de porte impliquant un
|    |    |              mécanisme de verrouillage de porte de cabine nécessitaient ce
|    |    |              comportement.
|    |    |
|    |    +- Durée d'ouverture de la porte [CO:4123-1] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit le temps nécessaire à l'ouverture de la porte. Ce temps est
|    |    |    utilisé si l'interrupteur de fin de course ne signale pas l'ouverture de la
|    |    |    porte ou si la porte n'a pas du tout d'interrupteur de fin de course.
|    |    |
|    |    +- Temps de fermeture de la porte [CO:4172-1] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit l'intervalle de temps dont la porte a généralement besoin
|    |    |    pour se fermer. Ce temps est utilisé si l'interrupteur de fin de course ne
|    |    |    signale pas que la porte doit être fermée ou si la porte n'a pas d'interrupteur
|    |    |    de fin de course du tout.
|    |    |
|    |    +- Plus…
|    |         |
|    |         +- Durée de verrouillage de la porte [CO:4174-1] - (Service)
|    |         |    Cet objet définit la durée pendant laquelle la serrure de la porte doit
|    |    |    |    verrouiller mécaniquement la porte palière.
```

```
|    |         |
|    |         +- Durée de déverrouillage de la porte [CO:4173-1] - (Service)
|    |         |    Cet objet définit la durée pendant laquelle la serrure de porte doit
|    |         |    déverrouiller mécaniquement la porte palière.
|    |         |
|    |         +- Retard d'ouverture de la porte en [CO:4069-1] - (Service)
|    |         |    Cet objet définit le délai entre les états de verrouillage de la porte qui
|    |         |    sont respectés (généralement la porte palière est fermée) et la sortie de
|    |         |    verrouillage de la porte (aimant) qui est activée.'
|    |         |
|    |         +- Délai de désactivation du verrou de porte [CO:406E-1] - (Service)
|    |         |    Cet objet définit le délai entre les états de verrouillage de la porte qui
|    |         |    sont respectés (généralement la porte palière est fermée) et la sortie de
|    |         |    verrouillage de la porte (aimant) qui est activée.'
|    |         |
|    |         +- Plus…
|    |              |
|    |              +- Fermer la porte A au ralenti [CO:4009-1] - (Service)
|    |              |    Utilisez cet objet pour définir l'intervalle de temps pour la
|    |              |    fermeture automatique des portes d'ascenseur si aucune temporisation
|    |              |    de charge ou empechement n'est en cours.
|    |              |
|    |              +- Fermer la porte au ralenti après le dernier appel de la cabine
|    |              |  [CO:4093-1] - (Service)
|    |              |    Utilisez cet objet pour définir si, après le dernier appel de la
|    |              |    cabine le temps d'arrêt ou de repos doit fermer la porte.
|    |              |
|    |              +- Ouvrez la porte avant de la déverrouiller [CO:406F-1] - (Service)
|    |              |    Cet objet définit si la porte automatique de la cabine doit être
|    |              |    ouverte et peut avant que la porte palière n'ait généralement été
|    |              |    déverrouillée à l'aide d'un aimant de verrouillage.
|    |              |
|    |              +- Encore plus…
|    |                   |
|    |                   +- Utilisation d'une barrière immatérielle de sécurité [CO:403A-1]
|    |                   |  - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |                   |    Cet objet définit si l'habitacle/la cabine est équipé de
|    |                   |    barrières immatérielles de sécurité. Ces barrières immatérielles
|    |                   |    de sécurité peuvent être utilisées à la place des portes de
|    |                   |    cabine sur les anciens ascenseurs à portes battantes ou
|    |                   |    manuelles.
|    |                   |
|    |                   +- Temps de contrôle de la protection contre les tractions des
|    |                      doigts [CO:403B-1] - (Service)
|    |                        Cet objet est utilisé pour définir la période de temps pendant
|    |                        laquelle une protection des doigts active en permanence
|    |                        maintient la porte arrêtée avant que la porte ne tente
|    |                        automatiquement de se refermer. Si ce paramètre est désactivé,
|    |                        la porte reste arrêtée tant que la protection contre la
|    |                        rétraction est appliquée.
|    |
|    +- Porte B
|    |    |
|    |    +- Type de porte B [CO:4005-2] - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    |    Le type de chacune des portes d'ascenseur comme'Porte de cabine et porte
|    |    |    palière automatique'. Cet objet définit uniquement le type mécanique de la
|    |    |    porte et non la façon dont elle est contrôlée.
|    |    |
|    |    +- Contacts et signaux de fin de course de porte
|    |    |    |
|    |    |    +- Interrupteur de fin de course ouverture des portes [CO:4006-2] - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet définit si l'unité de porte dispose d'un interrupteur de fin de
|    |    |    |    course signalant que la porte a été 'complètement ouverte'.
|    |    |    |
|    |    |    +- Interrupteur de fin de course fermeture des portes [CO:4007-2] - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet définit si l'operateur de portes dispose d'un interrupteur de
|    |    |    |    fin de course signalant que la porte a été'complètement fermée'.
|    |    |    |
|    |    |    +- Comportement de la porte lorsque l'interrupteur de fin de course ouverture
|    |    |    |  est atteint. [CO:4017-2] - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet définit le comportement de l'entraînement de porte lorsque le
|    |    |    |    commutateur de fin de course 'ouverture' est atteint. L'entraînement de la
```

```
|    |    |    |    porte peut être arrêté au niveau de l'interrupteur de fin de course ou
|    |    |    |    continué à être mis sous tension.
|    |    |    |
|    |    |    +- Comportement de la porte lorsque l'interrupteur lors de l'activation du
|    |    |    |  fin de course 'fermeture'. [CO:4018-2] - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet définit le comportement de l'entraînement de porte lorsque le
|    |    |    |    commutateur de fin de course 'ferméture' est atteint. L'entraînement de la
|    |    |    |    porte peut être arrêté au niveau de l'interrupteur de fin de course ou
|    |    |    |    continué à être mis sous tension.
|    |    |    |
|    |    |    +- Plus…
|    |    |         |
|    |    |         +- Interrupteurs de position de porte de cabine fermée scuriseés.
|    |    |         |  [CO:4039-2] - (Setup)
|    |    |         |    Afin d'être conformes à la norme EN81-20, certaines portes sont
|    |    |         |    équipées d'un interrupteur de position séparé qui signale que la
|    |    |         |    porte de la cabine est fermée (mécaniquement) en toute sécurité. Ce
|    |    |         |    signal est utilisé pour s'assurer que l'ascenseur peut se deplacer en
|    |    |         |    toute sécurité en mode de shuntage de porte de cabine (Bypass).
|    |    |         |
|    |    |         +- Temps d'inversion des signaux de porte [CO:4091-2] - (Service)
|    |    |         |    Cet objet définit l'intervalle de temps minimum pour inverser les
|    |    |         |    signaux d'ouverture et de fermeture de la porte.
|    |    |         |
|    |    |         +- Signal de fermeture de la porte après l'ouverture [CO:4090-2] -
|    |    |            (Service)
|    |    |              Cet objet définit si le signal de fermeture de la porte doit être
|    |    |              maintenu pendant une courte période de temps lorsque les portes
|    |    |              commencent à s'ouvrir. Certaines solutions de porte impliquant un
|    |    |              mécanisme de verrouillage de porte de cabine nécessitaient ce
|    |    |              comportement.
|    |    |
|    |    +- Durée d'ouverture de la porte [CO:4123-2] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit le temps nécessaire à l'ouverture de la porte. Ce temps est
|    |    |    utilisé si l'interrupteur de fin de course ne signale pas l'ouverture de la
|    |    |    porte ou si la porte n'a pas du tout d'interrupteur de fin de course.
|    |    |
|    |    +- Temps de fermeture de la porte [CO:4172-2] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit l'intervalle de temps dont la porte a généralement besoin
|    |    |    pour se fermer. Ce temps est utilisé si l'interrupteur de fin de course ne
|    |    |    signale pas que la porte doit être fermée ou si la porte n'a pas d'interrupteur
|    |    |    de fin de course du tout.
|    |    |
|    |    +- Plus…
|    |         |
|    |         +- Durée de verrouillage de la porte [CO:4174-2] - (Service)
|    |         |    Cet objet définit la durée pendant laquelle la serrure de la porte doit
|    |         |    verrouiller mécaniquement la porte palière.
|    |         |
|    |         +- Durée de déverrouillage de la porte [CO:4173-2] - (Service)
|    |         |    Cet objet définit la durée pendant laquelle la serrure de porte doit
|    |         |    déverrouiller mécaniquement la porte palière.
|    |         |
|    |         +- Retard d'ouverture de la porte en [CO:4069-2] - (Service)
|    |         |    Cet objet définit le délai entre les états de verrouillage de la porte qui
|    |         |    sont respectés (généralement la porte palière est fermée) et la sortie de
|    |         |    verrouillage de la porte (aimant) qui est activée.'
|    |         |
|    |         +- Délai de désactivation du verrou de porte [CO:406E-2] - (Service)
|    |         |    Cet objet définit le délai entre les états de verrouillage de la porte qui
|    |         |    sont respectés (généralement la porte palière est fermée) et la sortie de
|    |         |    verrouillage de la porte (aimant) qui est activée.'
|    |         |
|    |         +- Plus…
|    |              |
|    |              +- Fermer la porte B au ralenti [CO:4009-2] - (Service)
|    |              |    Utilisez cet objet pour définir l'intervalle de temps pour la
|    |              |    fermeture automatique des portes d'ascenseur si aucune temporisation
|    |              |    de charge ou empechement n'est en cours.
|    |              |
|    |              +- Fermer la porte au ralenti après le dernier appel de la cabine
|    |              |  [CO:4093-2] - (Service)
```

```
|    |              |    Utilisez cet objet pour définir si, après le dernier appel de la
|    |              |    cabine le temps d'arrêt ou de repos doit fermer la porte.
|    |              |
|    |              +- Ouvrez la porte avant de la déverrouiller [CO:406F-2] - (Service)
|    |              |    Cet objet définit si la porte automatique de la cabine doit être
|    |              |    ouverte et peut avant que la porte palière n'ait généralement été
|    |              |    déverrouillée à l'aide d'un aimant de verrouillage.
|    |              |
|    |              +- Encore plus…
|    |                   |
|    |                   +- Utilisation d'une barrière immatérielle de sécurité [CO:403A-2]
|    |                   |  - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |                   |    Cet objet définit si l'habitacle/la cabine est équipé de
|    |                   |    barrières immatérielles de sécurité. Ces barrières immatérielles
|    |                   |    de sécurité peuvent être utilisées à la place des portes de
|    |                   |    cabine sur les anciens ascenseurs à portes battantes ou
|    |                   |    manuelles.
|    |                   |
|    |                   +- Temps de contrôle de la protection contre les tractions des
|    |                      doigts [CO:403B-2] - (Service)
|    |                        Cet objet est utilisé pour définir la période de temps pendant
|    |                        laquelle une protection des doigts active en permanence
|    |                        maintient la porte arrêtée avant que la porte ne tente
|    |                        automatiquement de se refermer. Si ce paramètre est désactivé,
|    |                        la porte reste arrêtée tant que la protection contre la
|    |                        rétraction est appliquée.
|    |
|    +- Porte C
|    |    |
|    |    +- Type de porte C [CO:4005-3] - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    |    Le type de chacune des portes d'ascenseur comme'Porte de cabine et porte
|    |    |    palière automatique'. Cet objet définit uniquement le type mécanique de la
|    |    |    porte et non la façon dont elle est contrôlée.
|    |    |
|    |    +- Contacts et signaux de fin de course de porte
|    |    |    |
|    |    |    +- Interrupteur de fin de course ouverture des portes [CO:4006-3] - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet définit si l'unité de porte dispose d'un interrupteur de fin de
|    |    |    |    course signalant que la porte a été 'complètement ouverte'.
|    |    |    |
|    |    |    +- Interrupteur de fin de course fermeture des portes [CO:4007-3] - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet définit si l'operateur de portes dispose d'un interrupteur de
|    |    |    |    fin de course signalant que la porte a été'complètement fermée'.
|    |    |    |
|    |    |    +- Comportement de la porte lorsque l'interrupteur de fin de course ouverture
|    |    |    |  est atteint. [CO:4017-3] - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet définit le comportement de l'entraînement de porte lorsque le
|    |    |    |    commutateur de fin de course 'ouverture' est atteint. L'entraînement de la
|    |    |    |    porte peut être arrêté au niveau de l'interrupteur de fin de course ou
|    |    |    |    continué à être mis sous tension.
|    |    |    |
|    |    |    +- Comportement de la porte lorsque l'interrupteur lors de l'activation du
|    |    |    |  fin de course 'fermeture'. [CO:4018-3] - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet définit le comportement de l'entraînement de porte lorsque le
|    |    |    |    commutateur de fin de course 'ferméture' est atteint. L'entraînement de la
|    |    |    |    porte peut être arrêté au niveau de l'interrupteur de fin de course ou
|    |    |    |    continué à être mis sous tension.
|    |    |    |
|    |    |    +- Plus…
|    |    |         |
|    |    |         +- Interrupteurs de position de porte de cabine fermée scuriseés.
|    |    |         |  [CO:4039-3] - (Setup)
|    |    |         |    Afin d'être conformes à la norme EN81-20, certaines portes sont
|    |    |         |    équipées d'un interrupteur de position séparé qui signale que la
|    |    |         |    porte de la cabine est fermée (mécaniquement) en toute sécurité. Ce
|    |    |         |    signal est utilisé pour s'assurer que l'ascenseur peut se deplacer en
|    |    |         |    toute sécurité en mode de shuntage de porte de cabine (Bypass).
|    |    |         |
|    |    |         +- Temps d'inversion des signaux de porte [CO:4091-3] - (Service)
|    |    |         |    Cet objet définit l'intervalle de temps minimum pour inverser les
|    |    |         |    signaux d'ouverture et de fermeture de la porte.
|    |    |    |    |
```

```
|    |    |         +- Signal de fermeture de la porte après l'ouverture [CO:4090-3] -
|    |    |            (Service)
|    |    |              Cet objet définit si le signal de fermeture de la porte doit être
|    |    |              maintenu pendant une courte période de temps lorsque les portes
|    |    |              commencent à s'ouvrir. Certaines solutions de porte impliquant un
|    |    |              mécanisme de verrouillage de porte de cabine nécessitaient ce
|    |    |              comportement.
|    |    |
|    |    +- Durée d'ouverture de la porte [CO:4123-3] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit le temps nécessaire à l'ouverture de la porte. Ce temps est
|    |    |    utilisé si l'interrupteur de fin de course ne signale pas l'ouverture de la
|    |    |    porte ou si la porte n'a pas du tout d'interrupteur de fin de course.
|    |    |
|    |    +- Temps de fermeture de la porte [CO:4172-3] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit l'intervalle de temps dont la porte a généralement besoin
|    |    |    pour se fermer. Ce temps est utilisé si l'interrupteur de fin de course ne
|    |    |    signale pas que la porte doit être fermée ou si la porte n'a pas d'interrupteur
|    |    |    de fin de course du tout.
|    |    |
|    |    +- Plus…
|    |         |
|    |         +- Durée de verrouillage de la porte [CO:4174-3] - (Service)
|    |         |    Cet objet définit la durée pendant laquelle la serrure de la porte doit
|    |         |    verrouiller mécaniquement la porte palière.
|    |         |
|    |         +- Durée de déverrouillage de la porte [CO:4173-3] - (Service)
|    |         |    Cet objet définit la durée pendant laquelle la serrure de porte doit
|    |         |    déverrouiller mécaniquement la porte palière.
|    |         |
|    |         +- Retard d'ouverture de la porte en [CO:4069-3] - (Service)
|    |         |    Cet objet définit le délai entre les états de verrouillage de la porte qui
|    |         |    sont respectés (généralement la porte palière est fermée) et la sortie de
|    |         |    verrouillage de la porte (aimant) qui est activée.'
|    |         |
|    |         +- Délai de désactivation du verrou de porte [CO:406E-3] - (Service)
|    |         |    Cet objet définit le délai entre les états de verrouillage de la porte qui
|    |         |    sont respectés (généralement la porte palière est fermée) et la sortie de
|    |         |    verrouillage de la porte (aimant) qui est activée.'
|    |         |
|    |         +- Plus…
|    |              |
|    |              +- Fermer la porte C au ralenti [CO:4009-3] - (Service)
|    |              |    Utilisez cet objet pour définir l'intervalle de temps pour la
|    |              |    fermeture automatique des portes d'ascenseur si aucune temporisation
|    |              |    de charge ou empechement n'est en cours.
|    |              |
|    |              +- Fermer la porte au ralenti après le dernier appel de la cabine
|    |              |  [CO:4093-3] - (Service)
|    |              |    Utilisez cet objet pour définir si, après le dernier appel de la
|    |              |    cabine le temps d'arrêt ou de repos doit fermer la porte.
|    |              |
|    |              +- Ouvrez la porte avant de la déverrouiller [CO:406F-3] - (Service)
|    |              |    Cet objet définit si la porte automatique de la cabine doit être
|    |              |    ouverte et peut avant que la porte palière n'ait généralement été
|    |              |    déverrouillée à l'aide d'un aimant de verrouillage.
|    |              |
|    |              +- Encore plus…
|    |                   |
|    |                   +- Utilisation d'une barrière immatérielle de sécurité [CO:403A-3]
|    |                   |  - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |                   |    Cet objet définit si l'habitacle/la cabine est équipé de
|    |                   |    barrières immatérielles de sécurité. Ces barrières immatérielles
|    |                   |    de sécurité peuvent être utilisées à la place des portes de
|    |                   |    cabine sur les anciens ascenseurs à portes battantes ou
|    |                   |    manuelles.
|    |                   |
|    |                   +- Temps de contrôle de la protection contre les tractions des
|    |                      doigts [CO:403B-3] - (Service)
|    |                        Cet objet est utilisé pour définir la période de temps pendant
|    |                        laquelle une protection des doigts active en permanence
|    |                        maintient la porte arrêtée avant que la porte ne tente
|    |                        automatiquement de se refermer. Si ce paramètre est désactivé,
```

```
|    |                      la porte reste arrêtée tant que la protection contre la
|    |                      rétraction est appliquée.
|    |
|    +- Porte D
|         |
|         +- Type de porte D [CO:4005-4] - (uniquement sur place) - (Setup)
|         |    Le type de chacune des portes d'ascenseur comme'Porte de cabine et porte
|         |    palière automatique'. Cet objet définit uniquement le type mécanique de la
|         |    porte et non la façon dont elle est contrôlée.
|         |
|         +- Contacts et signaux de fin de course de porte
|         |    |
|         |    +- Interrupteur de fin de course ouverture des portes [CO:4006-4] - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit si l'unité de porte dispose d'un interrupteur de fin de
|         |    |    course signalant que la porte a été 'complètement ouverte'.
|         |    |
|         |    +- Interrupteur de fin de course fermeture des portes [CO:4007-4] - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit si l'operateur de portes dispose d'un interrupteur de
|         |    |    fin de course signalant que la porte a été'complètement fermée'.
|         |    |
|         |    +- Comportement de la porte lorsque l'interrupteur de fin de course ouverture
|         |    |  est atteint. [CO:4017-4] - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit le comportement de l'entraînement de porte lorsque le
|         |    |    commutateur de fin de course 'ouverture' est atteint. L'entraînement de la
|         |    |    porte peut être arrêté au niveau de l'interrupteur de fin de course ou
|         |    |    continué à être mis sous tension.
|         |    |
|         |    +- Comportement de la porte lorsque l'interrupteur lors de l'activation du
|         |    |  fin de course 'fermeture'. [CO:4018-4] - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit le comportement de l'entraînement de porte lorsque le
|         |    |    commutateur de fin de course 'ferméture' est atteint. L'entraînement de la
|         |    |    porte peut être arrêté au niveau de l'interrupteur de fin de course ou
|         |    |    continué à être mis sous tension.
|         |    |
|         |    +- Plus…
|         |         |
|         |         +- Interrupteurs de position de porte de cabine fermée scuriseés.
|         |         |  [CO:4039-4] - (Setup)
|         |         |    Afin d'être conformes à la norme EN81-20, certaines portes sont
|         |         |    équipées d'un interrupteur de position séparé qui signale que la
|         |         |    porte de la cabine est fermée (mécaniquement) en toute sécurité. Ce
|         |         |    signal est utilisé pour s'assurer que l'ascenseur peut se deplacer en
|         |         |    toute sécurité en mode de shuntage de porte de cabine (Bypass).
|         |         |
|         |         +- Temps d'inversion des signaux de porte [CO:4091-4] - (Service)
|         |         |    Cet objet définit l'intervalle de temps minimum pour inverser les
|         |         |    signaux d'ouverture et de fermeture de la porte.
|         |         |
|         |         +- Signal de fermeture de la porte après l'ouverture [CO:4090-4] -
|         |            (Service)
|         |              Cet objet définit si le signal de fermeture de la porte doit être
|         |              maintenu pendant une courte période de temps lorsque les portes
|         |              commencent à s'ouvrir. Certaines solutions de porte impliquant un
|         |              mécanisme de verrouillage de porte de cabine nécessitaient ce
|         |              comportement.
|         |
|         +- Durée d'ouverture de la porte [CO:4123-4] - (Service)
|         |    Cet objet définit le temps nécessaire à l'ouverture de la porte. Ce temps est
|         |    utilisé si l'interrupteur de fin de course ne signale pas l'ouverture de la
|         |    porte ou si la porte n'a pas du tout d'interrupteur de fin de course.
|         |
|         +- Temps de fermeture de la porte [CO:4172-4] - (Service)
|         |    Cet objet définit l'intervalle de temps dont la porte a généralement besoin
|         |    pour se fermer. Ce temps est utilisé si l'interrupteur de fin de course ne
|         |    signale pas que la porte doit être fermée ou si la porte n'a pas d'interrupteur
|         |    de fin de course du tout.
|         |
|         +- Plus…
|              |
|              +- Durée de verrouillage de la porte [CO:4174-4] - (Service)
|              |    Cet objet définit la durée pendant laquelle la serrure de la porte doit
|              |    verrouiller mécaniquement la porte palière.
```

```
|              |
|              +- Durée de déverrouillage de la porte [CO:4173-4] - (Service)
|              |    Cet objet définit la durée pendant laquelle la serrure de porte doit
|              |    déverrouiller mécaniquement la porte palière.
|              |
|              +- Retard d'ouverture de la porte en [CO:4069-4] - (Service)
|              |    Cet objet définit le délai entre les états de verrouillage de la porte qui
|              |    sont respectés (généralement la porte palière est fermée) et la sortie de
|              |    verrouillage de la porte (aimant) qui est activée.'
|              |
|              +- Délai de désactivation du verrou de porte [CO:406E-4] - (Service)
|              |    Cet objet définit le délai entre les états de verrouillage de la porte qui
|              |    sont respectés (généralement la porte palière est fermée) et la sortie de
|              |    verrouillage de la porte (aimant) qui est activée.'
|              |
|              +- Plus…
|                   |
|                   +- Fermer la porte D au ralenti [CO:4009-4] - (Service)
|                   |    Utilisez cet objet pour définir l'intervalle de temps pour la
|                   |    fermeture automatique des portes d'ascenseur si aucune temporisation
|                   |    de charge ou empechement n'est en cours.
|                   |
|                   +- Fermer la porte au ralenti après le dernier appel de la cabine
|                   |  [CO:4093-4] - (Service)
|                   |    Utilisez cet objet pour définir si, après le dernier appel de la
|                   |    cabine le temps d'arrêt ou de repos doit fermer la porte.
|                   |
|                   +- Ouvrez la porte avant de la déverrouiller [CO:406F-4] - (Service)
|                   |    Cet objet définit si la porte automatique de la cabine doit être
|                   |    ouverte et peut avant que la porte palière n'ait généralement été
|                   |    déverrouillée à l'aide d'un aimant de verrouillage.
|                   |
|                   +- Encore plus…
|                        |
|                        +- Utilisation d'une barrière immatérielle de sécurité [CO:403A-4]
|                        |  - (uniquement sur place) - (Setup)
|                        |    Cet objet définit si l'habitacle/la cabine est équipé de
|                        |    barrières immatérielles de sécurité. Ces barrières immatérielles
|                        |    de sécurité peuvent être utilisées à la place des portes de
|                        |    cabine sur les anciens ascenseurs à portes battantes ou
|                        |    manuelles.
|                        |
|                        +- Temps de contrôle de la protection contre les tractions des
|                           doigts [CO:403B-4] - (Service)
|                             Cet objet est utilisé pour définir la période de temps pendant
|                             laquelle une protection des doigts active en permanence
|                             maintient la porte arrêtée avant que la porte ne tente
|                             automatiquement de se refermer. Si ce paramètre est désactivé,
|                             la porte reste arrêtée tant que la protection contre la
|                             rétraction est appliquée.
|
+- Options et Temporisation des portes
|    |
|    +- Temporisation des portes
|    |    |
|    |    +- Temporisation du temps d'attente
|    |    |    |
|    |    |    +- Temps d'attente des appels de cabine [CO:4113-1] - (Service)
|    |    |    |    Cet objet définit le temps d'attente utilisé par l'ascenseur après s'être
|    |    |    |    arrêté suite a un appel de cabine
|    |    |    |
|    |    |    +- Temps d'attente d'appel d'etage [CO:4113-2] - (Service)
|    |    |    |    Cet objet définit le temps d'attente utilisé par l'ascenseur après s'être
|    |    |    |    arrêté en raison d'un appel d'etage.
|    |    |    |
|    |    |    +- Temps d'attente au niveau principal suite a un appel d'etage [CO:4113-3] -
|    |    |    |  (Service)
|    |    |    |    Cet objet définit le temps d'attente utilisé par l'ascenseur après s'être
|    |    |    |    arrêté au rez-de-chaussée à la suite d'un appel d'etage.
|    |    |    |
|    |    |    +- Temps d'attente pour les appels prioritaires et les appels invités
|    |    |    |    |
```

```
|    |    |    |    +- Temps d'attente d'appel d'etage à faible priorité [CO:4113-4] -
|    |    |    |    |  (Service)
|    |    |    |    |    Cet objet définit le temps d'attente utilisé par l'ascenseur après
|    |    |    |    |    s'être arrêté en raison d'un appel palier à faible priorité.
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Temps d'attente d'appel d'etage de priorité élevée [CO:4113-5] -
|    |    |    |    |  (Service)
|    |    |    |    |    Cet objet définit le temps d'attente utilisé par l'ascenseur après
|    |    |    |    |    s'être arrêté en raison d'un appel d'etage à destination prioritaire.
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Temps d'attente d'appel invité [CO:4113-6] - (Service)
|    |    |    |         Cet objet définit le temps d'attente utilisé par l'ascenseur après
|    |    |    |         s'être arrêté en raison d'un appel invité au palier.
|    |    |    |
|    |    |    +- Plus…
|    |    |         |
|    |    |         +- Annuler le temps d'attente par appel de cabine [CO:4126] - (Service)
|    |    |         |    Cet objet définit si le temps de stationnement actuel doit être
|    |    |         |    annulé par un appel de cabine enregistré dans la cabine.
|    |    |         |
|    |    |         +- Utilisation/traitement des appels sans barrière [CO:410D] - (Service)
|    |    |         |    Définir comment les appels sans barrière (pour les passagers
|    |    |         |    handicapés) sont mis en œuvre.
|    |    |         |
|    |    |         +- Prolongation du temps d'attente pour l'appel cabine, ascenseur sans
|    |    |         |  barriere [CO:4113-7] - (Service)
|    |    |         |    Cet objet définit la durée de temporisation utilisée par l'ascenseur
|    |    |         |    après s'être arrêtée en raison d'un appel de cabine peu prioritaire
|    |    |         |    si elle est exploitée dans un mode de fonctionnement «sans barrière».
|    |    |         |
|    |    |         +- Prolongement du temps d'attente appel d'etage, cabine sans barrière
|    |    |         |  [CO:4113-8] - (Service)
|    |    |         |    Cet objet définit la durée de temporisation utilisée par l'ascenseur
|    |    |         |    après s'être arrêtée en raison d'un appel supplémentaire palier si
|    |    |         |    elle est exploitée dans un mode de fonctionnement «sans barrière».
|    |    |         |
|    |    |         +- Encore plus…
|    |    |              |
|    |    |              +- Temps d'arrêt du détecteur de porte [CO:4113-9] - (Service)
|    |    |              |    Cet objet définit le temps de temporisation utilisé en cas de
|    |    |              |    réouverture d'une porte déclenchée par le détecteur de porte ou
|    |    |              |    le détecteur d'effort.
|    |    |              |
|    |    |              +- Temps d'arrêt du bouton d'ouverture de la porte du fauteuil
|    |    |                 roulant [CO:4113-10] - (Service)
|    |    |                   Cet objet définit le temps de séjour utilisé si une porte a été
|    |    |                   rouverte par le bouton d'ouverture de la porte pour les
|    |    |                   fauteuils roulants. Ce bouton utilise généralement un temps
|    |    |                   d'arrêt plus long que le bouton d'ouverture de porte normal.
|    |    |
|    |    +- Valeurs et les options des temporisations de charge
|    |    |    |
|    |    |    +- Temps pour chargement 1 [CO:4128] - (Service)
|    |    |    |    Cet objet définit l'intervalle de temps du temps de chargement déclenché
|    |    |    |    par le signal'Temps pour chargement 1'.
|    |    |    |
|    |    |    +- Temps pour chargement 2 [CO:4129] - (Service)
|    |    |    |    Cet objet définit l'intervalle de temps du temps de charge déclenché par
|    |    |    |    le signal'Temps pour chargement 2'.
|    |    |    |
|    |    |    +- Temps pour chargement 3 [CO:4230] - (Service)
|    |    |    |    Cet objet définit l'intervalle de temps du temps de charge déclenché par
|    |    |    |    le signal'Temps pour chargement 3'.
|    |    |    |
|    |    |    +- Activation et désactivation du temps de chargement [CO:4127] - (Service)
|    |    |    |    Cet objet définit comment le temps de charge est activé et désactivé.
|    |    |    |    Normalement, le temps de charge est activé par une impulsion et désactivé
|    |    |    |    par l'entrée d'un appel de cage. Au contraire, vous pouvez souhaiter que
|    |    |    |    les appels de cage restent désactivés et que le temps de charge soit
|    |    |    |    désactivé par une autre impulsion de votre lecteur de carte. Ou peut-être
|    |    |    |    voulez-vous simplement utiliser un interrupteur à clé classique avec un
|    |    |    |    signal statique.
```

```
|    |    |    |
|    |    |    +- Plus…
|    |    |         |
|    |    |         +- Annuler les appels de cabine lors de l'activation du temps pour
|    |    |         |  chargement [CO:412A] - (Service)
|    |    |         |    Cet objet définit si les appels de cabine en attente doivent être
|    |    |         |    annulés si une opération de temps de chargement a été activée.
|    |    |         |
|    |    |         +- Annuler les appels d'etage lors de l'activation de l'heure de
|    |    |         |  chargement [CO:412B] - (Service)
|    |    |         |    Cet objet définit si les appels d'etage en attente doivent être
|    |    |         |    annulés si une opération de temps de chargement a été activée.
|    |    |         |
|    |    |         +- Temps de charge Clignotant d'avertissement [CO:42E1] - (Service)
|    |    |              Cet objet définit que l'accusé de réception du temps de chargement
|    |    |              doit clignoter si le temps de chargement restant est inférieur à la
|    |    |              valeur donnée. Par exemple, si le temps de chargement est de 5
|    |    |              minutes et que vous réglez ce paramètre sur 30 secondes, la sortie
|    |    |              commencera à clignoter si le temps de chargement restant est
|    |    |              inférieur ou égal à 30 secondes.
|    |    |
|    |    +- Temps de pré-avertissement et de décalage
|    |    |    |
|    |    |    +- Avertissement de pré-fermeture de porte [CO:4019] - (Service)
|    |    |    |    Utilisez cet objet pour avertir les passagers pendant le laps de temps
|    |    |    |    donné avant que les portes ne commencent à se fermer en mode de
|    |    |    |    fonctionnement normal, par exemple si les ' passagers ' sont des chariots
|    |    |    |    élévateurs à fourche.
|    |    |    |
|    |    |    +- Door Nudging Avertissement de pré-fermeture de porte [CO:4020] - (Service)
|    |    |    |    Utilisez cet objet pour avertir les passagers pendant une période donnée
|    |    |    |    avant que les portes ne commencent à se refermer en mode de fonctionnement
|    |    |    |    à impulsion, en ignorant le rideau lumineux et le détecteur de mouvement.
|    |    |    |
|    |    |    +- Avertissement de préouverture de porte [CO:4021] - (Service)
|    |    |    |    Utilisez cet objet pour avertir les passagers pendant le laps de temps
|    |    |    |    donné avant que les portes ne commencent à s'ouvrir en mode de
|    |    |    |    fonctionnement normal, par exemple si les 'passagers' sont des chariots
|    |    |    |    élévateurs à fourche.
|    |    |    |
|    |    |    +- Temps de fermeture de porte [CO:4023] - (Service)
|    |    |    |    Utilisez cet objet pour commencer à fermer la porte en mode nudging si la
|    |    |    |    barrière immatérielle est continuellement interrompue pendant un certain
|    |    |    |    temps.
|    |    |    |
|    |    |    +- Signal «Veuillez fermer les portes»
|    |    |         |
|    |    |         +- Utilisation du signal'Veuillez fermer les portes'. [CO:403C]
|    |    |         |    Cet objet définit si l'ascenseur doit générer le signal'Veuillez
|    |    |         |    fermer les portes' habituellement utilisé pour les portes à commande
|    |    |         |    manuelle.
|    |    |         |
|    |    |         +- Temporisation du signal 'Veuillez fermer les portes'. [CO:402F] -
|    |    |         |  (Service)
|    |    |         |    Cet objet définit le temps pendant lequel la porte
|    |    |         |    (pivotante/manuelle) doit être ouverte avant que le signal'Veuillez
|    |    |         |    fermer les portes' n'indique la fermeture manuelle des portes. Cette
|    |    |         |    fonction est également appelée ' sonette de porte' sur les anciennes
|    |    |         |    installations d'ascenseurs.
|    |    |         |
|    |    |         +- Signal 'Veuillez fermer les portes' longueur d'impulsion [CO:407A] -
|    |    |         |  (Service)
|    |    |         |    Cet objet définit la longueur d'impulsion du signal 'Veuillez fermer
|    |    |         |    les portes'. Cette fonction est également appelée 'cloche de porte'
|    |    |         |    dans les anciennes installations d'ascenseurs. Cette durée détermine
|    |    |         |    combien de temps le signal 'Veuillez fermer les portes' est activé,
|    |    |         |    puis mis en pause avant d'être réactivé.
|    |    |         |
|    |    |         +- Politique du signal 'Veuillez fermer les portes'. [CO:4030] -
|    |    |            (Service)
|    |    |              Cet objet définit si les appels doivent être en attente afin de
|    |    |              déclencher le signal'Veuillez fermer les portes' après l'expiration
```

```
|    |    |              du délai pour indiquer de fermer les portes manuellement. Cette
|    |    |              fonction est également appelée ' sonette de porte' sur les anciennes
|    |    |              installations d'ascenseurs.
|    |    |
|    |    +- Entraînement de la porte Temps d'arrêt
|    |         |
|    |         +- Temps d'arrêt du moteur de la porte lorsqu'elle est fermée [CO:402E] -
|    |         |  (Service)
|    |         |    Cet objet définit quand arrêter le moteur ou l'entraînement de la porte
|    |         |    après que l'ascenseur soit à l'arrêt pendant un certain temps.
|    |         |
|    |         +- Temps d'arrêt du moteur de la porte à l'ouverture [CO:4092] - (Service)
|    |         |    Cet objet définit quand arrêter le moteur ou l'entraînement de la porte
|    |         |    après que l'ascenseur soit à l'arrêt pendant un certain temps.
|    |         |
|    |         +- Temps d'inactivité du Moteur de déverrouillage de la porte [CO:4203] -
|    |         |  (Service)
|    |         |    Cet objet définit quand le moteur de déverrouillage de la porte doit être
|    |         |    éteint à nouveau lorsque l'ascenseur est inactif. Ce signal est
|    |         |    normalement utilisé pour alimenter un dispositif de déverrouillage de
|    |         |    porte tournante monté au sol. Lorsque l'ascenseur est inactif, il peut
|    |         |    être éteint pour éviter de le brûler.
|    |         |
|    |         +- Durée de fonctionnement maximale du moteur de déverrouillage de porte
|    |            [CO:4099] - (Service)
|    |              Cet objet définit le temps d'exécution maximum du moteur de déverrouillage
|    |              des portes. Normalement, vous définissez un temps d'inactivité qui éteint
|    |              le moteur de déverrouillage lorsque la porte manuelle a été refermée. Afin
|    |              de ne pas brûler le moteur, vous pouvez également définir une durée de
|    |              fonctionnement maximale absolue qui éteindra le moteur même si la porte
|    |              palière manuelle ne se referme pas.
|    |
|    +- Ouverture anticipée de la porte
|    |    |
|    |    +- Ouverture anticipée de la porte [CO:4143] - (Setup)
|    |    |    Cet objet définit si les portes doivent s'ouvrir lorsque l'ascenseur s'approche
|    |    |    d'un étage. Il nécessite un circuit de sécurité (SZ). La porte s'ouvre si la
|    |    |    cabine se trouve dans la zone de la porte avec v<=0,8 m/s. > Tenez compte
|    |    |    également de la fonction de maintenance'Fonctionnement du test SZ'.
|    |    |
|    |    +- Vitesse d'ouverture de la porte [CO:4164] - (Setup)
|    |    |    Cet objet définit la vitesse maximale autorisée pour ouvrir les portes à
|    |    |    l'approche du niveau. La valeur doit être exprimée en multiples de 1 mm/s.
|    |    |
|    |    +- Garder la came mobile verrouillée jusqu'à l'arrêt [CO:4177] - (Setup)
|    |         Cet objet définit si la came mobile de la porte doit être maintenue en position
|    |         verrouillée jusqu'à ce que l'ascenseur s'arrête au niveau du palier, même si
|    |         l'ouverture de porte avancée est activée. Ceci ne peut être utile que pour
|    |         certains anciens types de portes manuelles (portes battantes/portails à
|    |         battants).
|    |
|    +- Détecteurs et boutons de porte
|    |    |
|    |    +- Activation du bouton de fermeture de la porte [CO:4008] - (Service)
|    |    |    Utilisez cet objet pour définir si le bouton de fermeture de la porte est
|    |    |    activé après l'ouverture complète de la porte ou déjà lorsque la porte s'ouvre.
|    |    |
|    |    +- Détecteur de mouvement lors de l'ouverture de la porte [CO:4124-1] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit le délai d'activation du détecteur de mouvement lorsque la
|    |    |    porte s'ouvre.
|    |    |
|    |    +- Détecteur de mouvement lors de la fermeture des portes [CO:4124-2] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit le délai de désactivation du détecteur de mouvement lorsque
|    |    |    la porte se ferme.
|    |    |
|    |    +- Détecteur de mouvement temporisation générale [CO:4124-3] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit le délai d'attente utilisé si le détecteur de porte est
|    |    |    déclenché à plusieurs reprises et bloque l'ascenseur à cet étage.
|    |    |
|    |    +- Plus…
|    |         |
|    |         +- Rideau de cellule de porte
```

```
|    |         |    |
|    |         |    +- Barrière immatérielle interrompue en permanence Temps de surveillance
|    |         |    |  [CO:406A] - (Service)
|    |         |    |    Cet objet définit le temps pendant lequel la barrière immatérielle
|    |         |    |    doit être interrompue de façon permanente pour générer une erreur de
|    |         |    |    journal.
|    |         |    |
|    |         |    +- Un rideau lumineux rouvre une porte complètement fermée [CO:409C] -
|    |         |       (Setup)
|    |         |         Cet objet définit si le déclenchement de la barrière lumineuse doit
|    |         |         rouvrir une porte complètement fermée. En général, ce n'est pas ce
|    |         |         que vous souhaitez, mais si la portière de voiture en question n'est
|    |         |         pas une vraie porte mais plutôt une clôture ou un cadre rayé
|    |         |         jaune/noir qui fonctionne simplement comme une porte, vous souhaitez
|    |         |         en fait qu'elle recule lorsque la barrière lumineuse a été
|    |         |         déclenchée.
|    |         |
|    |         +- Éclairage du bouton d'ouverture/fermeture de la porte [CO:419C] -
|    |         |  (Service)
|    |         |    Cet objet détermine si l'ascenseur doit allumer le bouton d'ouverture et
|    |         |    de fermeture de la porte en fonctionnement normal. Notez que ceux-ci
|    |         |    doivent être câblés à cet effet. En fonctionnement pompiers, les boutons
|    |         |    seront toujours allumés quelle que soit cette option.
|    |         |
|    |         +- Une pression continue sur le bouton d'ouverture active le temps de
|    |         |  chargement [CO:419D] - (Service)
|    |         |    Une pression continue sur le bouton d'ouverture active le temps de
|    |         |    chargement
|    |         |
|    |         +- Maintenez l'ascenseur en marche si la barrière lumineuse est défectueuse
|    |            [CO:41BD] - (Service)
|    |              Cet objet détermine si l'ascenseur doit rester en fonctionnement lorsque
|    |              la barrière immatérielle de la porte signale un défaut. Dans ce cas, la
|    |              porte continue à fonctionner avec une force réduite et un signal sonore en
|    |              mode de fonctionnement coup de pouce.
|    |
|    +- Condition préalable à l'activation de la serrure de la porte [CO:4022] - (Setup)
|    |    Utilisez cet objet pour sélectionner le signal de la chaîne de sécurité qui doit
|    |    être fermé pour activer le signal de verrouillage de la porte - même si la porte ne
|    |    possède pas d'aimant de verrouillage de porte physique. Si cette valeur est réglée
|    |    sur 'automatique', le programme sélectionnera le signal approprié en fonction du
|    |    type de porte.
|    |
|    +- Plus…
|         |
|         +- Réouverture des portes par un appel d'etage [CO:4125] - (Service)
|         |    Cet objet définit le nombre maximum de réouvertures de porte causées par un
|         |    appel d'etage du même étage et du même côté de porte.
|         |
|         +- Les Portes ne sont pas automatiques fermées [CO:4122] - (Service)
|         |    Cet objet contient la table déclarant les portes qui ne doivent pas être
|         |    fermées automatiquement si l'ascenseur est à l'arrêt.
|         |
|         +- Ouvre porte battante
|         |    |
|         |    +- Temps de retard de l'ouvre-porte battante [CO:4037] - (Service)
|         |    |    Cet objet définit quand activer l'ouvre-porte à battants après le
|         |    |    déverrouillage de la porte, généralement après l'arrivée de l'ascenseur.
|         |    |
|         |    +- Durée de fonctionnement de l'ouvre-porte pivotant [CO:4038] - (Service)
|         |    |    Cet objet définit la durée de fonctionnement de l'ouvre-porte à battant
|         |    |    nécessaire pour ouvrir la porte battante. Fondamentalement, il définit
|         |    |    combien de temps la sortie qui active l'ouvre-porte battante doit être
|         |    |    activée car ces unités n'ont pas de signal de retour indiquant quand la
|         |    |    porte battante a été complètement ouverte.
|         |    |
|         |    +- Ouvre-porte pivotant à l'arrivée [CO:4302] - (Service)
|         |    |    Cet objet définit si l'ouvre-porte à battant doit être déclenché
|         |    |    automatiquement lorsque l'ascenseur arrive à un étage.
|         |    |
|         |    +- Annuler le temps d'exécution de l'ouvre-porte à battants par appel de
|         |    |  cabine [CO:4303] - (Service)
```

```
|          |    |    Cette option définit si l'ouvre-porte à battants (s'il est activé) doit
|          |    |    être éteint lorsqu'un appel de cabine est appuyé.
|          |    |
|          |    +- Plus…
|          |         |
|          |         +- Déclenchez l'ouvre-porte battante par bouton d'appel [CO:430C] -
|          |         |  (Service)
|          |         |    Cette option définit si l'ouvre-porte battante doit être activé si un
|          |         |    appel de cabine ou d'etage est pressé à l'étage actuel.
|          |         |
|          |         +- Réactivation de l'ouvre-porte à tambour lors de la fermeture par des
|          |            barrières immatérielles [CO:42C2] - (Service)
|          |              Cette option définit si l'ouvre-porte battant doit être réactivé si
|          |              un détecteur de porte, comme une barrière immatérielle, est déclenché
|          |              lors de la fermeture de la porte. Si la porte palière est déjà fermée
|          |              au moyen du contact (S), l'ouvre-porte battant ne sera pas réactivé.
|          |
|          +- Opération de porte verrouillée
|          |    |
|          |    +- Opération de porte verrouillée [CO:4304] - (uniquement sur place) -
|          |    |  (Setup)
|          |    |    Cette option définit si les portes doivent être verrouillées. Cela
|          |    |    signifie que même l'ascenseur a plusieurs portes de cabine, une seule
|          |    |    porte doit être déverrouillée/ouverte en même temps. Gardez à l'esprit que
|          |    |    cela exige que l'aimant de verrouillage de came ait un cycle de 100% duty
|          |    |    si la porte en a un.
|          |    |
|          |    +- Table d'étage pour le portes verrouillées [CO:406D] - (Service)
|          |         Cet objet contient les étages où les portes doivent fonctionner en mode de
|          |         fonctionnement verrouillé (exclusion mutuelle).
|          |
|          +- Plus…
|               |
|               +- Garder la came mobile verrouillée en dehors de lu niveau d'arret [CO:4176]
|               |  - (Setup)
|               |    Cet objet définit si la came de porte doit être maintenue sous tension si
|               |    l'ascenseur s'est arrêté dans la zone de la porte mais pas exactement a
|               |    niveau. Ceci ne peut être utile que pour certains anciens types de portes
|               |    manuelles (portes battantes/portails à battants).
|               |
|               +- Gardez les portes fermées si l'ascenseur ne s'arrête pas au ras. [CO:41FE]
|               |  - (Setup)
|               |    Cet objet définit si les portes doivent rester fermées pendant une durée
|               |    réglable si l'ascenseur s'arrête non pas au niveau du sol mais toujours
|               |    dans la zone de la porte.
|               |
|               +- Déverrouiller la porte palière après l'ouverture complète de la porte de
|               |  cabine [CO:406B] - (Setup)
|               |    Cet objet définit si l'aimant de verrouillage de la porte palière doit
|               |    être engagé une fois la porte de la cabine complètement ouverte.
|               |    Habituellement, la serrure de porte serait enclenchée avant l'ouverture
|               |    des portes de la voiture.
|               |
|               +- Ouverture automatique de la porte de la cabine sur la porte battante
|               |  [CO:430D] - (Service)
|               |    Cette option détermine si les portes de cabine automatiques doivent
|               |    s'ouvrir lorsque la porte palière manuelle ou la porte tournante est
|               |    ouverte manuellement. Comme la commande d'ascenseur n'a qu'un seul contact
|               |    de porte palière, toutes les portes de cabine s'ouvrent. Dans certains
|               |    systèmes d'ascenseurs, cependant, le client peut exiger que les portes de
|               |    cabine soient fermées automatiquement, en particulier si les portes de
|               |    cabine verrouillent mécaniquement les portes tournantes.
|               |
|               +- Encore plus…
|                    |
|                    +- Bloquer le bouton d'ouverture de la porte même si tous les appels de
|                    |  voiture sont bloqués [CO:4378] - (Service)
|                    |    Cet objet définit si le bouton d'ouverture de porte doit encore être
|                    |    bloqué si tous les appels de voiture à cet étage sont bloqués, même
|                    |    si cela signifie que le passager ne peut pas quitter la voiture par
|                    |    une porte.
|                    |
```

```
|                  +- N'ouvrez pas les portes automatiquement après l'arrivée [CO:4379] -
|                     (uniquement sur place) - (Service)
|                       Cet objet définit si les portes doivent rester fermées lorsque
|                       l'ascenseur arrive à un certain étage. Les portes doivent alors être
|                       ouvertes manuellement à l'aide des boutons d'ouverture/fermeture des
|                       portes dans la cabine et aux paliers.
|
+- Suveillance de porte
     |
     +- Temporisation de surveillance de l'ouverture des portes [CO:4118] - (Setup)
     |    Cet objet définit le temps utilisé pour surveiller les portes en cours d'ouverture.
     |    Cette valeur est censée être un délai d'attente et devrait être suffisamment longue.
     |    Gardez à l'esprit que la porte peut avoir besoin de plus de temps pour s'ouvrir si
     |    vous êtes en mode de fonctionnement d'initialisation/apprentissage ou si le poussoir
     |    de porte est allumé.
     |
     +- Temps de surveillance de fermeture de porte [CO:4119] - (Setup)
     |    Cet objet définit le temps utilisé pour surveiller les portes en cours de fermeture.
     |    Cette valeur est censée être un délai d'attente et devrait être suffisamment longue.
     |    Gardez à l'esprit que la porte peut avoir besoin de plus de temps pour s'ouvrir si
     |    le mode de fonctionnement «Enseignement/apprentissage» est activé ou si le nudging
     |    de la porte est activé.
     |
     +- Temps de surveillance du verrouillage des portes [CO:411A] - (Setup)
     |    Cet objet définit le temps utilisé pour la surveillance (supervision) des portes
     |    verrouillées si l'application ascenseur le demande. Cette valeur est censée être un
     |    délai d'attente et devrait être suffisamment longue.
     |
     +- Signaux de surveillance de porte supplémentaires
     |    |
     |    +- Signaux de surveillance de porte supplémentaires [CO:4042] - (uniquement sur
     |    |  place) - (Setup)
     |    |    Cet objet définit si certaines portes disposent d'un contact de surveillance
     |    |    supplémentaire indiquant que la porte a été ouverte sans controle.
     |    |
     |    +- Tableau de surveillance de portes [CO:4041] - (uniquement sur place) - (Setup)
     |    |    Cet objet contient un tableau indiquant quelles portes comportent un contact de
     |    |    surveillance supplémentaire indiquant que la porte a été ouverte sans controle.
     |    |
     |    +- Délai de surveillance de porte supplémentaire [CO:4048] - (Setup)
     |    |    Cet objet définit la durée pendant laquelle les contacts de supervision de
     |    |    porte supplémentaires doivent être coupés pour qu'un événement de défaut de
     |    |    supervision puisse se produire.
     |    |
     |    +- Supervision de porte supplémentaire Surveillance des contacteurs [CO:4049] -
     |    |  (uniquement sur place) - (Setup)
     |    |    Cet objet définit si un contacteur spécial est surveillé. Celui-ci est utilisé
     |    |    pour couper l'alimentation de la chaîne de sécurité si un ou plusieurs des
     |    |    contacts de supervision de porte supplémentaires signalent qu'une porte a été
     |    |    ouverte.
     |    |
     |    +- Plus…
     |         |
     |         +- Distance d'arrêt en opération de sauvetage par rapport au dernier niveau
     |         |  de surveillance de porte supplémentaire [CO:4094] - (Setup)
     |         |    Cet objet définit la distance d'arrêt avant la dernière position au niveau
     |         |    du sol en cas de conduite en opération de sauvetage d'urgence si la
     |         |    supervision de porte supplémentaire habituellement utilisée avec une
     |         |    solution à hauteur basse ou à fosse basse a été déclenchée.
     |         |
     |         +- Distance d'arrêt en opération de sauvetage par rapport au bas niveau de
     |         |  surveillance de porte supplémentaire [CO:4095] - (Setup)
     |         |    Cet objet définit la distance d'arrêt avant la dernière position au niveau
     |         |    du sol en cas de conduite en opération de sauvetage d'urgence si la
     |         |    supervision de porte supplémentaire habituellement utilisée avec une
     |         |    solution à hauteur basse ou à fosse basse a été déclenchée.
     |         |
     |         +- Encore plus…
     |              |
     |              +- Contrôle de porte supplémentaire contact [CO:4068] - (Setup)
     |              |    Cet objet définit si le contact de la porte palière fermée doit être
     |              |    utilisé pour décider si le contact de supervision de porte
```

```
|              |    supplémentaire au niveau de l'étage courant doit être vérifié
|              |    également avant le démarrage ou non.
|              |
|              +- Clignotement des appels palier en cas d'erreur dans la surveillance
|                 de porte supplémentaire [CO:441A] - (Setup)
|                   Cet objet détermine si les voyants d'acquittement des appels palier
|                   doivent clignoter lorsque la surveillance de porte supplémentaire a
|                   été déclenchée.
|
+- Plus…
     |
     +- Surveillance des portes de séparation [CO:41A1] - (Service)
     |    Cet objet définit si la cabine possède une porte de séparation utilisée pour le
     |    transport de marchandises. Si oui, cette porte ne peut être ouverte que si le
     |    signal de préférence de la cabine a été activé. En fonctionnement normal, la
     |    porte de séparation doit toujours être fermée. Dans le cas contraire, cela
     |    permettrait à un plus grand nombre de passagers de monter dans la cabine comme
     |    il est permis. Le signal de surveillance doit être actif tant que la porte est
     |    fermée.
     |
     +- Surveillance cachée de la chaîne de contact de porte
     |    |
     |    +- Surveillance cachée de la chaîne de contact de porte [CO:42A5] - (Setup)
     |    |    Il s'agit d'une surveillance utilisée pour les anciennes solutions de
     |    |    portes battantes typiques de l'Europe du Nord. Un commutateur de solénoïde
     |    |    secondaire (caché) vérifie fondamentalement le fonctionnement du contact
     |    |    de porte régulier et doit suivre ses changements d'état.
     |    |
     |    +- Délai d'attente caché de la chaîne de contact de porte [CO:42A6] - (Setup)
     |    |    Ce paramètre contrôle l'intervalle de temps accordé au contact de porte
     |    |    caché/secondaire pour suivre le contact de porte régulier lorsque la porte
     |    |    est ouverte ou fermée.
     |    |
     |    +- Chaîne de contact de porte cachée pour arrêt d'urgence [CO:42A7] - (Setup)
     |         Cet objet définit si l'ascenseur doit effectuer un arrêt d'urgence
     |         instantané si le contact de porte caché a été déclenché ou si l'ascenseur
     |         doit se rendre à l'étage suivant pour libérer les passagers.
     |
     +- Détection de pontage 'fermé' sur interrupteur de fin de course [CO:4061] -
     |  (Setup)
     |    Cet objet définit si les fins de course de fermeture de la porte doivent être
     |    surveillés afin de détecter s'ils ont été sur-pontés. Si la porte est
     |    complètement ouverte, comme l'indiquent le temps d'ouverture de la porte et les
     |    fins de course d'ouverture de la porte, et si la chaîne de sécurité de la porte
     |    est également ouverte, le fin de course de fermeture de la porte doit suivre et
     |    ne doit pas être utilisé.
     |
     +- Rideau lumineux de la porte interrompu en permanence Minuterie de défaut
     |  collectif [CO:41C4] - (Service)
     |    Cet objet définit le temps d'activation de l'indicateur de défaut collectif en
     |    cas d'interruption permanente des barrières immatérielles de la porte.
     |    Normalement au bout de 30 secondes vous aurez un avertissement mais à un moment
     |    donné il peut être bon de lancer une faute afin d'activer également
     |    l'indicateur de faute collective.
     |
     +- Encore plus…
          |
          +- Surveillance de l'ouverture de la porte de la cabine [CO:42AA] - (Setup)
          |    Cette fonction de surveillance garantit que l'ouverture de la porte
          |    battante est toujours suivie de l'ouverture de la porte de la cabine afin
          |    d'éviter qu'un passager ne soit coincé entre la porte palière et la porte
          |    de la cabine. Si l'ouverture de la porte de la cabine n'est pas détectée,
          |    il n'est pas possible d'émettre un appel. Une fonction de sortie
          |    'Ouverture de la porte du véhicule nécessaire' est activée et un message
          |    s'affiche à l'écran.
          |
          +- Tentatives d'ouverture complète des portes (US-ASME) [CO:405F] - (Service)
          |    Utilisez cet objet pour définir combien de tentatives d'ouverture complète
          |    des portes doivent être effectuées avant que l'ascenseur ne se bloque
          |    lui-même conformément aux réglementations US-ASME.
          |
          +- Tentatives de fermeture complète des portes (US-ASME) [CO:405E] -
```

```
                  |  (Service)
                  |    Utilisez cet objet pour définir combien de tentatives de fermeture
                  |    complète des portes doivent être effectuées avant que l'ascenseur ne se
                  |    bloque lui-même conformément aux réglementations US-ASME.
                  |
                  +- Nombre maximal de tentatives de fermeture de porte [CO:425A] - (Service)
                       Cet objet définit le nombre maximum de tentatives de fermeture de la porte
                       avant d'émettre un avertissement et d'activer le signal de sortie de
                       problème de porte.

- Plus…
    |
    +- Unité de positionnement
    |    |
    |    +- Type d'unité de positionnement
    |    |    |
    |    |    +- Type de codeur [CO:4250-6] - (uniquement sur place) - (Setup)
    |    |    |    Cet objet définit si le codeur est un codeur linéaire ou rotatif.
    |    |    |
    |    |    +- Orientation/direction [CO:4250-1] - (uniquement sur place) - (Setup)
    |    |    |    Cet objet définit l'orientation mécanique du codeur afin de s'assurer que les
    |    |    |    valeurs de position deviennent plus grandes avec la cabine se déplaçant vers le
    |    |    |    haut.
    |    |    |
    |    |    +- Circonférence/échelle [CO:4250-2] - (uniquement sur place) - (Setup)
    |    |    |    Cet objet définit la circonférence de la poulie pour les codeurs rotatifs et
    |    |    |    pour les codeurs linéaires, les longueurs par incrément.
    |    |    |
    |    |    +- Activer/désactiver l'unité de supervision de position (PSU) [CO:42A3] - (Setup)
    |    |    |    Cet objet indique si l'installation de l'ascenseur est équipée d'une unité de
    |    |    |    supervision de position (PSU), c'est-à-dire d'un système de codage sécurisé.
    |    |
    |    +- Distances et paramètres
    |    |    |
    |    |    +- Fosse [CO:4011] - (Setup)
    |    |    |    La hauteur de la fosse en millimètres.
    |    |    |
    |    |    +- Hauteur tete de gaine [CO:4012] - (Setup)
    |    |    |    La hauteur de la tête de gaine en millimètres.
    |    |    |
    |    |    +- Zone de niveau en-dessous [CO:4013] - (Service)
    |    |    |    Cet objet maintient la longueur de la zone de niveau en dessous du niveau
    |    |    |    d'etage.
    |    |    |
    |    |    +- Zone de niveau au-dessus [CO:4014] - (Service)
    |    |    |    Cet objet maintient la longueur de la zone de niveau au-dessus du niveau
    |    |    |    d'etage.
    |    |    |
    |    |    +- Plus de distances…
    |    |         |
    |    |         +- Zone de porte en-dessous [CO:4015] - (Setup)
    |    |         |    Cet objet maintient la longueur de la zone de la porte en dessous du
    |    |         |    niveau d'etage.
    |    |         |
    |    |         +- Zone de porte au-dessus [CO:4016] - (Setup)
    |    |         |    Cet objet maintient la longueur de la zone de la porte au-dessus du niveau
    |    |         |    d'etage.
    |    |         |
    |    |         +- Zone de nivelage en dessous du niveau [CO:4025] - (Service)
    |    |         |    Cet objet definit la longueur de la zone de nivelage sous le niveau du
    |    |         |    sol.
    |    |         |
    |    |         +- Zone de nivelage au-dessus du niveau [CO:4024] - (Service)
    |    |         |    Cet objet definit la longueur de la zone de nivelage au-dessus du niveau
    |    |         |    du sol.
    |    |         |
    |    |         +- Encore plus…
    |    |              |
    |    |              +- Utiliser la zone de nivellage étendue [CO:402D] - (Service)
    |    |              |    Cet objet définit si une ' zone de nivellement étendue en dessous '
    |    |              |    doit être utilisée si les portes sont fermées et que l'ascenseur est
    |    |              |    inactif.  >Tenez compte également de la valeur de la zone de
```

```
|    |              |    nivellement étendue[mm] dans ' Position & Distances '.
|    |              |
|    |              +- Zone de nivelage étendue en dessous du niveau [CO:4026] - (Service)
|    |              |    Cet objet definit la longueur de la zone de nivelage étendue sous le
|    |              |    niveau du sol utilisé afin d'économiser de l'énergie.
|    |              |
|    |              +- Distance de service pour le toit du cabine d'accès [CO:403D] -
|    |              |  (Service)
|    |              |    Cet objet définit la distance à parcourir pour déplacer la cabine
|    |              |    vers le bas afin de faciliter le passage sur le toit de la cabine
|    |              |
|    |              +- Distance de service pour la fosse du puits d'accès [CO:403E] -
|    |                 (Service)
|    |                   Cet objet définit la distance à parcourir pour déplacer la cabine
|    |                   vers le haut afin de faciliter l'accès à la fosse d'arbre.
|    |
|    +- Positions de niveau des étages [CO:4010] - (uniquement sur place) - (Service)
|    |    Cet objet contient les positions des niveaux en millimètres.
|    |
|    +- Unité de supervision de position (PSU)
|    |    |
|    |    +- Commandes et options (PSU)
|    |    |    |
|    |    |    +- Change le mode de fonctionnement (PSU) [CO:42A0] - (uniquement sur place)
|    |    |    |  - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet contient le mode de fonctionnement actuel de l'unité de
|    |    |    |    positionnement (USP). Le mode d'apprentissage sert à configurer le mode de
|    |    |    |    configuration des positions de l'étage pour les réglages et le mode normal
|    |    |    |    (ayant une configuration valide) sert à faire fonctionner l'ascenseur.
|    |    |    |
|    |    |    +- Configurer et apprentissage
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- 1.) Écrire/configurer la valeur du niveau inférieur/supérieur
|    |    |    |    |  - (uniquement sur place)
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- 2.) Écriture/configuration des valeurs des zones de porte
|    |    |    |    |  - (uniquement sur place)
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- 3.) Apprentissage les limites supérieures/inférieures
|    |    |    |    |    |
|    |    |    |    |    +- 1.) Apprentissage de la limite absolue de la position supérieure
|    |    |    |    |    |  - (uniquement sur place)
|    |    |    |    |    |
|    |    |    |    |    +- 2.) Apprentissage de la limite absolue de la position inférieure
|    |    |    |    |    |  - (uniquement sur place)
|    |    |    |    |    |
|    |    |    |    |    +- 3.) Positions des interrupteurs de fin de course (PSU)
|    |    |    |    |         |
|    |    |    |    |         +- Distance du fin de course superieur [CO:4031] - (Setup)
|    |    |    |    |         |    Cet objet contient la distance de l'interrupteur de fin de
|    |    |    |    |         |    course final en haut. Pour l'ELGO33CP, cette distance est
|    |    |    |    |         |    mesurée à partir du point de référence supérieur. D'autres
|    |    |    |    |         |    unités d'alimentation peuvent mesurer la valeur à partir de
|    |    |    |    |         |    l'étage supérieur. Quoi qu'il en soit, le contrôleur
|    |    |    |    |         |    d'ascenseur vous montrera la différence par rapport au
|    |    |    |    |         |    niveau de l'étage en bas de la boîte de dialogue.
|    |    |    |    |         |
|    |    |    |    |         +- Distance du fin de course inférieur [CO:4032] - (Setup)
|    |    |    |    |         |    Cet objet contient la distance de l'interrupteur de fin de
|    |    |    |    |         |    course final en bas. Pour l'ELGO33CP, elle est mesurée à
|    |    |    |    |         |    partir du point de référence inférieur. D'autres unités
|    |    |    |    |         |    d'alimentation peuvent mesurer la valeur à partir du niveau
|    |    |    |    |         |    inférieur. Quoi qu'il en soit, le contrôleur d'ascenseur
|    |    |    |    |         |    vous montrera la différence par rapport au niveau du sol en
|    |    |    |    |         |    bas de la boîte de dialogue.
|    |    |    |    |         |
|    |    |    |    |         +- Distance de Interrupteur de fin de course inspection
|    |    |    |    |         |  superieur [CO:4033] - (Setup)
|    |    |    |    |         |    Cet objet contient la distance de l'interrupteur de fin de
|    |    |    |    |         |    course d'inspection en haut. Pour l'ELGO33CP, elle est
|    |    |    |    |         |    mesurée à partir du point de référence supérieur. D'autres
|    |    |    |    |         |    unités d'alimentation peuvent mesurer la valeur à partir de
```

```
|    |    |    |    |          |    l'étage supérieur. Quoi qu'il en soit, le contrôleur
|    |    |    |    |          |    d'ascenseur vous montrera la différence par rapport au
|    |    |    |    |          |    niveau de l'étage en bas de la boîte de dialogue.
|    |    |    |    |          |
|    |    |    |    |          +- Distance de Interrupteur de fin de course inspection
|    |    |    |    |          |  inferieur [CO:4034] - (Setup)
|    |    |    |    |          |    Cet objet contient la distance de l'interrupteur de fin de
|    |    |    |    |          |    course d'inspection en bas. Pour l'ELGO33CP, elle est
|    |    |    |    |          |    mesurée à partir du point de référence inférieur. D'autres
|    |    |    |    |          |    unités d'alimentation peuvent mesurer la valeur à partir du
|    |    |    |    |          |    niveau inférieur. Quoi qu'il en soit, le contrôleur
|    |    |    |    |          |    d'ascenseur vous montrera la différence par rapport au
|    |    |    |    |          |    niveau du sol en bas de la boîte de dialogue.
|    |    |    |    |          |
|    |    |    |    |          +- Distance d'Interrupteurs preliminaires de fin d'inspection
|    |    |    |    |               |
|    |    |    |    |               +- Contrôle de distance préréglage de l'interrupteur de
|    |    |    |    |               |  fin de course inspection superieur [CO:4033] - (Setup)
|    |    |    |    |               |    Cet objet contient la distance de l'interrupteur de
|    |    |    |    |               |    fin de course d'inspection en haut. Pour l'ELGO33CP,
|    |    |    |    |               |    elle est mesurée à partir du point de référence
|    |    |    |    |               |    supérieur. D'autres unités d'alimentation peuvent
|    |    |    |    |               |    mesurer la valeur à partir de l'étage supérieur. Quoi
|    |    |    |    |               |    qu'il en soit, le contrôleur d'ascenseur vous montrera
|    |    |    |    |               |    la différence par rapport au niveau de l'étage en bas
|    |    |    |    |               |    de la boîte de dialogue.
|    |    |    |    |               |
|    |    |    |    |               +- Contrôle de la distance l'interrupteur de fin de
|    |    |    |    |                  course inspection inferieur [CO:4036] - (Setup)
|    |    |    |    |                    Cet objet contient la distance de l'interrupteur de
|    |    |    |    |                    fin de course d'inspection en bas. Pour l'ELGO33CP,
|    |    |    |    |                    elle est mesurée à partir du point de référence
|    |    |    |    |                    inférieur. D'autres unités d'alimentation peuvent
|    |    |    |    |                    mesurer la valeur à partir du niveau inférieur. Quoi
|    |    |    |    |                    qu'il en soit, le contrôleur d'ascenseur vous montrera
|    |    |    |    |                    la différence par rapport au niveau du sol en bas de
|    |    |    |    |                    la boîte de dialogue.
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- 4.) Opération d'apprentissage
|    |    |    |         |
|    |    |    |         +- 1.) Course d'apprentissage
|    |    |    |         |    |
|    |    |    |         |    +- Course d'apprentissage manuel - (uniquement
|    |    |    |         |    |  sur place) - (Service)
|    |    |    |         |    |
|    |    |    |         |    +- Enseignez les niveaux d'étage déjà appris à la PSU -
|    |    |    |         |       (uniquementsur place) - (Service)
|    |    |    |         |
|    |    |    |         +- 2.) Positions des niveaux [CO:4010] - (uniquement sur place) -
|    |    |    |         |  (Service)
|    |    |    |         |    Cet objet contient les positions des niveaux en millimètres.
|    |    |    |         |
|    |    |    |         +- 3.) Operation course de reglages
|    |    |    |              |
|    |    |    |              +- Operation course de reglages automatique - (uniquement
|    |    |    |              |  sur place) - (Service)
|    |    |    |              |
|    |    |    |              +- Operation course de reglages manuel - (uniquement
|    |    |    |                 sur place) - (Service)
|    |    |    |
|    |    |    +- Réinitialiser un événement de blocage en attente
|    |    |
|    |    +- Positions des interrupteurs de fin de course (PSU)
|    |    |    |
|    |    |    +- Distance du fin de course superieur [CO:4031] - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet contient la distance de l'interrupteur de fin de course final en
|    |    |    |    haut. Pour l'ELGO33CP, cette distance est mesurée à partir du point de
|    |    |    |    référence supérieur. D'autres unités d'alimentation peuvent mesurer la
|    |    |    |    valeur à partir de l'étage supérieur. Quoi qu'il en soit, le contrôleur
|    |    |    |    d'ascenseur vous montrera la différence par rapport au niveau de l'étage
|    |    |    |    en bas de la boîte de dialogue.
|    |    |    |    |
```

```
|    |    |    +- Distance du fin de course inférieur [CO:4032] - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet contient la distance de l'interrupteur de fin de course final en
|    |    |    |    bas. Pour l'ELGO33CP, elle est mesurée à partir du point de référence
|    |    |    |    inférieur. D'autres unités d'alimentation peuvent mesurer la valeur à
|    |    |    |    partir du niveau inférieur. Quoi qu'il en soit, le contrôleur d'ascenseur
|    |    |    |    vous montrera la différence par rapport au niveau du sol en bas de la
|    |    |    |    boîte de dialogue.
|    |    |    |
|    |    |    +- Distance de Interrupteur de fin de course inspection superieur [CO:4033] -
|    |    |    |  (Setup)
|    |    |    |    Cet objet contient la distance de l'interrupteur de fin de course
|    |    |    |    d'inspection en haut. Pour l'ELGO33CP, elle est mesurée à partir du point
|    |    |    |    de référence supérieur. D'autres unités d'alimentation peuvent mesurer la
|    |    |    |    valeur à partir de l'étage supérieur. Quoi qu'il en soit, le contrôleur
|    |    |    |    d'ascenseur vous montrera la différence par rapport au niveau de l'étage
|    |    |    |    en bas de la boîte de dialogue.
|    |    |    |
|    |    |    +- Distance de Interrupteur de fin de course inspection inferieur [CO:4034] -
|    |    |    |  (Setup)
|    |    |    |    Cet objet contient la distance de l'interrupteur de fin de course
|    |    |    |    d'inspection en bas. Pour l'ELGO33CP, elle est mesurée à partir du point
|    |    |    |    de référence inférieur. D'autres unités d'alimentation peuvent mesurer la
|    |    |    |    valeur à partir du niveau inférieur. Quoi qu'il en soit, le contrôleur
|    |    |    |    d'ascenseur vous montrera la différence par rapport au niveau du sol en
|    |    |    |    bas de la boîte de dialogue.
|    |    |    |
|    |    |    +- Distance d'Interrupteurs preliminaires de fin d'inspection
|    |    |    |      |
|    |    |    |      +- Contrôle de distance préréglage de l'interrupteur de fin de course
|    |    |    |      |  inspection superieur [CO:4033] - (Setup)
|    |    |    |      |    Cet objet contient la distance de l'interrupteur de fin de course
|    |    |    |      |    d'inspection en haut. Pour l'ELGO33CP, elle est mesurée à partir du
|    |    |    |      |    point de référence supérieur. D'autres unités d'alimentation peuvent
|    |    |    |      |    mesurer la valeur à partir de l'étage supérieur. Quoi qu'il en soit,
|    |    |    |      |    le contrôleur d'ascenseur vous montrera la différence par rapport au
|    |    |    |      |    niveau de l'étage en bas de la boîte de dialogue.
|    |    |    |      |
|    |    |    |      +- Contrôle de la distance l'interrupteur de fin de course inspection
|    |    |    |         inferieur [CO:4036] - (Setup)
|    |    |    |           Cet objet contient la distance de l'interrupteur de fin de course
|    |    |    |           d'inspection en bas. Pour l'ELGO33CP, elle est mesurée à partir du
|    |    |    |           point de référence inférieur. D'autres unités d'alimentation peuvent
|    |    |    |           mesurer la valeur à partir du niveau inférieur. Quoi qu'il en soit,
|    |    |    |           le contrôleur d'ascenseur vous montrera la différence par rapport au
|    |    |    |           niveau du sol en bas de la boîte de dialogue.
|    |    |    |
|    |    |    +- Utilisation de du systéme de PSU pour shunter les portes dans la zone [CO:42A4]
|    |    |       - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    |         Cet objet définit si l'unité de supervision de position (PSU) doit être
|    |    |         utilisée pour le pontage de porte, généralement utilisé pour l'ouverture ou le
|    |    |         réglage de porte. L'utilisation du bloc d'alimentation pour ponter le circuit
|    |    |         de porte n'est possible que si le bloc d'alimentation prend effectivement en
|    |    |         charge cette fonction. Sinon, cette option n'a aucun effet.
|    |    |
|    |    +- Plus…
|    |         |
|    |         +- Distance d'arrêt en inspection par rapport au dernier niveau [CO:401E] -
|    |         |  (Setup)
|    |         |    Cet objet définit la distance à parcourir pour s'arrêter au niveau supérieur de
|    |         |    l'étage si vous vous deplacez en inspection, fin de course revision
|    |         |
|    |         +- Distance d'arrêt en inspection au niveau inférieur [CO:401F] - (Setup)
|    |         |    Cet objet définit la distance à parcourir pour s'arrêter avant la position du
|    |         |    rez-de-chaussée si l'on se deplace en mode inspection.
|    |         |
|    |         +- Distance déviante d'arrêt d'inspection au niveau inférieur dans la fosse
|    |         |  [CO:4076] - (Setup)
|    |         |    Cet objet définit la distance à parcourir pour s'arrêter avant la position du
|    |         |    rez-de-chaussée si l'on se deplace en mode inspection de la fosse.
|    |         |
|    |         +- Interrupteurs de pré fin de course [CO:4157] - (Setup)
|    |         |    Cet objet définit si des interrupteurs de pré fin de course sont régulièrement
```

```
|         |    utilisés pour s'assurer que la levée décélère à V0 avant que la toute fin de
|         |    course de la gaine ne soit atteinte.
|         |
|         +- Encore plus…
|              |
|              +- Correction de position (Preset)
|              |    |
|              |    +- Commutateurs de position correction (Preset) [CO:4307] - (Setup)
|              |    |    Principalement utilisée pour les ascenseurs inclinés, cette fonction
|              |    |    fournit des tableaux (vers le haut/bas) contenant les positions vers
|              |    |    lesquelles la correction (préréglée) commute la mise en sécurité.
|              |    |    Cette méthode est typiquement utilisée pour les ascenseurs inclinés
|              |    |    où le codeur absolu est mécaniquement relié à une poulie et doit
|              |    |    faire face à un microdérapage.
|              |    |
|              |    +- Tableau des interrupteurs de correction de position vers le haut
|              |    |  [CO:4305] - (Service)
|              |    |
|              |    +- Table de correction de position vers le bas [CO:4306] - (Service)
|              |    |    Principalement utilisée pour les ascenseurs inclinés, cette fonction
|              |    |    fournit des tableaux (vers le haut/bas) contenant les positions vers
|              |    |    lesquelles la correction (préréglée) commute la mise en sécurité.
|              |    |    Cette méthode est typiquement utilisée pour les ascenseurs inclinés
|              |    |    où le codeur absolu est mécaniquement relié à une poulie et doit
|              |    |    faire face à un microdérapage.
|              |    |
|              |    +- Distance maximale de correction de la position [CO:4315] - (Service)
|              |         Principalement utilisée pour les ascenseurs inclinés, cette valeur
|              |         décrit la distance maximale entre la valeur réelle du codeur de
|              |         position et les valeurs de correction tirées du tableau. Si la
|              |         distance est trop élevée, un message d'erreur sera inscrit dans le
|              |         journal de bord.
|              |
|              +- Seuils de position
|                   |
|                   +- Seuil de position 1
|                   |    |
|                   |    +- Seuil de position supérieur 1 [CO:41F6-1] - (Service)
|                   |    |    Cet objet définit les seuils de position utilisés pour contrôler
|                   |    |    les signaux de sortie qui peuvent être utilisés pour indiquer si
|                   |    |    la voiture se trouve entre une certaine position minimale et
|                   |    |    maximale. Il s'agit des seuils supérieurs que la voiture doit
|                   |    |    franchir vers le bas pour que la sortie s'active.
|                   |    |
|                   |    +- Seuil de position inférieur 1 [CO:41F5-1] - (Service)
|                   |         Cet objet définit les seuils de position utilisés pour contrôler
|                   |         les signaux de sortie qui peuvent être utilisés pour indiquer si
|                   |         la voiture se trouve entre une certaine position minimale et
|                   |         maximale. Il s'agit des seuils inférieurs que la voiture doit
|                   |         franchir vers le haut pour que la sortie soit activée.
|                   |
|                   +- Seuil de position 2
|                   |    |
|                   |    +- Seuil de position supérieur 2 [CO:41F6-2] - (Service)
|                   |    |
|                   |    +- Seuil de position inférieur 2 [CO:41F5-2] - (Service)
|                   |
|                   +- Seuil de position 3
|                   |    |
|                   |    +- Seuil de position supérieur 3 [CO:41F6-3] - (Service)
|                   |    |
|                   |    +- Seuil de position inférieur 3 [CO:41F5-3] - (Service)
|                   |
|                   +- Seuil de position 4
|                   |    |
|                   |    +- Seuil de position supérieur 4 [CO:41F6-4] - (Service)
|                   |    |
|                   |    +- Seuil de position inférieur 4 [CO:41F5-4] - (Service)
|                   |
|                   +- Signaux Seuil de position uniquement lorsqu'il y a des appels
|                      [CO:41F9] - (Service)
|                        Utilisez cet objet pour spécifier si les seuils de position doivent
```

```
|                       être déclenchés uniquement lorsque l'ascenseur est en fonctionnement
|                       et qu'il y a des appels de passagers. Si l'ascenseur effectue un
|                       déplacement de service tel qu'un stationnement ou un aller-retour,
|                       les seuils de position ne sont pas affichés.
|
+- Unité d'entraînement
|    |
|    +- Type d'entraînement & propriétés
|    |    |
|    |    +- Système d'entraînement de l'acenseur [CO:4133] - (uniquement sur place) -
|    |    |  (Setup)
|    |    |    Cet objet définit le système d'entraînement de base de l'ascenseur, comme un
|    |    |    ascenseur hydraulique ou un ascenseur à traction/câble.
|    |    |
|    |    +- Type d'entraînement [CO:4131] - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    |    Cet objet définit le type de variateur de fréquence utilisée pour faire
|    |    |    fonctionner l'ascenseur à traction.
|    |    |
|    |    +- Options du Variateur
|    |    |    |
|    |    |    +- Cartographie des terminaux [CO:4138] - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet définit le mappage des signaux de vitesse si le variateur
|    |    |    |    dispose d'une interface d'entrées classique.
|    |    |    |
|    |    |    +- Mode de deplacement (profil)
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Mode de deplacement (profil) [CO:4149] - (uniquement sur place) -
|    |    |    |    |  (Setup)
|    |    |    |    |    Cet objet définit dans quel mode de profil le variateur doit être
|    |    |    |    |    utilisé. Le mode d'entraînement classique est le'mode vitesse'. Pour
|    |    |    |    |    un fonctionnement sans distance ' rampante ', le ' mode position ' le
|    |    |    |    |    plus moderne peut être utilisé si l'unité d'entraînement (variateur)
|    |    |    |    |    supporte ce profil.
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Utiliser des vitesses intermédiaires dans le profil de position
|    |    |    |       [CO:4251] - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    |    |         Cet objet définit si le contrôleur d'ascenseur doit présenter des
|    |    |    |         vitesses intermédiaires même en mode profil de position si le temps
|    |    |    |         de trajet est estimé si court qu'aucun déplacement constant ne se
|    |    |    |         produira. Normalement, V4 est toujours utilisé pour le mode Profil de
|    |    |    |         position car le calculateur de courbe de déplacement dans le
|    |    |    |         variateur lui-même évite les courbes de déplacement pointues qui
|    |    |    |         n'ont pas de déplacement constant en abaissant la vitesse cible.
|    |    |    |
|    |    |    +- Surveillance des contacteurs
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Surveillance des contacteurs [CO:413A] - (uniquement sur place) -
|    |    |    |    |  (Setup)
|    |    |    |    |    Cet objet définit comment les contacteurs principaux sont surveillés.
|    |    |    |    |    Si l'unité d'entraînement utilisée est un modèle sans contacteur ou
|    |    |    |    |    contrôle les contacteurs principaux en interne, la supervision des
|    |    |    |    |    contacteurs peut être effectuée dans l'unité d'entraînement. Dans ce
|    |    |    |    |    cas, le contrôleur de l'ascenseur ne peut pas ou seulement surveiller
|    |    |    |    |    la mise hors tension des contacteurs. Sur les entraînements
|    |    |    |    |    classiques, le contrôleur d'ascenseur active et désactive directement
|    |    |    |    |    les contacteurs principaux.
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Temps de surveillance du contacteur [CO:417D] - (Setup)
|    |    |    |         Cet objet définit combien de temps le contrôleur d'ascenseur doit
|    |    |    |         attendre avant de déclarer les contacteurs principaux comme étant
|    |    |    |         'accrochés' lorsqu'il a coupé le contacteur après l'arrêt. Cela met
|    |    |    |         généralement l'ascenseur en mode de fonctionnement bloqué.
|    |    |    |
|    |    |    +- Surveillance des freins
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Surveillance des freins [CO:413B] - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    |    |    |    Cet objet définit si l'ascenseur dispose d'une supervision sur les
|    |    |    |    |    contacts de frein.
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Temps de surveillance de la fermeture du frein [CO:404C] -
|    |    |    |    |  (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    |    |    |    Cet objet définit l'intervalle de temps utilisé pour détecter un
```

```
|    |    |    |    élément de surveillance de frein bloqué ou un contact lors de la
|    |    |    |    fermeture du frein après l'arrêt.
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Temps de surveillance frein ouvert [CO:404D] - (uniquement sur place)
|    |    |    |       - (Setup)
|    |    |    |         Cet objet définit le laps de temps utilisé pour détecter que
|    |    |    |         l'élément ou le contact de surveillance du frein ne signale pas que
|    |    |    |         le frein s'est effectivement ouvert lorsque l'ascenseur demarre.
|    |    |    |
|    |    |    +- Plus…
|    |    |         |
|    |    |         +- Signal de validation de la commande de l'unité d'entraînement
|    |    |         |  [CO:4134] - (Setup)
|    |    |         |    Cet objet définit si un signal d'entrée externe est utilisé pour
|    |    |         |    activer les signaux de sortie de commande de l'unité d'entraînement.
|    |    |         |
|    |    |         +- Utilisation du signal de disponibilité du variateur [CO:404E] -
|    |    |         |  (Setup)
|    |    |         |    Cet objet définit si l'unité d'entraînement dispose d'un signal de
|    |    |         |    disponibilité externe classique. Certains entraînements hydrauliques
|    |    |         |    comme le LRV fournissent un tel signal que le contrôleur de levage
|    |    |         |    peut surveiller afin de détecter si l'unité d'entraînement est prête
|    |    |         |    pour la depart ou non.
|    |    |         |
|    |    |         +- Utilisation du signal d'activation du frein [CO:4096] - (uniquement
|    |    |         |  sur place) - (Setup)
|    |    |         |    Cet objet définit si un signal d'entrée est utilisé pour activer le
|    |    |         |    signal de sortie de frein. Ce signal est utilisé pour les onduleurs
|    |    |         |    classiques avec interface de terminal.
|    |    |         |
|    |    |         +- Surveillance du frein de poulie de traction
|    |    |         |    |
|    |    |         |    +- Surveillance du frein de poulie de traction [CO:4088] -
|    |    |         |    |  (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    |         |    |    Cet objet définit si le système dispose d'un frein de poulie de
|    |    |         |    |    traction séparé qui est surveillé via une entrée de supervision
|    |    |         |    |    par l'armoire de commande.
|    |    |         |    |    |
|    |    |         |    |    +- Temps de supervision du frein de poulie de traction [CO:4089] -
|    |    |         |    |    |  (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    |         |    |    |    Cet objet définit le temps de supervision pour la surveillance
|    |    |         |    |    |    d'un frein de poulie de traction séparé qui est vérifié via une
|    |    |         |    |    |    entrée par l'armoire de commande. Lorsque l'ascenseur s'est
|    |    |         |    |    |    arrêté, cette entrée de supervision doit à nouveau s'activer
|    |    |         |    |    |    lorsque le frein a été desserré.
|    |    |         |    |    |    |
|    |    |         |    |    +- Règle inspection/sauvetage frein de poulie de traction [CO:408A]
|    |    |         |    |       - (uniquement sur place) - (Service)
|    |    |         |    |         Cet objet définit si l'élévateur peut être entraîné avec une
|    |    |         |    |         opération d'inspection ou de sauvetage d'urgence si la
|    |    |         |    |         surveillance du frein à poulie de traction a été déclenchée
|    |    |         |    |         auparavant.
|    |    |         |    |
|    |    |         |    +- Encore plus…
|    |    |         |         |
|    |    |         |         +- Temps de repos des contacteurs principaux [CO:408F] -
|    |    |         |         |  (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    |         |         |    Cet objet définit un court temps d'attente des contacteurs
|    |    |         |         |    principaux après que le frein ait déjà été relâché. Ceci peut
|    |    |         |         |    être utilisé pour empêcher l'entraînement de faire marche
|    |    |         |         |    arrière. Cela permet également de s'arrêter avec moins de
|    |    |         |         |    secousses.
|    |    |         |         |
|    |    |         |         +- Temporisation à la retombée et à la chute des freins [CO:405D] -
|    |    |         |         |  (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    |         |         |    Cet objet définit le temps utilisé pour retarder le moment où le
|    |    |         |         |    frein est lâché/fermée après l'arrêt. La configuration de cette
|    |    |         |         |    heure peut s'avérer utile si l'indication ' vitesse nulle ' du
|    |    |         |         |    variateur arrive un peu plus tôt.
|    |    |         |         |
|    |    |         |         +- Temps de post-fonctionnement de l'unité motrice [CO:4084] -
|    |    |         |         |  (uniquement sur place) - (Setup)
```

```
|    |    |              |    Cet objet définit un court délai pendant lequel l'entraînement
|    |    |              |    et le frein seront maintenus après que les signaux de direction
|    |    |              |    et de vitesse aient été abandonnés. Cela permet à l'unité
|    |    |              |    motrice d'effectuer le dernier arrêt électrique.
|    |    |              |
|    |    |              +- Durée de fonctionnement du ventilateur du moteur [CO:4381] -
|    |    |                 (Service)
|    |    |                   Cet objet définit un temps de post-fonctionnement pour maintenir
|    |    |                   le ventilateur du moteur en marche après l'arrêt de l'ascenseur.
|    |    |                   La valeur est donnée en secondes.
|    |    |
|    |    +- Unité d'entraînement hydraulique
|    |    |    |
|    |    |    +- Modèle de centrale hydraulique [CO:4135] - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet définit la manière/technique pour alimenter électriquement la
|    |    |    |    pompe hydraulique.
|    |    |    |
|    |    |    +- Retard a l'arret de la pompe hydraulique [CO:4136] - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet définit si le moteur de la pompe hydraulique doit être arrêté
|    |    |    |    avec un retard lorsque l'ascenseur monte.
|    |    |    |
|    |    |    +- Retard de la Vanne hydraulique a l'arrêt ascenseur en montée [CO:4137] -
|    |    |    |  (Setup)
|    |    |    |    Cet objet définit si la vanne hydraulique doit être désactivée avec un
|    |    |    |    retard en montée.
|    |    |    |
|    |    |    +- Valve hydraulique Temps descendant
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Vanne d'arrêt retardée vers le bas [CO:418D] - (uniquement sur place)
|    |    |    |    |  - (Setup)
|    |    |    |    |    Cet objet définit le temps de retard qui s'écoule après que les
|    |    |    |    |    contacteurs principaux se sont éteints et que le signal 'vanne
|    |    |    |    |    d'arrêt en bas' doit s'éteindre. C'est une exigence pour les blocs de
|    |    |    |    |    soupapes GMV, par exemple.
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Ouverture retardée des vannes descendantes [CO:4363] - (Setup)
|    |    |    |         Cet objet définit un court délai pour que l'ascenseur démarre plus
|    |    |    |         lentement dans le sens de la descente afin de rendre l'expérience du
|    |    |    |         passager plus égale entre la montée et la descente.
|    |    |    |
|    |    |    +- Plus…
|    |    |         |
|    |    |         +- Contacteur principal K1/2 temporisé à l'arrêt (descente) [CO:418F] -
|    |    |         |  (Setup)
|    |    |         |    Cet objet définit si le contacteur principal'descente' (K12) doit
|    |    |         |    être temporisé. Ceci peut être utile pour certains entraînements
|    |    |         |    hydrauliques comme certaines variantes de LRV.
|    |    |         |
|    |    |         +- Utilisation du signal enable de La pompe hydraulique [CO:4065] -
|    |    |         |  (Setup)
|    |    |         |    Cet objet définit si l'unité d'entraînement dispose d'un signal de
|    |    |         |    validation dédié pour alimenter la pompe vers le haut. Un exemple est
|    |    |         |    l'unité de bloc de soupapes NGV/A3.
|    |    |         |
|    |    |         +- Temporisation étoile/triangle du moteur [CO:416F] - (Setup)
|    |    |         |    Cet objet définit le laps de temps entre l'activation 'étoile' et
|    |    |         |    'triangle' pour certains moteurs/pompes.
|    |    |         |
|    |    |         +- Temporisation hydraulique de retour automatique [CO:4147] - (Setup)
|    |    |         |    Cet objet définit le temps qui s'écoule après que la cabine ait
|    |    |         |    démarré une opération de recherche de position hydraulique qui
|    |    |         |    renvoie l'ascenseur vers le niveau inférieur.
|    |    |         |
|    |    |         +- Encore plus…
|    |    |              |
|    |    |              +- Erreur/état du bloc de vannes via le système de bus [CO:418E-0]
|    |    |              |  - (Service)
|    |    |              |    Cet objet définit si les signaux d'erreur/état du bloc de vannes
|    |    |              |    LRV seront transmis via le système de bus CANopen ou s'ils sont
|    |    |              |    câblés en parallèle avec les relais d'état.
|    |    |              |
|    |    |              +- Surveillance de basse pression d'huile [CO:4045] - (Setup)
```

```
|    |    |    |              |    Cet objet définit si une situation de basse pression doit être
|    |    |    |              |    détectée par une entrée du contrôleur de l'ascenseur. En
|    |    |    |              |    fonction de votre système hydraulique actuel, cela peut être
|    |    |    |              |    fait par l'entraînement hydraulique lui-même. En cas de besoin,
|    |    |    |              |    le contrôleur d'ascenseur peut effectuer la surveillance via un
|    |    |    |              |    pressostat d'huile. Le signal de surveillance doit par défaut
|    |    |    |              |    être reactivé électriquement si la pression est correcte.
|    |    |    |              |
|    |    |    |              +- Surveillance de la surpression d'huile [CO:4046] - (Setup)
|    |    |    |              |    Cet objet définit si une situation de haute pression doit être
|    |    |    |              |    détectée par une entrée du contrôleur de l'ascenseur. En
|    |    |    |              |    fonction de votre système hydraulique actuel, cela peut être
|    |    |    |              |    fait par l'entraînement hydraulique lui-même. En cas de besoin,
|    |    |    |              |    le contrôleur d'ascenseur peut effectuer la surveillance via un
|    |    |    |              |    pressostat d'huile. Le signal de surveillance doit par défaut
|    |    |    |              |    être activé électriquement si la pression est correcte.
|    |    |    |              |
|    |    |    |              +- Protection de bas niveau d'huile [CO:4360] - (Setup)
|    |    |    |              |    Cet objet définit si une fonction d'entrée dédiée est utilisée
|    |    |    |              |    pour détecter qu'il y a suffisamment de liquide/huile dans le
|    |    |    |              |    réservoir pour entraîner l'élévateur vers le haut.
|    |    |    |              |
|    |    |    |              +- Surveillance de la température du réservoir d'huile [CO:4361] -
|    |    |    |                 (Setup)
|    |    |    |                   Cet objet définit si une entrée est utilisée pour surveiller la
|    |    |    |                   température dans le réservoir d'huile hydraulique. Ces
|    |    |    |                   interrupteurs sont normalement fermés à température normale et
|    |    |    |                   ouvrent le circuit lorsque la température dépasse la plage de
|    |    |    |                   fonctionnement.
|    |    |    |
|    |    |    +- Spécifique au bloc de vannes
|    |    |         |
|    |    |         +- Distance d'arrêt en douceur VMP/2CH/S [CO:4098] - (Service)
|    |    |              La vanne d'arrêt bidirectionnelle VMP/2CH/S que l'on trouve sur certains
|    |    |              blocs de vannes GMV 3010 (pas tous) peut être utilisée pour adoucir le
|    |    |              démarrage et l'arrêt. Elle doit être ajustée ou réglée avec précision sur
|    |    |              place. Cette distance définit essentiellement le moment où la vanne doit
|    |    |              être enclenchée avant l'arrêt.
|    |    |
|    |    +- Vitesse de deplacement de l'ascenseur
|    |    |    |
|    |    |    +- Vitesses d'entraînement V0…V4
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Vitesse V0 (rampante) [CO:412D-1] - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    |    |    |    Cet objet définit toutes les vitesses que le variateur peut utiliser pour
|    |    |    |    |    déplacer l'habitacle/la cabine
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Vitesse V1 (lente) [CO:412D-2] - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    |    |    |    Cet objet définit toutes les vitesses que le variateur peut utiliser pour
|    |    |    |    |    déplacer l'habitacle/la cabine
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Vitesse V2 (moyenne) [CO:412D-3] - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    |    |    |    Cet objet définit toutes les vitesses que le variateur peut utiliser pour
|    |    |    |    |    déplacer l'habitacle/la cabine
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Vitesse V3 (intermédiaire) [CO:412D-4] - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    |    |    |    Cet objet définit toutes les vitesses que le variateur peut utiliser pour
|    |    |    |    |    déplacer l'habitacle/la cabine
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Vitesse V4 (nominale) [CO:412D-5] - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    |    |         Cet objet définit toutes les vitesses que le variateur peut utiliser pour
|    |    |    |         déplacer l'habitacle/la cabine
|    |    |    |
|    |    |    +- Vitesses d'entraînement VI…VN
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Vitesse VI (inspection) [CO:412D-11] - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    |    |    |    Cet objet définit toutes les vitesses que le variateur peut utiliser pour
|    |    |    |    |    déplacer l'habitacle/la cabine
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Vitesse VR (sauvetage d'urgence) [CO:412D-12] - (uniquement sur place) -
|    |    |    |    |  (Setup)
|    |    |    |    |    Cet objet définit toutes les vitesses que le variateur peut utiliser pour
```

```
|    |    |    |    déplacer l'habitacle/la cabine
|    |    |    |
|    |    |    +- Vitesse VN (nivellage) [CO:412D-13] - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    |         Cet objet définit toutes les vitesses que le variateur peut utiliser pour
|    |    |         déplacer l'habitacle/la cabine
|    |    |
|    |    +- Seuil de survitesse [CO:4083] - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    |    Cet objet définit la vitesse maximale autorisée de la voiture se déplaçant dans
|    |    |    le puits. Si cette valeur de vitesse a été dépassée, la portance sera arrêtée
|    |    |    avec un arrêt d'urgence inconditionnel du système de freinage. Ce n'est *pas*
|    |    |    une fonction de sécurité. Il ne remplacera *pas* votre régulateur de vitesse ou
|    |    |    votre unité de supervision de poste SIL-3. Cette fonctionnalité est juste
|    |    |    destinée à être une supervision supplémentaire. Il n'a été certifié d'aucune
|    |    |    façon.
|    |    |
|    |    +- Vitesses séparées pour la descente [CO:4189] - (Setup)
|    |    |    Cet objet définit si l'ascenseur doit présenter des valeurs de vitesse
|    |    |    distinctes pour la direction descendante. Cela signifie que vous pouvez définir
|    |    |    les valeurs de vitesse 'Vx' différemment pour la direction ascendante et
|    |    |    descendante. Ceci peut être rarement utilisé mais peut être utile et nécessaire
|    |    |    pour certains anciens ascenseurs hydrauliques.
|    |    |
|    |    +- Rarement utilisé…
|    |         |
|    |         +- Vitesse de commutation lente/rapide via l'entrée [CO:4316] - (uniquement
|    |            sur place) - (Setup)
|    |              Cet objet permet une fonction très rarement utilisée où un levier dans la
|    |              cabine d'ascenseur peut être utilisé pour changer la vitesse de
|    |              l'ascenseur de lente à rapide.
|    |
|    +- Distances de décélération du variateur
|    |    |
|    |    +- Distances de décélération V0…V4
|    |    |    |
|    |    |    +- Décélération V0 (rampante)
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Montée [CO:412E-1] - (Setup)
|    |    |    |    |    Cet objet définit les distances de décélération nécessaires pour
|    |    |    |    |    arrêter la cabine si l'on utilise la vitesse correspondante vers le
|    |    |    |    |    haut.
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Descente [CO:412F-1] - (Setup)
|    |    |    |    |    Cet objet définit les distances de décélération nécessaires pour
|    |    |    |    |    arrêter la cabine si l'on utilise la vitesse correspondante vers le
|    |    |    |    |    bas.
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Décélération V0 utilisation de la table de distance
|    |    |    |    |    |
|    |    |    |    |    +- Décélération V0 utilisation de la table de distance [CO:4085] -
|    |    |    |    |    |  (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    |    |    |    |    Cet objet définit si, pour la vitesse rampante (V0), des
|    |    |    |    |    |    tableaux de distance de décélération (arrêt) doivent être
|    |    |    |    |    |    utilisés qui permettent de spécifier la valeur pour chaque étage
|    |    |    |    |    |    pour la direction montée et descente.
|    |    |    |    |    |
|    |    |    |    |    +- Tableau de la distance de décélération V0 en montée.
|    |    |    |    |    |  [CO:4086-128] - (Setup)
|    |    |    |    |    |    Cet objet définit pour la vitesse rampante (V0) les distances de
|    |    |    |    |    |    décélération (arrêt) pour chaque étage en montée.
|    |    |    |    |    |
|    |    |    |    |    +- Tableau de la distance de décélération V0 en descente.
|    |    |    |    |       [CO:4087-128] - (Setup)
|    |    |    |    |         Cet objet définit pour la vitesse rampante (V0) les distances de
|    |    |    |    |         décélération (arrêt) pour chaque étage dans le sens descente.
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Paramètre spécial décélération V0
|    |    |    |         |
|    |    |    |         +- Valeur de correction vers le bas de l'arrêt hydraulique après
|    |    |    |         |  utilisation à vitesse intermédiaire [CO:4097] - (Service)
|    |    |    |         |
|    |    |    |         +- Valeur de correction vers le haut de l'arrêt hydraulique après
|    |    |    |            utilisation à vitesse intermédiaire [CO:409B] - (Service)
```

```
|    |    |    |              Cet objet définit si la distance de décélération pour V0 doit
|    |    |    |              être ajustée en utilisant un décalage [mm] lorsque l'ascenseur
|    |    |    |              ne se déplaçait pas à la vitesse nominale. Cela peut être
|    |    |    |              nécessaire si l'entraînement hydraulique en question est doté
|    |    |    |              d'une configuration onduleur/pompe vers le bas uniquement pour
|    |    |    |              la vitesse nominale et non pour les vitesses intermédiaires. Si
|    |    |    |              tel est le cas, la distance d'arrêt en est généralement affectée
|    |    |    |              et doit être affinée pour les vitesses intermédiaires.
|    |    |    |
|    |    |    +- Décélération V1 (lente)
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Montée [CO:412E-2] - (Setup)
|    |    |    |    |    Cet objet définit les distances de décélération nécessaires pour
|    |    |    |    |    arrêter la cabine si l'on utilise la vitesse correspondante vers le
|    |    |    |    |    haut.
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Descente [CO:412F-2] - (Setup)
|    |    |    |         Cet objet définit les distances de décélération nécessaires pour
|    |    |    |         arrêter la cabine si l'on utilise la vitesse correspondante vers le
|    |    |    |         bas.
|    |    |    |
|    |    |    +- Décélération V2 (moyenne)
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Montée [CO:412E-3] - (Setup)
|    |    |    |    |    Cet objet définit les distances de décélération nécessaires pour
|    |    |    |    |    arrêter la cabine si l'on utilise la vitesse correspondante vers le
|    |    |    |    |    haut.
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Descente [CO:412F-3] - (Setup)
|    |    |    |         Cet objet définit les distances de décélération nécessaires pour
|    |    |    |         arrêter la cabine si l'on utilise la vitesse correspondante vers le
|    |    |    |         bas.
|    |    |    |
|    |    |    +- Décélération V3 (intermédiaire)
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Montée [CO:412E-4] - (Setup)
|    |    |    |    |    Cet objet définit les distances de décélération nécessaires pour
|    |    |    |    |    arrêter la cabine si l'on utilise la vitesse correspondante vers le
|    |    |    |    |    haut.
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- Descente [CO:412F-4] - (Setup)
|    |    |    |         Cet objet définit les distances de décélération nécessaires pour
|    |    |    |         arrêter la cabine si l'on utilise la vitesse correspondante vers le
|    |    |    |         bas.
|    |    |    |
|    |    |    +- Décélération V4 (nominale)
|    |    |         |
|    |    |         +- Montée [CO:412E-5] - (Setup)
|    |    |         |    Cet objet définit les distances de décélération nécessaires pour
|    |    |         |    arrêter la cabine si l'on utilise la vitesse correspondante vers le
|    |    |         |    haut.
|    |    |         |
|    |    |         +- Descente [CO:412F-5] - (Setup)
|    |    |              Cet objet définit les distances de décélération nécessaires pour
|    |    |              arrêter la cabine si l'on utilise la vitesse correspondante vers le
|    |    |              bas.
|    |    |
|    |    +- Distances de décélération VI…VN
|    |         |
|    |         +- Décélération VI (inspection)
|    |         |    |
|    |         |    +- Montée [CO:412E-11] - (Setup)
|    |         |    |    Cet objet définit les distances de décélération nécessaires pour
|    |         |    |    arrêter la cabine si l'on utilise la vitesse correspondante vers le
|    |         |    |    haut.
|    |         |    |
|    |         |    +- Descente [CO:412F-11] - (Setup)
|    |         |         Cet objet définit les distances de décélération nécessaires pour
|    |         |         arrêter la cabine si l'on utilise la vitesse correspondante vers le
|    |         |         bas.
|    |         |
|    |         +- Décélération VR (sauvetage d'urgence)
```

```
|    |         |    |
|    |         |    +- Montée [CO:412E-12] - (Setup)
|    |         |    |    Cet objet définit les distances de décélération nécessaires pour
|    |         |    |    arrêter la cabine si l'on utilise la vitesse correspondante vers le
|    |         |    |    haut.
|    |         |    |
|    |         |    +- Descente [CO:412F-12] - (Setup)
|    |         |         Cet objet définit les distances de décélération nécessaires pour
|    |         |         arrêter la cabine si l'on utilise la vitesse correspondante vers le
|    |         |         bas.
|    |         |
|    |         +- Décélération VN (re-nivellage)
|    |              |
|    |              +- Montée [CO:412E-13] - (Setup)
|    |              |    Cet objet définit les distances de décélération nécessaires pour
|    |              |    arrêter la cabine si l'on utilise la vitesse correspondante vers le
|    |              |    haut.
|    |              |
|    |              +- Descente [CO:412F-13] - (Setup)
|    |                   Cet objet définit les distances de décélération nécessaires pour
|    |                   arrêter la cabine si l'on utilise la vitesse correspondante vers le
|    |                   bas.
|    |
|    +- Distances minimales à parcourir
|    |    |
|    |    +- Distances minimales V0…V4
|    |    |    |
|    |    |    +- Distance minimale V0 (creping) [CO:4130-1] - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet spécifie les distances minimales de déplacement nécessaires pour
|    |    |    |    utiliser la vitesse correspondante. La distance totale de déplacement est
|    |    |    |    la somme de la distance minimale de déplacement et de la distance de
|    |    |    |    décélération et doit être inférieure à la distance à parcourir.
|    |    |    |
|    |    |    +- Distance minimale V1 (lente) [CO:4130-2] - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet spécifie les distances minimales de déplacement nécessaires pour
|    |    |    |    utiliser la vitesse correspondante. La distance totale de déplacement est
|    |    |    |    la somme de la distance minimale de déplacement et de la distance de
|    |    |    |    décélération et doit être inférieure à la distance à parcourir.
|    |    |    |
|    |    |    +- Distance minimale V2 (moyenne) [CO:4130-3] - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet spécifie les distances minimales de déplacement nécessaires pour
|    |    |    |    utiliser la vitesse correspondante. La distance totale de déplacement est
|    |    |    |    la somme de la distance minimale de déplacement et de la distance de
|    |    |    |    décélération et doit être inférieure à la distance à parcourir.
|    |    |    |
|    |    |    +- Distance minimale V3 (intermédiaire) [CO:4130-4] - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet spécifie les distances minimales de déplacement nécessaires pour
|    |    |    |    utiliser la vitesse correspondante. La distance totale de déplacement est
|    |    |    |    la somme de la distance minimale de déplacement et de la distance de
|    |    |    |    décélération et doit être inférieure à la distance à parcourir.
|    |    |    |
|    |    |    +- Distance minimale V4 (nominale) [CO:4130-5] - (Setup)
|    |    |         Cet objet spécifie les distances minimales de déplacement nécessaires pour
|    |    |         utiliser la vitesse correspondante. La distance totale de déplacement est
|    |    |         la somme de la distance minimale de déplacement et de la distance de
|    |    |         décélération et doit être inférieure à la distance à parcourir.
|    |    |
|    |    +- Distances minimales VI…VN
|    |         |
|    |         +- Distance minimale VI (inspection) [CO:4130-11] - (Setup)
|    |         |    Cet objet spécifie les distances minimales de déplacement nécessaires pour
|    |         |    utiliser la vitesse correspondante. La distance totale de déplacement est
|    |         |    la somme de la distance minimale de déplacement et de la distance de
|    |         |    décélération et doit être inférieure à la distance à parcourir.
|    |         |
|    |         +- Distance minimale VR (sauvetage d'urgence) [CO:4130-12] - (Setup)
|    |         |    Cet objet spécifie les distances minimales de déplacement nécessaires pour
|    |         |    utiliser la vitesse correspondante. La distance totale de déplacement est
|    |         |    la somme de la distance minimale de déplacement et de la distance de
|    |         |    décélération et doit être inférieure à la distance à parcourir.
|    |         |
|    |         +- Distance minimale VN (nivellage) [CO:4130-13] - (Setup)
```

```
|    |              Cet objet spécifie les distances minimales de déplacement nécessaires pour
|    |              utiliser la vitesse correspondante. La distance totale de déplacement est
|    |              la somme de la distance minimale de déplacement et de la distance de
|    |              décélération et doit être inférieure à la distance à parcourir.
|    |
|    +- Plus…
|         |
|         +- Surveillance de la température PTC [CO:414B] - (uniquement sur place) - (Setup)
|         |    La surveillance de la température du variateur (PTC) utilise une entrée
|         |    spéciale sur la carte de sécurité pour détecter un problème de surchauffe en
|         |    utilisant un PTC typique. Pour des raisons de stabilité, l'entrée est
|         |    extra-protegée.
|         |
|         +- Temps de surveillance de la course
|         |    |
|         |    +- Temps de supervision de la course (antipatinnage)
|         |    |    |
|         |    |    +- Temps de supervision de la course (antipatinnage) [CO:411C] - (Setup)
|         |    |    |    Cet objet définit le temps utilisé pour la surveillance (supervision)
|         |    |    |    du fonctionnement du variateur si l'application ascenseur le demande.
|         |    |    |    Cette valeur est censée être un délai d'attente et devrait être
|         |    |    |    suffisamment longue.
|         |    |    |
|         |    |    +- Redéclenchement du temps de parcours [CO:4047] - (Setup)
|         |    |         Cet objet définit si la temporisation de controle du temps de
|         |    |         parcours doit être redéclenchée si le niveau actuel a changé ou si
|         |    |         l'ascenseur s'est déplacé d'une distance définie.
|         |    |
|         |    +- Temps de surveillance du démarrage du moteur [CO:411B] - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit le temps utilisé pour surveiller (superviser) le
|         |    |    démarrage du variateur si l'application ascenseur le demande. Cette valeur
|         |    |    est censée être un délai d'attente et devrait être suffisamment longue. Le
|         |    |    temps se termine si la cabine quitte la zone de la porte.
|         |    |
|         |    +- Temps de surveillance du temps de la décélération [CO:411D] - (Setup)
|         |         Cet objet définit le temps utilisé pour la surveillance (supervision) de
|         |         l'arrêt du variateur si l'application ascenseur le demande. Cette valeur
|         |         est censée être un délai d'attente et devrait être suffisamment longue. Le
|         |         temps commence lorsque l'ascenseur décélère et se termine lorsqu'il s'est
|         |         arrêté.
|         |
|         +- Re-nivellage
|         |    |
|         |    +- Remise à niveau marche/arrêt [CO:4028] - (Service)
|         |    |    Cet objet définit si la mise à niveau doit être présente ou non.
|         |    |
|         |    +- Doté d'une unité d'entraînement séparée [CO:402A] - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit si la remise à niveau est effectuée par une unité de
|         |    |    remise à niveau externe séparée plutôt que par l'entraînement principal.
|         |    |
|         |    +- Tentatives de nivelage par étage/heure [CO:4029] - (Service)
|         |    |    Cet objet définit le nombre de tentatives de remise à niveau de la cabine
|         |    |    en une heure sur le même étage.
|         |    |
|         |    +- Remise à niveau avec portes fermées uniquement [CO:4027] - (Service)
|         |    |    Cet objet définit si la remise à niveau ne doit être effectuée que lorsque
|         |    |    les portes sont fermées sans avoir besoin du circuit de sécurité (SZ).
|         |    |
|         |    +- Plus…
|         |         |
|         |         +- Délai d'attente pour la remise à niveau [CO:402B] - (Setup)
|         |         |    Cet objet définit le délai d'attente avant une opération de re
|         |         |    nivelage.
|         |         |
|         |         +- Retard de l'opération de nivelage [CO:402C] - (Service)
|         |         |    Cet objet définit le délai avant le début d'une opération de remise à
|         |         |    niveau si nécessaire pour remettre la cabine à niveau.
|         |         |
|         |         +- Traitement des erreurs de tentative de remise à niveau maximale
|         |         |  [CO:428A] - (Service)
|         |         |    Cet objet définit ce qui doit se passer si le nombre maximum de
|         |         |    tentatives de remise à niveau par heure/étage a été dépassé.
```

```
|         |         |
|         |         +- Réglage lent de la vanne après la pompe via la minuterie [CO:4362] -
|         |         |  (Setup)
|         |         |    Cet objet définit si la vanne lente de remise à niveau doit être
|         |         |    ouverte via une minuterie lorsque le démarreur progressif fait monter
|         |         |    la pompe en régime, plutôt que d'attendre le signal de retour du
|         |         |    démarreur progressif indiquant que la pompe est à pleine puissance.
|         |         |    Cela peut être utile si vous voulez lisser l'opération de remise à
|         |         |    niveau en ouvrant la vanne lente plus tôt, par exemple déjà à 80% de
|         |         |    la rampe en cours.
|         |         |
|         |         +- Utiliser la zone de nivellage étendue [CO:402D] - (Service)
|         |              Cet objet définit si une ' zone de nivellement étendue en dessous '
|         |              doit être utilisée si les portes sont fermées et que l'ascenseur est
|         |              inactif.  >Tenez compte également de la valeur de la zone de
|         |              nivellement étendue[mm] dans ' Position & Distances '.
|         |
|         +- Protection contre les chutes
|         |    |
|         |    +- Activation/désactivation de la protection contre les chutes [CO:4159] -
|         |    |  (Setup)
|         |    |    Cet objet permet l'utilisation d'une unité de protection contre les chutes
|         |    |    qui bloque habituellement avec une bobine, la poulie du régulateur de
|         |    |    vitesse après l'arrêt de l'ascenseur.
|         |    |
|         |    +- Délai de fonctionnement depassé (boulon) [CO:415A] - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit le délai d'attente (surveillance du temps) à utiliser
|         |    |    lorsque le pêne doit être déplacé en position actionnée ou non actionnée.
|         |    |
|         |    +- Délai de désactivation [CO:415F] - (Setup)
|         |    |    Cet objet définit le délai après l'arrêt (délai) avant que le boulon ne
|         |    |    soit remis dans la position de blocage.
|         |    |
|         |    +- Plus…
|         |         |
|         |         +- Fin du chaîne de sécurité libère la Protection contre les chutes
|         |         |  [CO:41CA] - (Setup)
|         |         |    Cet objet détermine si la protection contre les chutes ne peut être
|         |         |    activée que lorsque le circuit de sécurité est fermé. Dans ce cas, la
|         |         |    fin du circuit de sécurité est prise en compte lors de la
|         |         |    surveillance du signal de commande afin de décider si un défaut a été
|         |         |    détecté ou non.
|         |         |
|         |         +- Protection contre les chutes lors d'une opération d'inspection
|         |            [CO:420B] - (Setup)
|         |              Normalement, la fonction de prévention du naufrage est utilisée comme
|         |              d'habitude lors de l'opération d'inspection. Cependant, certaines
|         |              variantes comme les systèmes de support rabattables qui sont montés
|         |              aux extrémités des rails doivent rester hors tension pendant les
|         |              opérations d'inspection pour empêcher la voiture de pénétrer dans
|         |              l'abri.
|         |
|         +- Encore plus…
|              |
|              +- Vitesse réduite pour les têtes de gaine et cuvette réduites
|              |    |
|              |    +- Hauteur de gaine basse, vitesse réduite
|              |    |    |
|              |    |    +- Hauteur de gaine basse, vitesse réduite [CO:4309-1] - (Setup)
|              |    |    |    Cet objet définit si une vitesse nominale réduite doit être
|              |    |    |    utilisée lors du déplacement vers la tête de gaine réduite.
|              |    |    |
|              |    |    +- Distance de vitesse réduite vers de la tête de gaine [CO:4309-2]
|              |    |    |  - (Setup)
|              |    |    |    Cet objet définit le point de réduction de la vitesse nominale
|              |    |    |    lors du déplacement vers la tête de gaine réduite.
|              |    |    |
|              |    |    +- Sélection de la vitesse de la tête de gaine réduite [CO:4309-3]
|              |    |       - (Setup)
|              |    |         Cet objet définit la vitesse réduite à utiliser pour se diriger
|              |    |         vers la tête de gaine réduite.
|              |    |
```

```
|               |    +- Cuvette reduite, vitesse reduite
|               |         |
|               |         +- Cuvette reduite, vitesse reduite [CO:430A-1] - (Setup)
|               |         |    Cet objet définit si une vitesse nominale réduite doit être
|               |         |    indiquée lorsqu'on se dirige vers la cuvette réduite.
|               |         |
|               |         +- Distance de la vitesse reduite vers la cuvette [CO:430A-2] -
|               |         |  (Setup)
|               |         |    Cet objet définit la distance à parcourir pour réduire la
|               |         |    vitesse nominale lorsque l'on se dirige vers la cuvette réduite.
|               |         |
|               |         +- Sélection de la vitesse reduite vers la cuvette [CO:430A-3] -
|               |            (Setup)
|               |              Cet objet définit la vitesse réduite à utiliser pour se diriger
|               |              vers la cuvette réduite.
|               |
|               +- Démarrage rapide
|               |    |
|               |    +- Fonction de démarrage rapide du variateur [CO:415C] - (Setup)
|               |    |    Cet objet définit si le variateur doit être équipé de la
|               |    |    fonction'Quickstart'. Cela signifie qu'il mettra déjà sous tension
|               |    |    l'unité d'entraînement pendant que les portes se ferment encore afin
|               |    |    de réduire le retard au démarrage du deplacement de l'ascenseur.
|               |    |
|               |    +- Délai de démarrage rapide [CO:415D] - (Setup)
|               |    |    Cet objet définit combien de temps (maximum) l'unité d'entraînement
|               |    |    peut être maintenue en continu en mode Quickstart en attendant que
|               |    |    les passagers aient terminé leur embarquement. Cela signifie que le
|               |    |    variateur est déjà sous tension alors que les portes se ferment
|               |    |    encore afin de réduire le retard au démarrage du deplacement de
|               |    |    l'ascenseur.
|               |    |
|               |    +- Délai de démarrage rapide [CO:41D2] - (Service)
|               |    |    Cet objet peut être utilisé pour définir une période de temps qui
|               |    |    retarde le début du démarrage rapide après la fermeture des portes.
|               |    |
|               |    +- Fermeture de la porte à démarrage rapide [CO:41D3] - (Service)
|               |         Cet objet définit la largeur de fermeture des portes avant que la
|               |         séquence de démarrage rapide ne soit engagée et que l'entraînement ne
|               |         soit mis sous tension alors que les portes sont encore en train de se
|               |         fermer. Pour utiliser cette fonction, un entraînement de porte
|               |         CANopen est nécessaire, capable de transmettre la distance de
|               |         fermeture de la porte via le système de bus.
|               |
|               +- Fonction de lubrification
|               |    |
|               |    +- Minuterie de lubrification [CO:41E1] - (Service)
|               |    |    Cet objet définit l'intervalle de temps entre deux cycles de
|               |    |    lubrification. La durée de l'impulsion de lubrification est réglée
|               |    |    via un autre objet.
|               |    |
|               |    +- Déplacements par lubrification [CO:41FC] - (Service)
|               |    |    Cet objet définit le nombre de déclenchements avant la prochaine
|               |    |    impulsion de lubrification. Si cette fonction est désactivée, seule
|               |    |    la minuterie déclenchera une impulsion de lubrification. Si ce
|               |    |    paramètre est utilisé, le temporisateur ou le nombre de
|               |    |    déclenchements créera la prochaine impulsion de lubrification et
|               |    |    redémarrera le temporisateur.
|               |    |
|               |    +- Durée de lubrification (impulsion) [CO:41E2] - (Service)
|               |    |    Cet objet définit la durée de l'impulsion de lubrification.
|               |    |    L'intervalle de temps entre deux impulsions est réglé via un autre
|               |    |    objet.
|               |    |
|               |    +- Seuil d'avertissement pour la durée de lubrification [CO:41E3] -
|               |    |  (Setup)
|               |    |    Cet objet définit le cycle de service de la pompe à huile
|               |    |    (lubrification) en secondes qui doit s'être écoulé avant que le
|               |    |    système de commande de l'ascenseur émette un avertissement indiquant
|               |    |    que l'huile restante dans le réservoir d'huile est trop faible.
|               |    |
|               |    +- Seuil d'erreur pour le runtime de lubrification [CO:41E4] - (Setup)
```

```
|              |         Cet objet définit le cycle de service de la pompe à huile
|              |         (lubrification) en secondes qui doit s'être écoulé avant que le
|              |         système de commande de l'ascenseur ne déclenche une erreur via le
|              |         réservoir d'huile vide. Cela mettra l'ascenseur en mode Hors service.
|              |
|              +- Verrouillage du redémarrage de l'ascenseur
|              |    |
|              |    +- Utilisation du verrouillage du redémarrage de l'ascenseur [CO:430F] -
|              |    |  (Service)
|              |    |    Cette option est utilisée pour bloquer le démarrage simultané de
|              |    |    plusieurs ascenseurs en connectant une sortie et une entrée de chaque
|              |    |    ascenseur à la même ligne. L'ascenseur ne démarre avec une
|              |    |    temporisation du signal de sortie que lorsque la ligne est libre.
|              |    |
|              |    +- Délai de démarrage du verrouillage [CO:4310] - (Service)
|              |         Cette option est utilisée pour bloquer le démarrage simultané de
|              |         plusieurs ascenseurs en connectant une sortie et une entrée de chaque
|              |         ascenseur à la même ligne. L'ascenseur ne démarre avec une
|              |         temporisation du signal de sortie que lorsque la ligne est libre.
|              |
|              +- Pour en savoir plus…
|                   |
|                   +- Test des freins
|                   |    |
|                   |    +- Supervision du circuit d'essai de freinage [CO:4311] -
|                   |    |  (uniquement sur place) - (Setup)
|                   |    |    Cet objet définit si une entrée spéciale est utilisée pour
|                   |    |    reconnaître que le circuit de test de freinage est dans le bon
|                   |    |    état et n'a pas été activé accidentellement ou est bloqué. La
|                   |    |    fonction d'entrée «Surveillance du circuit d'essai de freinage»
|                   |    |    doit être à 24 V en fonctionnement normal et ne peut descendre à
|                   |    |    0 que lorsque le test de freinage est activé. Cela garantit que
|                   |    |    l'ascenseur ne peut pas passer en fonctionnement normal si l'un
|                   |    |    des contacteurs utilisés pour maintenir le frein ouvert est
|                   |    |    bloqué.
|                   |    |
|                   |    +- Nombre de circuits d'essai de freinage discrets [CO:4312] -
|                   |    |  (Setup)
|                   |    |    Cet objet définit le nombre de circuits de freinage discrets qui
|                   |    |    seront ou peuvent être testés. Un circuit de freinage peut
|                   |    |    contenir exactement un ou plusieurs éléments de freinage. Ce
|                   |    |    paramètre définit donc essentiellement comment les sorties
|                   |    |    peuvent être disponibles pour tester les éléments de freinage
|                   |    |    discrets d'un lecteur. Si votre lecteur comporte deux freins à
|                   |    |    câblage discret, vous aurez besoin de deux sorties de test pour
|                   |    |    tester chacun de ces freins. Dans ce cas, un circuit contient
|                   |    |    exactement un frein. Ces sorties sont utilisées pour le test des
|                   |    |    freins qui est généralement effectué une fois par an.
|                   |    |
|                   |    +- Test de frein cyclique automatique
|                   |         |
|                   |         +- Utiliser auto. essai cyclique des freins [CO:41F4-1] -
|                   |         |  (Setup)
|                   |         |    Un test automatique cyclique est requis pour certains
|                   |         |    systèmes de freinage afin de répondre à leurs
|                   |         |    homologations. Normalement, ce test est effectué lorsque
|                   |         |    l'ascenseur est au ralenti, les portes sont fermées et
|                   |         |    aucun passager n'est entré dans la cabine. Dans ce test, un
|                   |         |    côté du frein est ouvert et on vérifie si la voiture reste
|                   |         |    dans sa position. Si la cabine commence à bouger, le test
|                   |         |    échoue et l'ascenseur passe en mode de verrouillage.
|                   |         |
|                   |         +- Temps de répétition du test de freinage [CO:41F4-2] -
|                   |         |  (Service)
|                   |         |    Un test automatique cyclique est requis pour certains
|                   |         |    systèmes de freinage afin de répondre à leurs
|                   |         |    homologations. Normalement, ce test est effectué lorsque
|                   |         |    l'ascenseur est au ralenti, les portes sont fermées et
|                   |         |    aucun passager n'est entré dans la cabine. Dans ce test, un
|                   |         |    côté du frein est ouvert et on vérifie si la voiture reste
|                   |         |    dans sa position. Si la cabine commence à bouger, le test
|                   |         |    échoue et l'ascenseur passe en mode de verrouillage.
```

```
|                  |         |
|                  |         +- Plancher d'essai du test de freinage [CO:41F4-3] -
|                  |         |  (Service)
|                  |         |    Certains systèmes de freinage nécessitent des tests
|                  |         |    automatiques cycliques pour répondre à leurs
|                  |         |    certifications. Vous pouvez soit définir l'étage pour
|                  |         |    effectuer le test de freinage, soit régler le paramètre sur
|                  |         |    'off' pour indiquer que le test peut être effectué à
|                  |         |    l'étage où se trouve actuellement la voiture.
|                  |         |
|                  |         +- Déclencher le test de freinage cyclique automatique
|                  |            - (uniquement sur place)
|                  |
|                  +- Utilisation du circuit de frein à câble [CO:41F1-1] - (Setup)
|                  |    Cet objet définit si un circuit externe est utilisé pour déclencher
|                  |    un frein à câble (pince à câble) dans une situation UCM.
|                  |    Reportez-vous au manuel pour plus de détails sur le circuit.
|                  |
|                  +- Synchronisation des cylindres hydrauliques
|                  |    |
|                  |    +- Synchronisation des cylindres hydrauliques marche/arrêt
|                  |    |  [CO:41BC-1] - (Service)
|                  |    |    Ce paramètre détermine si la resynchronisation des vérins
|                  |    |    hydrauliques doit être prise en charge par l'ascenseur ou non.
|                  |    |    Si la fonction est activée, elle peut être déclenchée par une
|                  |    |    entrée via l'interface utilisateur (menu maintenance) ou par une
|                  |    |    fonction de planification.
|                  |    |
|                  |    +- Distance maximale du tampon par rapport au niveau du sol
|                  |    |  [CO:41BC-2] - (Service)
|                  |    |    Ce paramètre définit la distance maximale entre la position du
|                  |    |    plancher inférieur et le tampon. Cette valeur doit être choisie
|                  |    |    généreusement car la voiture s'arrêtera de toute façon avant
|                  |    |    d'avoir atteint le tampon. Ce paramètre est destiné à arrêter
|                  |    |    l'ascenseur en cas de panne mécanique.
|                  |    |
|                  |    +- Temps de supervision de l'opération [CO:41BC-3] - (Service)
|                  |         Ce paramètre définit la temporisation de la resynchronisation
|                  |         des vérins hydrauliques (vérin). Si ce délai a expiré sans que
|                  |         l'ascenseur ne puisse atteindre le tampon afin de resynchroniser
|                  |         les vérins, l'ascenseur jettera une erreur pour les mécaniciens
|                  |         de maintenance dans le journal de bord, puis reviendra au niveau
|                  |         du sol le plus bas.
|                  |
|                  +- Supervision des relais ASME Hydro-ACR [CO:409A] - (Setup)
|                  |    Cet objet définit l'utilisation d'un relais ACR externe utilisé pour
|                  |    ponter les sécurités de porte sur les ascenseurs hydrauliques
|                  |    résidentiels ASME. Une entrée de retour guidée forcée reflète l'état
|                  |    correct du relais.
|                  |
|                  +- Test de freinage de sécurité cyclique automatique
|                       |
|                       +- Utilisation du frein d'arrêt autom. de test cyclique [CO:41FA-1]
|                       |  - (Setup)
|                       |    Certains systèmes de sécurité doivent être soumis à un test
|                       |    automatique cyclique pour pouvoir être certifiés. En général, ce
|                       |    test est effectué lorsque l'ascenseur est à l'arrêt, que les
|                       |    portes sont fermées et qu'aucun passager n'est monté dans la
|                       |    cabine. Le test engage électriquement le dispositif de sécurité.
|                       |    Un capteur vérifie alors le fonctionnement mécanique et transmet
|                       |    l'information au contrôleur.
|                       |
|                       +- Temps de répétition du test cyclique Frein d'arrêt [CO:41FA-2] -
|                       |  (Service)
|                       |    Certains systèmes de sécurité doivent être soumis à un test
|                       |    automatique cyclique pour pouvoir être certifiés. En général, ce
|                       |    test est effectué lorsque l'ascenseur est à l'arrêt, que les
|                       |    portes sont fermées et qu'aucun passager n'est monté dans la
|                       |    cabine. Le test engage électriquement le dispositif de sécurité.
|                       |    Un capteur vérifie alors le fonctionnement mécanique et transmet
|                       |    l'information au contrôleur.
|                       |
```

```
|                       +- Étage du test cyclique Frein d'arrêt [CO:41FA-3] - (Service)
|                       |    Certains systèmes de sécurité doivent être soumis à un test
|                       |    automatique cyclique pour pouvoir être certifiés. En général, ce
|                       |    test est effectué lorsque l'ascenseur est à l'arrêt, que les
|                       |    portes sont fermées et qu'aucun passager n'est monté dans la
|                       |    cabine. Le test engage électriquement le dispositif de sécurité.
|                       |    Un capteur vérifie alors le fonctionnement mécanique et transmet
|                       |    l'information au contrôleur.
|                       |
|                       +- Déclenchement du test automatique des parachutes cycliques
|                          - (uniquement sur place)
|
+- Pèse-charges & Surveillance de câble
|    |
|    +- Seuils de charge des cabines
|    |    |
|    |    +- Téléchargement des valeurs de l'unité de mesure de la charge - (Service)
|    |    |
|    |    +- Valeur du paramètre cabine vide [CO:4260-2] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit la valeur du paramètre'cabine vide' de l'unité de mesure de
|    |    |    la charge du cabine
|    |    |
|    |    +- Valeur du paramètre pleine charge de la cabine [CO:4260-3] - (Service)
|    |    |    Cet objet définit la valeur du paramètre'pleine charge' de l'unité de mesure de
|    |    |    la charge de la cabine
|    |    |
|    |    +- Valeur du paramètre de surcharge [CO:4260-4] - (Setup)
|    |    |    Cet objet définit la valeur du paramètre'surcharge' de l'unité de mesure de la
|    |    |    charge de la cabine
|    |    |
|    |    +- Chargement des valeurs vers l'unité de mesure de la charge - (Setup)
|    |
|    +- Mettre la charge de la cabine à zéro
|    |
|    +- Nombre de capteurs de mesure de charge [CO:4260-6] - (Service)
|    |    Cet objet contient le nombre de capteurs que l'unité de mesure de charge utilise
|    |    pour déterminer la charge en cabine
|    |
|    +- Diamètre du câble & Suspension
|    |    |
|    |    +- Diamètre du câble [CO:4260-10] - (Service)
|    |    |    Cet objet contient le diamètre d'un seul câble requis par certaines unités de
|    |    |    mesure de charge fonctionnant avec des capteurs reliés mécaniquement aux câbles
|    |    |    de traction.
|    |    |
|    |    +- Suspension de corde [CO:4260-11] - (Service)
|    |         Cet objet contient le rapport de la suspension du câble de traction par exemple
|    |         1:1 ou 2:1. La définition de cette valeur permet à la mesure de charge de
|    |         calculer le poids correct à partir des valeurs du capteur.
|    |
|    +- Plus…
|         |
|         +- Etalonnage de la mesure de charge
|         |    |
|         |    +- Tarage cabine vide [CO:4260-7] - (Service)
|         |    |    Cet objet est utilisé pour apprendre le poids à vide de la cabine afin de
|         |    |    calibrer l'unité de mesure de la charge.
|         |    |
|         |    +- Tarage de la cabine avec un poids connu [CO:4260-8] - (Service)
|         |         Cet objet est utilisé avec un poids connu afin de calibrer l'unité de
|         |         mesure de charge.
|         |
|         +- Signaux Cabine vide et occupé [CO:4106] - (Service)
|         |    Définit si le signal de charge à vide de la cabine doit être pris en compte
|         |    lors de la création du signal occupé.
|         |
|         +- Unité de pése-charges [CO:4160] - (Setup)
|         |    Cet objet définit si l'ascenseur doit entrer dans l'état 'Hors service' si
|         |    l'unité de pèse charges de la cabine signale une panne ou si les informations
|         |    se perdent, indiquant que l'unité ne communique plus.
|         |
|         +- Compensation des variations de poids [CO:41A2] - (Service)
```

```
|         |    Cet objet définit si l'unité de mesure de la charge de cabine doit essayer de
|         |    compenser le changement de poids causé par les câbles de traction en fonction
|         |    de l'endroit où se trouve actuellement la cabine. Pour cela, l'appareil détecte
|         |    quand et dans quelle direction l'ascenseur se déplace.
|         |
|         +- Encore plus…
|              |
|              +- Limite de différence de charge câble [CO:4260-9] - (Service)
|              |    Cet objet contient la différence de charge autorisée par câble avant que
|              |    l'unité de mesure de la charge de la cabine ne déclenche un défaut/une
|              |    alarme.
|              |
|              +- Seuil de corde mou (câble unique) [CO:4260-12] - (Service)
|              |    Cet objet contient la valeur seuil par câble pour détecter le mou du câble
|              |    avant que l'unité de mesure de charge n'émet une erreur/alarme.
|              |
|              +- Seuil global de corde mou (valeur affichée) [CO:4260-13] - (Service)
|              |    Cet objet contient le seuil global pour l'ensemble de l'unité de mesure de
|              |    charge basé sur la valeur d'affichage utilisée pour détecter un câble
|              |    détendu avant que l'unité de mesure de charge n'émet une erreur/alarme.
|              |    Cette valeur peut être négative.
|              |
|              +- Surveillance de la ceinture/corde de traction
|                   |
|                   +- Utilisation de la surveillance de la ceinture/corde de traction
|                   |  [CO:4261-1] - (Setup)
|                   |    Si vous avez installé un dispositif qui surveille les noyaux en acier
|                   |    de vos courroies de traction ou vos câbles plastifiés, vous pouvez
|                   |    activer la surveillance de cette unité et son mot d'état au moyen de
|                   |    cet objet.
|                   |
|                   +- Seuil d'usure global de la ceinture/corde [CO:4261-2] - (Service)
|                   |    Si vous avez installé un appareil qui surveille les noyaux en acier
|                   |    de vos courroies de traction ou vos câbles plastifiés, vous pouvez
|                   |    régler ici le seuil de valeur du capteur qui indiquerait que ces
|                   |    noyaux en acier sont usés. Habituellement, cela est mesuré au moyen
|                   |    de la résistance électrique qui change lorsque ces noyaux se cassent
|                   |    ou sont cassés.
|                   |
|                   +- Configuration de surveillance de la courroie/corde de traction
|                   |  [CO:4261-3] - (Service)
|                   |    Si vous avez installé un dispositif qui surveille les noyaux en acier
|                   |    de vos courroies de traction ou vos câbles plastifiés, vous pouvez
|                   |    définir lequel des capteurs possibles surveille un seul noyau en
|                   |    acier. Vous pouvez également indiquer si vous avez remplacé une
|                   |    courroie ou un câble.
|                   |
|                   +- Rénovation de courroie/corde de traction [CO:4261-4] - (Service)
|                        Si vous avez installé un appareil qui surveille les âmes en acier de
|                        vos sangles de transport ou cordes plastifiées, vous pouvez indiquer
|                        à l'appareil quelles ceintures ou cordes vous venez de
|                        remplacer/renouveler afin que l'appareil de surveillance puisse
|                        recalibrer sa détection d'usure.
|
+- Dispositif de tacquet
|    |
|    +- Utilisation du dispositif de Tacquet [CO:4050] - (Setup)
|    |    Cet objet définit si l'installation de l'ascenseur est équipée d'un dispositif de
|    |    tacquet. Un dispositif de tacquet est un dispositif de verrouillage mécanique
|    |    permettant de poser la cabine en toute sécurité après s'être arrêtée a un niveau
|    |    afin d'éviter que la cabine ne descende. Il est souvent utilisé avec des
|    |    entraînements hydrauliques mais peut également être combiné avec des ascenseurs à
|    |    traction.
|    |
|    +- Temps de surveillance du fonctionnement du dispositif de taquet [CO:4051] - (Setup)
|    |    Cet objet définit l'intervalle de temps utilisé pour détecter un dispositif de
|    |    taquet (electo magnetique) qui ne s'est pas rétracté ou sorti comme demandé.
|    |
|    +- Interrupteurs de fin de course à boulon
|    |    |
|    |    +- Dispositif de tacquet/Axe muni d'un fin de course position rétracté
|    |    |    |
```

```
|    |    |    +- Dispositif de tacquet/Axe muni d'un fin de course position rétracté
|    |    |    |  [CO:4052] - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet définit si le dispositif de tacquet est équipé d'un interrupteur
|    |    |    |    de fin de course qui signale que le Tacquet/Axe a été complètement
|    |    |    |    rétracté, ce qui permet au cabine de se déplacer vers le bas.
|    |    |    |
|    |    |    +- Temps de suivi du dispositif à tacquet pendant la rétraction [CO:4078] -
|    |    |       (Service)
|    |    |         Cet objet détermine si le dispositif à tacquet encore être alimenté en
|    |    |         énergie pendant un certain temps lorsque la goupille a atteint la position
|    |    |         entièrement rétractée indiquée par le commutateur de fin de course
|    |    |         correspondant. Cette option n'est utile que si l'option permettant de
|    |    |         maintenir généralement le dispositif à tacquet sous tension même en
|    |    |         position entièrement rétractée a été désactivée.
|    |    |
|    |    +- Dispositif de tacquet/Axe prolongé avec fin de course dispositif au repos
|    |    |    |
|    |    |    +- Dispositif de tacquet/Axe prolongé avec fin de course dispositif au repos
|    |    |    |  [CO:4053] - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet définit si le dispositif de tacquet est équipé d'un interrupteur
|    |    |    |    de fin de course qui signale que le tacquet/axe a été complètement sorti
|    |    |    |    empêchant la cabine de se déplacer vers le bas.
|    |    |    |
|    |    |    +- Temps de suivi du dispositif à tacquet de prolongeant [CO:4079] -
|    |    |       (Service)
|    |    |         Cet objet définit si le dispositif à tacquet doit encore être alimenté
|    |    |         pendant une période donnée même si le boulon a atteint la position
|    |    |         d'extension complète indiquée par l'interrupteur de fin de course dédié.
|    |    |
|    |    +- Nombre de paires d'interrupteurs de fin de course du dispositif à tacquet
|    |       [CO:41FF] - (Setup)
|    |         Cet objet définit si le dispositif à tacquet possède une ou plusieurs paires
|    |         d'interrupteurs de fin de course. Si le dispositif à tacquet est constitué de
|    |         plusieurs moteurs, vous aurez peut-être besoin de plusieurs paires
|    |         d'interrupteurs de fin de course.
|    |
|    +- Point de levage d'un dispositif de tacquet [CO:4055] - (Setup)
|    |    Cet objet maintient la distance au-dessus du niveau du sol utilisé comme point de
|    |    soulèvement/abaissement pour le dispositif de cliquet à l'arrivée d'un niveau ou au
|    |    départ du niveau
|    |
|    +- Plus…
|         |
|         +- Garder le signal 'Rétract Tacquet/Axe' alimenté [CO:4054] - (Setup)
|         |    Cet objet définit si le dispositif de tacquet doit avoir le signal pour
|         |    rétracter (relâcher) le tacquet/axe même s'il a atteint la position '
|         |    déverrouillée ', surtout cabine en deplacement.
|         |
|         +- Délai d'attente pour le déclenchement du dispositif de tacquet [CO:4058] -
|         |  (Setup)
|         |    Cet objet définit le délai d'attente utilisé pour abaisser ou lever la cabine à
|         |    l'approche ou au départ d'un autre étage avec tacquet.
|         |
|         +- Dispositif d'entrée de taquet 'cabine posée' [CO:4057] - (Setup)
|         |    Cet objet définit si le dispositif de tacquet fournit un signal indiquant au
|         |    contrôleur de l'ascenseur que la cabine est correctement posée.Si un tel signal
|         |    n'est pas fourni par le dispositif de tacquet, l'ascenseur se deplacera vers
|         |    niveau et s'arrêtera.
|         |
|         +- Tableau de niveaux pour dispositif de tacquet [CO:4056] - (Setup)
|         |    Cet objet contient les niveaux qui doivent comporter le dispositif de tacquet
|         |    afin de poser la cabine lorsque l'ascenseur arrive. Ce tableau permet de
|         |    définir facilement des exceptions pour certains étages en supprimant le point
|         |    noir.
|         |
|         +- Encore plus…
|              |
|              +- Vitesse de montée/descente de l'ascenseur [CO:4066] - (Setup)
|              |    Utilisez cet objet pour définir la vitesse (V0..V4/VI/VN) que le moteur
|              |    doit atteindre lors de la montée ou descente de la cabine lors du
|              |    fonctionnement du dispositif à tacquet.
|              |
```

```
|              +- Dispositif à tacquet, unité de repompage externe [CO:4067] - (Setup)
|              |    Utilisez cet objet pour définir si le dispositif à tacquet est doté d'une
|              |    unité hydraulique externe pour repomper la pression d'huile lorsque la
|              |    cabine est en position posée. Sinon, l'entraînement principal sera utilisé
|              |    avec une vitesse de relèvement (VN) pour maintenir la pression.
|              |
|              +- Levage avec unité d'entraînement séparée [CO:407B] - (Setup)
|              |    Cet objet détermine si la cabine doit être soulevée avec une unité de
|              |    levage séparée externe, par exemple un vérin hydraulique, au lieu de
|              |    l'entraînement principal.
|              |
|              +- Bloquer l'élévateur si le dispositif à cliquet n'a pas pu être
|              |  dé-/verrouillé [CO:406C] - (Setup)
|              |    Utilisez cet objet pour définir si l'ascenseur doit entrer en mode de
|              |    fonctionnement bloqué si le dispositif à cliquet (boulon) n'a pas pu être
|              |    verrouillé et si la cabine ne peut pas être assise en toute sécurité ou
|              |    vice versa.
|              |
|              +- Verrouillez le dispositif à cliquet uniquement s'il se trouve au niveau du
|                 sol [CO:40D2] - (Setup)
|                   Avec cet objet, vous indiquez si le boulon du dispositif de fixation pour
|                   le verrouillage de la cabine doit être débrayé uniquement lorsque la
|                   cabine se trouve dans la zone de rinçage.
|
+- Les bases
     |
     +- Numéro d'identification de l'ascenseur [CO:400A] - (Service)
     |    Cet objet contient le numéro d'identification de l'ascenseur spécifique au
     |    fournisseur/fabricant sous forme de chaîne.
     |
     +- Paramètres Simplex/Multiplex (Groupe)
     |    |
     |    +- Ascenseur simplex/multiplex [CO:4000] - (uniquement sur place) - (Setup)
     |    |    Déclare cet ascenseur être un ascenseur unique ou un ascenseur d'équipe. Si
     |    |    vous définissez cet ascenseur comme un membre de l’équipe, revérifiez la
     |    |    sélection pour éviter les doublons dans l’équipe d’ascenseurs.
     |    |
     |    +- Stratégie de fonctionnement de l'équipe d'ascenseurs [CO:41B0-1] - (Service)
     |    |    Cette option définit si le traitement des appels des passagers au sein de
     |    |    l'équipe doit mettre l'accent sur la consommation d'énergie ou la performance
     |    |    énergétique.
     |    |
     |    +- Refléter les appels d'etage à bord au système de bus [CO:41B0-2] - (Service)
     |    |    Cette option est rarement utilisée et définit si les appels d'etage qui ne sont
     |    |    adressés qu'à un seul ascenseur doivent être réfléchis/diffusés vers le système
     |    |    de bus après avoir défini le masque d'ascenseur sur «Tous les ascenseurs».
     |    |    Cette fonctionnalité peut être utilisée si une équipe de levage doit être
     |    |    divisée en équipes plus petites via un interrupteur à clé.
     |    |
     |    +- Encore plus…
     |         |
     |         +- Délai pour quitter le groupe lorsque la porte battante est restée ouverte
     |         |  [CO:41B0-3] - (Service)
     |         |    Cette option définit la durée pendant laquelle la porte battante/manuelle
     |         |    doit être laissée ouverte par un passager avant que l'ascenseur ne quitte
     |         |    le groupe/équipe.
     |         |
     |         +- Envoyer un autre ascenseur à pleine charge dans l'entrée principale
     |         |  [CO:41B0-4] - (Service)
     |         |    Avec cette option, vous spécifiez qu'un autre ascenseur d'équipe doit
     |         |    automatiquement se rendre à l'étage principal (lobby) lorsqu'un autre
     |         |    ascenseur d'équipe quitte l'étage principal avec une cabine pleine (pleine
     |         |    charge).
     |         |
     |         +- Appelez un autre ascenseur si cet ascenseur part à pleine charge [CO:40B5]
     |            - (Service)
     |              Cet objet contient une table avec des étages auxquels un autre ascenseur
     |              de groupe doit être appelé si cet ascenseur signale une charge complète en
     |              quittant l'étage.
     |
     +- Étages
     |    |
```

```
|    +- Niveau superieur [CO:4002] - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    L'étage supérieur (supérieur) de la gaine d'ascenseur.
|    |
|    +- Niveau inférieur [CO:4001] - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    Le niveau inférieur (le plus bas) de la gaine d’ascenseur.
|    |
|    +- Denomination des étages [CO:4270] - (Service)
|    |    Cet objet contient les noms ou les numeros des étages.
|    |
|    +- Hall d'entrée/entrée principale [CO:4107-2] - (Service)
|    |    Définit l’étage du hall d’entrée qui est l’entrée principale du bâtiment.
|    |
|    +- Plus…
|         |
|         +- Noms des étages de diffusion via CANbus [CO:4179] - (Service)
|         |    Cet objet définit si le contrôleur d'ascenseur doit diffuser les noms
|         |    d'étage via le système de bus CANopen.
|         |
|         +- Bornes d'afficheur à 7 segments via CANbus [CO:4178] - (Service)
|         |    Cet objet définit si le contrôleur d'ascenseur doit générer des signaux
|         |    d'affichage à 7 segments et les transmettre via le bus CAN.
|         |
|         +- Décalage du code Gray/Bin pour les terminaux embarqués [CO:42B5]
|         |    Cet objet définit un décalage facultatif pour les bornes de code Gray et
|         |    binaire lorsque vous les définissez directement sur le matériel du
|         |    contrôleur d'ascenseur. Ce décalage affectera *uniquement* les terminaux
|         |    intégrés et non les terminaux de certains panneaux d'E/S pilotés par bus.
|         |
|         +- Transmettre les flèches de direction des voitures aux débarcadères
|         |  [CO:40D1] - (Service)
|         |    Cet objet définit si les flèches de direction de la cabine doivent
|         |    également être envoyées aux paliers. Certains affichages peuvent comporter
|         |    ces flèches pour créer une animation pendant que les passagers attendent,
|         |    afin d'indiquer que l'ascenseur est réellement en mouvement.
|         |
|         +- Plus…
|              |
|              +- Indicateur de direction sur les étages [CO:40D0] - (Service)
|              |    Cet objet définit si les deux flèches d'indication de direction ou
|              |    aucune flèche d'indication de direction seront affichées sur les
|              |    paliers lorsque l'ascenseur est à l'arrêt.
|              |
|              +- Transmettre l'heure d'arrivée prévue pour les appels à l'atterrissage
|                 [CO:4220] - (Service)
|                   Cet objet définit si le contrôleur d'ascenseur doit transmettre une
|                   heure d'arrivée estimée pour les appels d'atterrissage en attente.
|                   Cette valeur est une estimation et peut changer à tout moment en
|                   raison de la situation actuelle. Comme le calcul inclut également des
|                   valeurs statistiques, la précision s'améliore avec le temps.
|
+- Interfaces
|    |
|    +- Terminaux
|    |    |
|    |    +- Terminaux d'E/S embarqués
|    |    |    |
|    |    |    +- Entrées
|    |    |    |
|    |    |    +- Sorties
|    |    |    |
|    |    |    +- Appels
|    |    |
|    |    +- Interface CAN1 (cabine)
|    |    |
|    |    +- Interface CAN2 (gaine)
|    |
|    +- Interface CAN1 (cabine) [CO:4201-1] - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    Cet objet définit la fonction de l'interface CAN1 reliant la cabine.
|    |
|    +- Interface CAN2 (gaine) [CO:4202-1] - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    Cet objet définit la fonction de l’interface CAN2 reliant la cuvette/la tete de
|    |    gaine.
```

```
|    |
|    +- Paramètres de l'interface CAN
|         |
|         +- Débit binaire CAN1 (cabine) [CO:4201-2] - (uniquement sur place) - (Setup)
|         |    Cet objet sélectionne le débit utilisé pour l'interface CAN. Le débit
|         |    binaire standard est de 250 kbit/s.
|         |
|         +- Débit binaire CAN2 (gaine) [CO:4202-2] - (uniquement sur place) - (Setup)
|              Cet objet sélectionne le débit utilisé pour l'interface CAN. Le débit
|              binaire standard est de 250 kbit/s.
|
+- Plus…
     |
     +- Poids et charge utile
     |    |
     |    +- Charge nominale de la cabine [CO:6465-1] - (Service)
     |    |    Cet objet contient la charge nominale de la cabine - la charge pour
     |    |    laquelle la cabine est conçue. La valeur doit être exprimée en multiples
     |    |    de[kg].
     |    |
     |    +- Poids de la cabine [CO:6465-2] - (Service)
     |    |    Cet objet contient le poids réel de la cabine elle-même. La valeur doit
     |    |    être exprimée en multiples de[kg].
     |    |
     |    +- Contrepoids [CO:6465-3] - (Service)
     |         Cet objet contient le poids réel du contrepoids. La valeur doit être
     |         exprimée en multiples de[kg].
     |
     +- Inspection et fonctionnement électrique d'urgence
     |    |
     |    +- Utilisation de la boite de contrôle d'inspection dans la fosse [CO:403F] -
     |    |  (Setup)
     |    |    Cet objet définit s'il existe une boite de contrôle d'inspection dans la
     |    |    cuvette (EN81-20) ou si l'ascenseur est installé sans un tel dispositif.
     |    |    Si un tel dispositif est utilisé et qu'il a été activé une fois, gardez à
     |    |    l'esprit qu'après l'avoir desactivé, l'opération doit être réinitialisée
     |    |    via une entrée séparée de l'interface utilisateur.
     |    |
     |    +- Politique de contrôle d'inspection dans la fosse [CO:4044] - (Setup)
     |    |    Cet objet définit si la réinitialisation du fonctionnement de l'inspection
     |    |    en cuvette est possible via l'interface utilisateur (affichage) ou via le
     |    |    bouton d'appel de porte palière, après que l'interrupteur de la fosse
     |    |    d'inspection a été de nouveau désactivé. Dans le cas contraire, cela n'est
     |    |    possible qu'à l'aide de la fonction d'entrée électrique ' Contrôle dans le
     |    |    signal de réinitialisation de la cuvette '.
     |    |
     |    +- Fosse d'inspection côté porte de réinitialisation [CO:4205] - (uniquement
     |    |  sur place) - (Setup)
     |    |    Cet objet définit quel côté de la porte est celui qui mène à l'entrée de
     |    |    la fosse. Ce paramètre peut être utilisé par le contrôleur de l'ascenseur
     |    |    si l'opération d'inspection de la fosse est réinitialisée via le code
     |    |    d'impulsion du bouton d'appel palier au lieu d'un interrupteur à clé
     |    |    approprié.
     |    |
     |    +- Utilisation «rapide» d'inspection/sauvetage de secours
     |    |    |
     |    |    +- Utilisation «rapide» d'inspection [CO:405C] - (Setup)
     |    |    |    Cet objet définit si, pour l'opération d'inspection, un
     |    |    |    bouton'rapide' est prévu pour l'entraînement avec la vitesse
     |    |    |    d'inspection. Si l'on utilise une vitesse'rapide' mais non pressée,
     |    |    |    on utilisera à la place une vitesse rampante.
     |    |    |
     |    |    +- Distance du dernier étage où une vitesse d'inspection lente est
     |    |    |  requise [CO:42C0] - (Setup)
     |    |    |    Cet objet définit une distance du terminus à l'intérieur de laquelle
     |    |    |    seule la vitesse lente est autorisée pour le parcours d'inspection.
     |    |    |    Cela désactivera tout bouton « QUICK INSPECTION » qui aurait pu être
     |    |    |    enfoncé.
     |    |    |
     |    |    +- Distance du rez-de-chaussée où une vitesse d'inspection lente est
     |    |    |  requise [CO:42C1] - (Setup)
     |    |    |    Cet objet définit une distance du terminus à l'intérieur de laquelle
```

```
|    |    |    seule la vitesse lente est autorisée pour le parcours d'inspection.
|    |    |    Cela désactivera tout bouton « QUICK INSPECTION » qui aurait pu être
|    |    |    enfoncé.
|    |    |
|    |    +- Utilisation «rapide» de secours en cas d'urgence [CO:405B] - (Setup)
|    |         Cet objet définit si, pour une opération de secours d'urgence, un
|    |         bouton'rapide' est prévu pour deplacer la cabine avec une vitesse de
|    |         secours d'urgence. Si l'on utilise une vitesse'rapide' mais non
|    |         pressée, on utilisera à la place une vitesse rampante.
|    |
|    +- Plus…
|         |
|         +- Le contrôle de secours de secours ignore la chaîne de sécurité
|         |  passive [CO:404F] - (Setup)
|         |    Cet objet definit si l'opération de sauvetage de secours doit ignorer
|         |    l'état de l'entrée de la chaîne de sécurité passive sur le tableau de
|         |    commande. Ceci peut être utile pour récupérer l'ascenseur après
|         |    quelques opérations de test si la commande de secours d'urgence
|         |    alimente à nouveau l'entrée d'arrêt d'urgence dans la chaîne de
|         |    sécurité mais que l'entrée de la chaîne de sécurité passive sur la
|         |    carte SB reste en panne en raison de deux contacts ouverts dans la
|         |    chaîne.
|         |
|         +- Inspection neutraliser Opération de de sauvetage de secours [CO:4075]
|         |  - (Setup)
|         |    Cet objet définit que l'allumage du panneau de contrôle d'inspection
|         |    neutralisera le sauvetage de secours. C'est ce que la normative
|         |    demande normalement. Mais il peut y avoir des raisons et des
|         |    installations où cela peut causer un risque supplémentaire qui peut
|         |    être éliminé en verrouillant les deux modes d'opération.
|         |
|         +- Arrêt immédiat de l'inspection et de l'opération de sauvetage de
|         |  secours [CO:4077] - (Setup)
|         |    Cet objet définit si, lors d'un arrêt avec la commande d'inspection
|         |    ou de sauvetage de secours activée, l'ascenseur doit s'arrêter
|         |    immédiatement (dur) ou essayer de s'arrêter en douceur avec une
|         |    courte rampe si la chaîne de sécurité reste fermée.
|         |
|         +- L'inspection de la cage nécessite le remplacement du loquet de la
|         |  porte [CO:407D] - (Setup)
|         |    Cet objet peut être utilisé pour indiquer à la commande de
|         |    l'ascenseur que la réinitialisation de la commande d'inspection sur
|         |    la cabine nécessite une action sur le verrou de la porte palière
|         |    après que l'inspection a été à nouveau désactivée. Le mouvement de la
|         |    porte est considéré comme une indication que le technicien a
|         |    effectivement quitté le toit de la cabine.
|         |
|         +- Encore plus…
|              |
|              +- Attente de l'activation de l'inspection d'ouverture de la porte
|              |  palière [CO:41BE] - (Setup)
|              |    Cet objet peut être utilisé pour définir que lors d'une
|              |    ouverture de chaîne de sécurité de porte sans surveillance,
|              |    l'ascenseur attend que l'opération d'inspection soit activée par
|              |    le technicien.
|              |
|              +- Inspection Seuil de survitesse [CO:42C3] - (uniquement sur
|                 place) - (Setup)
|                   Cet objet définit la vitesse maximale autorisée en mode
|                   inspection. Si cette valeur de vitesse est dépassée, l'ascenseur
|                   s'arrête par le biais d'un arrêt progressif via le système
|                   d'entraînement. Il ne s'agit pas d'une fonction de sécurité.
|                   Cette fonction n'est qu'une surveillance supplémentaire.
|
+- Mode plate-forme élévatrice
|    |
|    +- Opération Plate-forme elevatrice on/off [CO:4080-1] - (Setup)
|    |    Cet objet définit si le support de plate-forme élévatrice doit être
|    |    utilisé ou non. Dans ce mode de fonctionnement, les appels sont
|    |    généralement effectués en mode homme mort nécessitant une pression
|    |    constante pour entraîner l'ascenseur.
|    |
```

```
|    +- Mise à niveau automatique de la plate-forme [CO:4080-2] - (Setup)
|    |    Cet objet définit si le lève-personnes doit automatiquement remettre la
|    |    plate-forme à niveau sans que l'opérateur n'utilise les boutons d'appel.
|    |
|    +- Appel de la cage d'attente pour le mode Hold2Run [CO:4080-3] - (Service)
|         Cet objet définit un délai d'attente utilisé pour annuler les appels de
|         cage enregistrés si la plate-forme élévatrice est équipée d'un bouton
|         Hold-To-Run qui nécessite une pression constante pour se déplacer. Si le
|         bouton est relâché pendant le trajet, les appels de la cage restent
|         enregistrés pendant la durée spécifiée. Le délai est à nouveau arrêté
|         lorsque le bouton Hold-To-Run est à nouveau actionné dans le temps
|         imparti.
|
+- Planificateur de temps
|    |
|    +- Planificateur de semaine 1 [CO:40B0-1] - (Service)
|    |    Cet objet contient les entrées du planificateur de semaine utilisées pour
|    |    activer/désactiver les fonctions en fonction de l'heure de début et de fin
|    |    des jours ouvrables. Vous pouvez définir un intervalle de temps où l'heure
|    |    de début est inférieure à l'heure d'arrêt comme 08:00..17:00 ou l'inverse
|    |    comme pour désactiver les indicateurs d'arrivée pendant la nuit de 17:00 à
|    |    08:00 le lendemain matin.
|    |
|    +- Planificateur de semaine 2 [CO:40B0-2] - (Service)
|    |
|    +- Planificateur de semaine 3 [CO:40B0-3] - (Service)
|    |
|    +- Planificateur de semaine 4 [CO:40B0-4] - (Service)
|    |
|    +- Plus…
|
+- Encore plus…
     |
     +- Ascenseur Standard/Code [CO:4400] - (uniquement sur place) - (Setup)
     |    Cette option définit la norme/code de l'ascenseur que le contrôleur
     |    d'ascenseur doit utiliser. Pour l'Europe, la norme EN81-20 et pour le
     |    marché nord-américain, le code ASME est généralement appliqué.
     |
     +- Version standard/code [CO:4401] - (uniquement sur place) - (Setup)
     |    Cette option détermine la version de la norme d'ascenseur que le
     |    contrôleur d'ascenseur doit utiliser.
     |
     +- Utilisation du Interrupteur d'arrêt dans la voiture [CO:41ED] - (Setup)
     |    Cet objet définit si l'ascenseur doit comporter un «interrupteur d'arrêt»
     |    dans la voiture qui est normalement fermé lorsque l'ascenseur est
     |    opérationnel et s'ouvrira lorsque l'ascenseur doit effectuer un arrêt
     |    rapide.
     |
     +- Un circuit de sécurité passive désactive le système d'ascenseur [CO:4188]
     |  - (uniquement sur place) - (Setup)
     |    Cet objet définit si l'ascenseur doit être mis en «mode de blocage»
     |    lorsque le circuit de sécurité passive a été déclenché.
     |
     +- Vérifier le module E/S du toit de la voiture (LXC) au démarrage [CO:4380]
        - (Service)
          Cette option définit si l'ascenseur doit supposer qu'un LXC CLK ou un
          autre module d'entrée/sortie électronique est présent dans la cabine au
          moment du démarrage. L'ascenseur sera 'hors service' si, après quelques
          secondes, aucun module de ce type n'est détecté.
```

108.2 Menu Système

```
- Langue
    |
    +- Langue principale [CO:42FA]
    |    Sélectionner la première langue qui est utilisé pour l'interface utilisateur.
    |
    +- Langue alternative [CO:42FB]
    |    Sélectionnez l'autre langue qui est utilisée pour l'interface utilisateur afin d'afficher
    |    temporairement l'interface dans cette langue.
```

```
    |
    +- Troisième langue en option [CO:42F4]
         Cet objet déclare une troisième langue facultative utilisée pour l'interface utilisateur
         pour pouvoir transformer temporairement l'interface utilisateur dans cette langue.

- Sécurité
    |
    +- Nouveau mot de passe de configuration [CO:4280] - (uniquement sur place) - (Setup)
    |    Cet objet stocke le'Mot de passe de configuration'. Ce mot de passe permet d'accéder aux
    |    paramètres fondamentaux qui servent à configurer l'ascenseur.
    |
    +- Nouveau mot de passe de service [CO:4281] - (uniquement sur place) - (Service)
    |    Cet objet contient le'Mot de passe de service'. Ce mot de passe permet d'accéder aux
    |    paramètres utilisés pour définir les propriétés de l'ascenseur.
    |
    +- Protocole de modification des paramètres

- Réglages internes
    |
    +- Mode de fonctionnement formation ou essais [CO:42FF] - (uniquement sur place) - (Setup)
    |    Cet objet déclare que cette carte est une carte de formation ayant un comportement simulé
    |    de la chaîne de sécurité. Vous pouvez également régler les portes en mode émulation afin
    |    d'avoir une armoire d'essais complète et fonctionnelle. N'utilisez pas les fonctions de
    |    la ' armoire d'essai ' sur un ascenseur en fonctionnement réel.
    |
    +- Émulation de la chaîne de sécurité, tableaux de formation/démonstration [CO:42F6] -
    |  (uniquement sur place) - (Setup)
    |    Cet objet déclare si la carte de manoeuvre en mode formation/démonstration doit également
    |    émuler la chaîne de sécurité.
    |
    +- Créer des positions de niveau virtuelles - (uniquement sur place) - (Setup)
    |
    +- Efface les positions des niveaux - (uniquement sur place) - (Setup)
    |
    +- Plus…
         |
         +- Paramètres d'usine
         |    |
         |    +- Rétablir les paramètres d'usine - (uniquement sur place) - (Setup)
         |    |
         |    +- Réinitialiser les terminaux de la carte - (uniquement sur place) - (Setup)
         |
         +- Avertissement de mot de passe en usine [CO:5056] - (Setup)
         |    Cet objet est utilisé pour activer ou désactiver l'avertissement de mot de passe
         |    d'usine. Gardez à l'esprit que vous devez toujours configurer au moins un mot de
         |    passe SETUP pour la cybersécurité.
         |
         +- Mode Capture d'écran [CO:42F8] - (Service)
         |    Le'Mode capture d'écran' peut être utilisé pour créer des photos de l'écran du
         |    contrôleur de l'ascenseur qui seront stockées sur une mémoire de masse USB branchée.
         |    Ces captures d'écran seront sauvegardées sous forme de fichiers PNG compressés,
         |    généralement adaptés aux manuels et instructions.
         |
         +- Détection de carte SZ (circuits de sécurité)
         |    |
         |    +- Détection de carte SZ (circuits de sécurité) [CO:42F7] - (uniquement sur place)
         |    |  - (Setup)
         |    |    Cet objet indique si un circuit de sécurité (SZ) embarqué doit être reconnu
         |    |    automatiquement. Si l'option a été désactivée, les cartes SZ embarquées ne sont
         |    |    généralement pas reconnues et ne peuvent donc pas être utilisées. En option, il
         |    |    peut être spécifié si un circuit de sécurité externe classique est utilisé. Un
         |    |    circuit de sécurité externe signifie *aucun* PSU (codeurs SIL3) qui ont un
         |    |    circuit de sécurité intégré. Ceux-ci sont reconnus automatiquement.
         |    |
         |    +- Fabricant de SZ-Board [CO:42F3] - (uniquement sur place) - (Setup)
         |    |    Cet objet définit le fabricant de la carte SZ utilisée.
         |    |
         |    +- Comptage des cycles de commutation du module-SZ - (uniquement sur place) - (Setup)
         |
         +- Encore plus…
              |
              +- Imprimés
```

```
              |    |
              |    +- Structure du menu d'impression
              |    |    |
              |    |    +- Structure du menu d'impression - (uniquement sur place)
              |    |    |
              |    |    +- Structure du menu d'impression sans textes d'aide -
              |    |       (uniquement sur place)
              |    |
              |    +- Impression de l'evenement de réference - (uniquement sur place)
              |    |
              |    +- Impression des listes JSON
              |         |
              |         +- Impression de la liste d'evenements JSON - (uniquement sur place)
              |         |
              |         +- Liste JSON de l'objet d'impression - (uniquement sur place)
              |
              +- Sélection du thème d'affichage du lecteur
              |    |
              |    +- Tester le thème d'affichage en voiture [CO:5048]
              |    |    Objet de sélection de l'adaptation de l'affichage du variateur pour le
              |    |    test interne. Ces ajustements existent pour imiter l'interface utilisateur
              |    |    de l'appareil réel.
              |    |
              |    +- Affichage du variateur de fréquence - (uniquement sur place)
              |
              +- Valeurs statistiques prédéfinies
              |    |
              |    +- Compteur de voyages - (Setup)
              |    |
              |    +- Compteur de temps de fonctionnement - (Setup)
              |    |
              |    +- Changement de direction - (Setup)
              |    |
              |    +- Nombre de cycles des contacteurs
              |         |
              |         +- Nombre de cycles des contacteurs en montée. - (Service)
              |         |
              |         +- Nombre de cycles des contacteurs en descente. - (Service)
              |
              +- Supprimer les anciens fichiers de sauvegarde - (uniquement sur place)
              |
              +- Encore plus…
                   |
                   +- Réinitialiser les états non volatils
                   |    |
                   |    +- Réinitialiser états d'alarme & service d'incendie, chimiques non volatils
                   |    |
                   |    +- Réinitialiser les états non volatils de Cloud et App
                   |    |
                   |    +- Élever temporairement l'état de l'application - (Setup)
                   |
                   +- Service/Setup Récupération - (uniquement sur place)
                   |
                   +- Acheter une licence en ligne
                   |
                   +- Clé de stockage de masse USB [CO:4289] - (Setup)
                        Cet objet définit si un stockage de masse USB spécial pré-appairé est
                        utilisé comme dongle au lieu d'un code SETUP numérique. Soyez très prudent
                        avec ce paramètre car il nécessite un dongle pour être à nouveau
                        désactivé!

- Réseau
    |
    +- Service cloud (JSON/REST)
    |    |
    |    +- Mode cloud (JSON/REST) [CO:4300-5] - (Setup)
    |    |    Cette option permet la communication avec un service basé sur le web/cloud en
    |    |    utilisant une API basée sur JSON.
    |    |
    |    +- Cloud Server Host [CO:4300-7] - (Setup)
    |    |    Cet objet définit le nom d'hôte du serveur de service de cloud. Il s'agit
    |    |    généralement de l'URL utilisée par le contrôleur d'ascenseur pour se connecter
```

```
|    |    automatiquement au nuage.
|    |
|    +- Numéro de port de service cloud [CO:4300-8] - (Setup)
|    |    Cet objet définit le numéro de port hôte du serveur de cloud service.
|    |
|    +- Jeton de domaine cloud [CO:4300-9] - (Setup)
|    |    Cet objet définit un jeton public utilisé pour pré-déclarer une nouvelle
|    |    installation d'ascenseur à installer/assembler par une entreprise spécifique. Cela
|    |    facilite l'intégration de nouveaux ascenseurs dans la base de données du fournisseur
|    |    de cloud computing.
|    |
|    +- Plus…
|         |
|         +- Afficher les statistiques du Cloud
|         |
|         +- Installer/mettre à jour le certificat CA - (Service)
|         |
|         +- Afficher le certificat CA installé - (Service)
|         |
|         +- Supprimer tous les certificats installés manuellement - (Service)
|         |
|         +- Encore plus…
|              |
|              +- Mode développeur - Accepte tout certificat [CO:4300-12] - (uniquement sur
|              |  place) - (Setup)
|              |    Cet objet définit si tous les certificats de serveur doivent être acceptés
|              |    par le contrôleur à des fins de développement. Notez que l'acceptation de
|              |    n'importe quel certificat permet une attaque «homme au milieu».
|              |
|              +- Filtre push d'événement cloud [CO:4300-17] - (Service)
|              |    Cet objet définit si, pour les événements triviaux tels que le
|              |    stationnement ou l'extinction de l'éclairage de la voiture, l'extinction
|              |    des affichages au sol ou le maintien d'une porte battante longtemps
|              |    ouverte et d'autres événements similaires, un filtre par défaut doit
|              |    empêcher qu'ils soient poussés automatiquement en permanence.
|              |
|              +- E/S génériques basées sur le cloud
|                   |
|                   +- Bornes d'entrée génériques
|                   |
|                   +- Sorties génériques basées sur le cloud
|                   |
|                   +- Noms des bornes d'entrée génériques [CO:4274] - (Service)
|                   |    Cet objet peut être utilisé pour étiqueter les bornes d'entrée
|                   |    générales à distance. Ce champ de texte peut être lu par le cloud
|                   |    pour étiqueter les éléments d'interface utilisateur correspondants.
|                   |
|                   +- Noms des bornes de sortie génériques à distance [CO:4275] - (Service)
|                        Cet objet peut être utilisé pour étiqueter les bornes de sortie
|                        générales à distance. Ce champ de texte peut être lu par le cloud
|                        pour étiqueter les éléments d'interface utilisateur correspondants.
|
+- Mode Serveur (HTML5/JS)
|    |
|    +- Mode Serveur (HTML5/JS) [CO:4300-6] - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    Cette option permet la communication avec le service de serveur web embarqué en
|    |    utilisant HTML5 et JavaScript.
|    |
|    +- Code frontal [CO:4300-22] - (uniquement sur place) - (Service)
|    |    Cet objet définit le code qui doit être saisi pour accéder au frontend Web.
|    |
|    +- Code d'activation d'appel [CO:4300-15] - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    Cet objet définit le code qui doit être saisi sur la page web pour appeler
|    |    l'ascenseur.
|    |
|    +- Inactivité du serveur Web avec expiration du délai d'attente [CO:4300-21] -
|    |  (uniquement sur place) - (Setup)
|    |    Cet objet peut être utilisé pour définir un délai d'attente pour l'utilisation du
|    |    serveur Web intégré. Le délai d'attente est redéclenché avec toute activité de
|    |    l'utilisateur.
|    |
|    +- Plus…
```

```
|         |
|         +- Utilisez les derniers chiffres du UID comme ticket [CO:4300-18] - (uniquement
|         |  sur place) - (Setup)
|         |    Cet objet définit si les six derniers chiffres de l'identifiant unique de la
|         |    carte (UID) doivent être utilisés comme code de ticket pour le serveur web
|         |    local qui peut être utilisé à des fins de maintenance avec le technicien sur
|         |    place. L'UID se trouve dans le dialogue System Information.
|         |
|         +- Déverrouiller la page de blocage d'appels [CO:4300-16] - (uniquement sur place)
|            - (Setup)
|              Cet objet définit si le technicien doit être en mesure de désactiver/bloquer
|              les appels de voiture et d'etage à l'aide de l'interface Web intégrée. Cela
|              nécessite la saisie du code du ticket pour accéder aux appels.
|
+- Mode DHCP [CO:4300-4] - (uniquement sur place) - (Setup)
|    Le protocole DHCP (Dynamic Host Configuration Protocol) est un protocole de réseau de
|    communication utilisé pour distribuer automatiquement les paramètres de configuration
|    réseau aux clients depuis un serveur.
|
+- Affichage de la configuration du réseau
|
+- Plus…
     |
     +- Adresse IP [CO:4300-1] - (uniquement sur place) - (Setup)
     |    Cet objet définit l'adresse IP utilisée pour la communication réseau.
     |
     +- Masque de sous-réseau [CO:4300-2] - (uniquement sur place) - (Setup)
     |    Cet objet définit le masque de sous-réseau utilisé pour la communication réseau. Une
     |    valeur typique pour un réseau de classe C serait «255.255.255.0».
     |
     +- Adresse de la passerelle [CO:4300-3] - (uniquement sur place) - (Setup)
     |    Cet objet définit l'adresse de passerelle utilisée pour la communication réseau. En
     |    règle générale, l'adresse de la passerelle se trouve dans la même plage d'adresses
     |    que le périphérique, mais se termine par «.1».
     |
     +- Adresse du serveur DNS [CO:4300-10] - (uniquement sur place) - (Setup)
     |    Cet objet définit l'adresse du serveur DNS (serveur de noms de domaine) utilisée
     |    pour la communication en réseau.
     |
     +- Encore plus…
          |
          +- Paramètres réseau spéciaux
          |    |
          |    +- Utilisation d'une adresse MAC fixe [CO:4300-19] - (uniquement sur place) -
          |    |  (Setup)
          |    |    Cet objet détermine si l'adaptateur réseau de la commande d'ascenseur doit
          |    |    utiliser une adresse MAC fixe (statique). Par défaut, l'adresse MAC de la
          |    |    commande d'ascenseur est choisie de manière aléatoire pour des raisons de
          |    |    sécurité.
          |    |
          |    +- Contrôle de puissance ETH PHY [CO:504E] - (uniquement sur place) -
          |       (Service)
          |         Cet objet est utilisé pour éteindre ou rallumer temporairement l'interface
          |         physique Ethernet.
          |
          +- Activation SSH (4 h) [CO:5013] - (uniquement sur place) - (Setup)
          |    Le protocole réseau Secure Shell (SSH) est utilisé pour le fonctionnement
          |    cryptographique sécurisé des services sur un réseau non sécurisé. Il est le
          |    plus souvent utilisé pour faire fonctionner à distance l'interpréteur de
          |    commandes en ligne de commande. Cet objet peut être utilisé pour activer
          |    temporairement SSH pendant environ quatre heures.
          |
          +- Serveur de temps NTP (Net Time Protocol)
          |    |
          |    +- Utilisation NTP (Net Time Protocol) [CO:4300-14] - (Service)
          |    |    Cet objet définit le serveur NTP qui est l'abréviation de serveur Net Time
          |    |    Protocol. Ces serveurs sont généralement connectés à une source de temps
          |    |    fiable et peuvent être utilisés pour maintenir l'heure système du
          |    |    périphérique local à jour.
          |    |
          |    +- Serveur de temps NTP (Net Time Protocol) [CO:4300-13] - (Service)
          |         Cet objet définit le serveur NTP qui est l'abréviation de serveur Net Time
```

```
|         Protocol. Ces serveurs sont généralement connectés à une source de temps
|         fiable et peuvent être utilisés pour maintenir l'heure système du
|         périphérique local à jour.
|
+- Prise en charge du serveur BACnet
|    |
|    +- Prise en charge du serveur BACnet [CO:4320-1] - (uniquement sur place) -
|    |  (Setup)
|    |    Cette option définit si le contrôleur d'ascenseur doit fournir une
|    |    instance de serveur BACnet.
|    |
|    +- BACnet Device ID [CO:4320-2] - (Service)
|    |    Cette option définit le numéro d'instance BACnet que ce contrôleur
|    |    d'ascenseur doit utiliser lors de la communication réseau BACnet.
|    |
|    +- Port du serveur BACnet [CO:4320-3] - (Service)
|    |    Cette option définit le numéro de port BACnet/IP utilisé pour l'interface
|    |    réseau. Il s'agit généralement de 0xBAC0 mais peut changer en raison des
|    |    exigences du réseau client. La valeur ne doit pas être inférieure à 1023
|    |    car ces ports sont définis par l'IANA, l'Autorité des numéros attribués à
|    |    Internet.
|    |
|    +- Nom d'objet BACnet [CO:4320-7] - (Service)
|    |    Cette option définit le nom d'objet BACnet comme une chaîne qui indique
|    |    normalement qu'il s'agit d'une application d'ascenseur.
|    |
|    +- Plus…
|         |
|         +- Emplacement du périphérique BACnet [CO:4320-4] - (Service)
|         |    Cette option définit l'emplacement BACnet une chaîne décrivant dans
|         |    quel bâtiment ou rue ou ville l'unité a été installée.
|         |
|         +- Description de BACnet [CO:4320-5] - (Service)
|         |    Cette option définit la description BACnet une chaîne indiquant
|         |    généralement de quel type d'appareil ou de station il s'agit.
|         |
|         +- Nom du modèle BACnet [CO:4320-6] - (Service)
|         |    Cette option définit la description de BACnet une chaîne indiquant
|         |    généralement le type de modèle de contrôleur d'ascenseur du système.
|         |
|         +- Données actuelles BACnet
|              |
|              +- Valeurs analogiques BACnet
|              |
|              +- Valeurs binaires BACnet
|              |
|              +- Valeurs des chaînes BACnet
|
+- Encore plus…
     |
     +- Prise en charge de MQTT
     |    |
     |    +- Utilisation de MQTT [CO:4338-1] - (uniquement sur place) - (Setup)
     |    |    Cette option définit si le contrôleur de l'ascenseur doit fournir une
     |    |    interface MQTT et se connecter à un courtier.
     |    |
     |    +- Nom d'hôte du courtier MQTT [CO:4338-2] - (uniquement sur place) -
     |    |  (Setup)
     |    |    Cette option définit le nom d'hôte du courtier MQTT.
     |    |
     |    +- Port du service de courtier MQTT [CO:4338-3] - (uniquement sur place)
     |    |  - (Setup)
     |    |    Cette option définit le port de service du courtier MQTT.
     |    |
     |    +- Mode de prise MQTT [CO:4338-13] - (uniquement sur place) - (Setup)
     |    |    Cette option définit si un mode MQTT-socket classique, un mode
     |    |    web-socket-MQTT ou un mode TLS-web-socket-MQTT crypté et sécurisé
     |    |    doit être utilisé pour la connexion au courtier (serveur). La prise
     |    |    sécurisée est le mode de connexion privilégié lors d’une connexion
     |    |    via Internet. Si vous utilisez le système dans une usine ou un
     |    |    hôpital où un réseau sécurisé est utilisé pour des installations
     |    |    techniques telles que des ascenseurs, vous pouvez opter pour le mode
```

```
|    |    de connexion simple.
|    |
|    +- Plus…
|         |
|         +- Chemin de publication MQTT [CO:4338-5] - (Setup)
|         |    Cette option définit où publier les sujets liés à l'ascenseur.
|         |
|         +- Chemin d'abonnement MQTT [CO:4338-6] - (Setup)
|         |    Cette option définit où s'abonner aux sujets liés aux ascenseurs
|         |    (commandes).
|         |
|         +- Nom d'utilisateur MQTT [CO:4338-7] - (Setup)
|         |    Certains courtiers exigent un nom d'utilisateur pour la
|         |    connexion. Cette option définit le nom d'utilisateur utilisé
|         |    lors de la connexion au courtier.
|         |
|         +- Mot de passe MQTT [CO:4338-8] - (Setup)
|         |    Certains courtiers exigent un mot de passe pour la connexion.
|         |    Cette option définit le mot de passe utilisé lors de la
|         |    connexion au courtier.
|         |
|         +- Encore plus…
|              |
|              +- Identifiant du client MQTT [CO:4338-4] - (Setup)
|              |    Cette option définit l'identifiant client (nom) du
|              |    contrôleur d'ascenseur. L'ID est une chaîne de 23
|              |    caractères maximum utilisée pour identifier un client MQTT.
|              |    Chaque ID doit être unique afin qu'une seule connexion soit
|              |    établie avec un client à la fois.
|              |
|              +- Nom du protocole MQTT [CO:4338-9] - (Setup)
|              |    Cette option définit le nom du protocole utilisé lors de la
|              |    connexion au courtier. Généralement, le nom est une courte
|              |    chaîne de caractères 'MQTT' en majuscules. Le nom peut
|              |    varier en fonction des paramètres du courtier (serveur). Si
|              |    le nom du protocole est incorrect, le courtier (serveur)
|              |    peut déconnecter le client.
|              |
|              +- MQTT Will Topic [CO:4338-10] - (Setup)
|              |    Cette option définit le nom du sujet du « dernier message
|              |    de volonté » du contrôleur d'ascenseur qui est transmis aux
|              |    autres clients lorsque la connexion est interrompue. Par
|              |    conséquent, ces destinataires peuvent prendre des mesures
|              |    telles que l'envoi de notifications aux utilisateurs.
|              |
|              +- MQTT Will Message [CO:4338-11] - (Setup)
|              |    Cette option définit le contenu du « dernier message de
|              |    volonté » du contrôleur d'ascenseur qui est transmis aux
|              |    autres clients lorsque la connexion est interrompue. Par
|              |    conséquent, ces destinataires peuvent prendre des mesures
|              |    telles que l'envoi de notifications aux utilisateurs.
|              |
|              +- Encore plus…
|                   |
|                   +- MQTT QoS Level [CO:4338-12] - (uniquement sur place) -
|                   |  (Service)
|                   |    Cette option définit la qualité du niveau de protocole
|                   |    [0..2]. Un niveau de zéro (livraison au plus une fois)
|                   |    nécessite la bande passante la plus faible mais est
|                   |    moins sécurisé. Un niveau de un (livraison au moins
|                   |    une fois) est généralement suffisant et comporte un
|                   |    seul message <accusé de réception> pour chaque message
|                   |    publié. Un niveau de deux (livraison exactement une
|                   |    fois) utilise une double poignée de main pour garantir
|                   |    que le message n'est remis qu'une seule fois.
|                   |
|                   +- Installer/mettre à jour le certificat CA
|                        |
|                        +- Installer/mettre à jour le certificat CA - (Service)
|                        |
|                        +- Afficher le certificat CA installé - (Service)
|
```

```
                  +- Prise en charge du serveur MODbus
                       |
                       +- Prise en charge du serveur MODbus [CO:4330-1] - (uniquement sur
                       |  place) - (Setup)
                       |    Cette option définit si le contrôleur d'ascenseur doit fournir une
                       |    instance de serveur MODbus.
                       |
                       +- Port du serveur MODbus [CO:4330-3] - (uniquement sur place) -
                       |  (Service)
                       |    Cette option définit le numéro de port MODbus utilisé pour
                       |    l'interface réseau. Il s'agit généralement de 502 ou 802(TLS), mais
                       |    il peut être modifié pour répondre aux besoins du client. Les valeurs
                       |    sont définies par l'IANA (Internet Assigned Numbers Authority).
                       |
                       +- Délai de communication MODbus [CO:4330-4] - (Service)
                       |    Cette option définit un délai d'attente en secondes utilisé pour
                       |    détecter une connexion interrompue/inactive. Ce temps est déclenché
                       |    lorsque la connexion est ouverte puis redéclenchée avec chaque trame
                       |    MODbus reçue correcte. Si une situation de temporisation se produit,
                       |    la connexion est fermée et le port MODbus est à nouveau libéré.
                       |
                       +- Registres MODbus
                            |
                            +- Registres d'entrée MODbus
                            |
                            +- Registres de Holding MODbus
                            |
                            +- Entrées discrètes et bobines MODbus
                            |
                            +- Plus…
                                 |
                                 +- MODbus input register offset [CO:4330-5] - (Service)
                                 |    Cette option peut être utilisée pour décaler les registres
                                 |    d'entrée du MODbus dans l'espace d'adressage du MODbus.
                                 |
                                 +- MODbus holding register offset [CO:4330-6] - (Service)
                                      Cette option peut être utilisée pour décaler les registres
                                      de maintien du MODbus dans l'espace d'adressage du MODbus.

- Système
    |
    +- Sauvegarde/Mise à jour logicielle
    |    |
    |    +- Mise à jour logicielle - (uniquement sur place) - (Service)
    |    |
    |    +- Sauvegarde du logiciel - (uniquement sur place) - (Service)
    |    |
    |    +- Vérifiez la dernière version du logiciel - (uniquement sur place) - (Service)
    |
    +- Sauvegarde/mise à jour des paramètres
    |    |
    |    +- Mise à jour du jeu de paramètres - (uniquement sur place) - (Setup)
    |    |
    |    +- Sauvegarde des paramètres - (uniquement sur place) - (Service)
    |    |
    |    +- Sauvegarde, Impression, Journal & Statistiques - (uniquement sur place) - (Service)
    |    |
    |    +- Impression des paramètres structurés (texte)
    |    |    |
    |    |    +- Impression des paramètres structurés (texte)
    |    |    |
    |    |    +- Impression des paramètres structurés compressés (texte)
    |    |
    |    +- Impression des paramètres simples (texte)
    |         |
    |         +- Impression des paramètres (texte)
    |         |
    |         +- Impression des paramètres compressés (texte)
    |
    +- Date & heure
    |    |
    |    +- Date & heure [CO:42FE]
```

```
|    |    Cet objet definit la date et l'heure actuelles représentées par l'horloge en temps
|    |    réel embarquée.
|    |
|    +- Heure d'été automatique [CO:407E] - (Service)
|    |    Cet objet définit si le contrôleur d'ascenseur doit passer automatiquement de
|    |    l'heure d'hiver à l'heure d'été (heure d'été).
|    |
|    +- Fuseau horaire local [CO:42F5] - (Setup)
|         Cet objet définit le fuseau horaire local de l'installation d'ascenseur défini par
|         rapport à UTC/GMT.
|
+- À propos & Copyright
|    |
|    +- À propos & Copyright
|    |
|    +- Hachage (SHA)
|
+- Plus…
     |
     +- Paramètres d'affichage
     |    |
     |    +- Rétroéclairage et orientation de l'affichage
     |    |    |
     |    |    +- Temporisation de l'affichage [CO:42FD] - (Service)
     |    |    |    Cet objet définit le temps qui s'écoule avant l'extinction du retro
     |    |    |    éclairage de l'écran si aucune entrée utilisateur n'est effectuée.
     |    |    |
     |    |    +- Orientation de l'affichage [CO:42F9] - (Setup)
     |    |    |    Cet objet déclare l'orientation (paysage ou portrait) de l'écran et de
     |    |    |    l'interface utilisateur.
     |    |    |
     |    |    +- Durée de fonctionnement du rétroéclairage [CO:504F] - (Setup)
     |    |         Cet objet permet de compter les heures de fonctionnement du rétroéclairage
     |    |         de l'écran en cours d'allumage. La valeur est donnée en minutes.
     |    |
     |    +- Activer/désactiver l'image de la bannière [CO:5030] - (Service)
     |    |    Cet objet définit si une bannière d'image personnalisée ou spécifique à une
     |    |    entreprise doit être affichée sur l'écran de démarrage. Le graphique de la
     |    |    bannière de départ doit être un fichier PNG d'une dimension de 480x128 pixels
     |    |    et d'une taille inférieure à 120 Ko. Le fichier peut utiliser un canal alpha
     |    |    pour les effets de transparence.
     |    |
     |    +- Démarrer l'image de la bannière (*.png)
     |    |
     |    +- Système d'unités physiques [CO:42EC] - (uniquement sur place) - (Setup)
     |         Cet objet définit le système d'unités physiques que le contrôleur d'ascenseur
     |         doit utiliser pour son interface utilisateur. Ce paramètre n'affecte pas la
     |         façon dont la position, la vitesse ou une valeur de température sont stockées
     |         en interne.
     |
     +- Paramètres audio
     |    |
     |    +- Volume audio pour l'interface utilisateur [CO:4411] - (Service)
     |    |    Ce paramètre définit le volume des effets audio de l'interface utilisateur.
     |    |
     |    +- Utiliser l'audio embarqué pour les annonces vocales dans la cabine [CO:4414] -
     |    |  (Service)
     |    |    Cette option détermine si le chipset audio embarqué doit également être utilisé
     |    |    pour les annonces vocales dans la voiture.
     |    |
     |    +- Volume audio pour les annonces d'étage/direction/porte dans la voiture
     |    |  [CO:4412] - (Service)
     |    |    Ce paramètre définit le volume des annonces vocales dans la voiture si l'audio
     |    |    embarqué est prévu à cet effet. Les annonces d'étage ont généralement un volume
     |    |    plus faible que les annonces spéciales telles que 'Surcharge' ou 'Alarme
     |    |    incendie'.
     |    |
     |    +- Volume audio pour les annonces spéciales dans la voiture [CO:4413] - (Service)
     |         Ce paramètre définit le volume des annonces vocales dans la voiture si l'audio
     |         embarqué est prévu à cet effet. Les annonces d'étage ont généralement un volume
     |         plus faible que les annonces spéciales telles que 'Surcharge' ou 'Alarme
     |         incendie'.
```

```
        |
        +- Températures ambiantes
        |    |
        |    +- Température ambiante la plus basse [CO:4165] - (Setup)
        |    |    Cet objet définit la température ambiante la plus basse à laquelle le
        |    |    contrôleur de l'ascenseur peut fonctionner.
        |    |
        |    +- Température ambiante la plus élevée [CO:4166] - (Setup)
        |    |    Cet objet définit la température ambiante la plus élevée à laquelle le
        |    |    contrôleur de l'ascenseur peut fonctionner.
        |    |
        |    +- Décalage du capteur de température de la carte - (Setup)
        |
        +- Identification du contrôleur [CO:6501] - (Setup)
        |    Cet objet contient le numéro d'identification du contrôleur spécifique au
        |    fournisseur/fabricant sous la forme d'une chaîne de caractères.
        |
        +- Encore plus…
             |
             +- Informations système
             |
             +- Redémarrage d'application (Démarrage à chaud)
             |
             +- Reboot du système (démarrage à froid) - (Setup)
```

108.3 Service & Montage

```
- Maintenance
    |
    +- Maintenance [CO:5003]
    |    Cet objet conserve le mode de gestion actuel. Si le mode de maintenance a été activé,
    |    aucun défaut ne sera enregistré ou transmis à une passerelle de données.
    |
    +- Opération d'appels aléatoires
    |    |
    |    +- Opération d'appels aléatoires [CO:5010]
    |    |    Cet objet est utilisé pour activer ou désactiver la fonction d'appel aléatoire. Les
    |    |    appels aléatoires sont généralement utilisés pour vérifier avec certains essais de
    |    |    deplacements que l'ascenseur fonctionne correctement avant que le passager ne
    |    |    l'utilise régulièrement.
    |    |
    |    +- Table d'exclusion du appels aléatoires [CO:41C9]
    |    |    Cet objet contient une table avec les étages qui ne doivent pas être approchés lors
    |    |    d'appels aléatoires pour la maintenance ou après les réparations.
    |    |
    |    +- Délai supplémentaire entre les appels aléatoires [CO:41F3] - (Service)
    |         La fonction Appels aléatoires est très utile et est régulièrement utilisée sur le
    |         terrain pour les tests et le dépannage. Cependant, il peut arriver que les appels
    |         s'activent immédiatement les uns après les autres, ce qui est contre-productif car
    |         cela ne représente pas toujours l'utilisation de l'ascenseur. En utilisant cet
    |         objet, il est possible d'ajouter un délai entre les appels aléatoires.
    |
    +- Gardez les portes fermées [CO:5004]
    |    Cet objet indique si les portes commandées doivent rester fermées, généralement en
    |    combinaison avec des travaux d'entretien en cours.
    |
    +- Aller au-delà du niveau supérieur/inférieur [CO:411E] - (uniquement sur place)
    |    Cet objet définit si la cabine est autorisée à se deplacer au-delà de la position du
    |    niveau supérieur ou niveau inférieur Si cette option est activée, elle sera
    |    automatiquement désactivée après un certain temps de fonctionnement normal de
    |    l'ascenseur.
    |
    +- Plus…
         |
         +- Fonctionnement manuel de la porte [CO:412C] - (Service)
         |    Cette option détermine si le technicien sur le toit de la voiture peut activer
         |    l'interrupteur 'Inspection' et maintenir les touches de direction enfoncées pendant
         |    10 s pour changer ces touches en 'ouverture de portes' et 'Fermeture de portes '.
         |    Pour annuler l'opération, il peut la refaire ou simplement activer/désactiver
         |    l'interrupteur de contrôle. Il est également possible d'utiliser les clés
```

```
|    'Ouvrir/fermer la porte' existantes pour commander la porte.
|
+- Déclencher l'opération SZ-Test
|
+- Intervalles de maintenance
|    |
|    +- Compteur de voyages d'intervalle de maintenance [CO:4298] - (Service)
|    |    Cet objet définit le seuil de déclenchement du compteur pour signaler que
|    |    l'installation de l'ascenseur nécessite une maintenance. Avec ce compteur, il
|    |    est possible que l'ascenseur signale un besoin de maintenance lorsque le nombre
|    |    de déclenchements spécifié a été atteint.
|    |
|    +- Compteur de temps de fonctionnement d'intervalle de maintenance [CO:4299] -
|    |  (Service)
|    |    Cet objet définit le seuil du compteur d'heures de fonctionnement pour signaler
|    |    que l'installation de l'ascenseur nécessite une maintenance. Avec ce compteur,
|    |    il est possible que l'ascenseur signale un besoin de maintenance lorsque les
|    |    heures de fonctionnement dépassent la valeur donnée.
|    |
|    +- Intervalle de maintenance Date & Heure [CO:429A] - (Service)
|    |    Cet objet définit la date et l'heure qui doivent être atteintes pour indiquer
|    |    que l'installation de l'ascenseur nécessite une maintenance. Avec cette date et
|    |    cette heure en cours de configuration, il est possible que l'ascenseur signale
|    |    un besoin de maintenance lorsque la date et l'heure réelles ont dépassé la
|    |    valeur donnée. Pour désactiver cet intervalle, entrez la date '01.01.2999'.
|    |
|    +- Hors service Utilisation des intervalles de maintenance
|         |
|         +- Hors service Utilisation des intervalles de maintenance [CO:429E] -
|         |  (uniquement sur place) - (Setup)
|         |    Cet objet définit si des seuils de maintenance spécifiques doivent être
|         |    utilisés pour mettre l'ascenseur hors service s'ils ont été atteints.
|         |
|         +- Hors service Compteur de voyages d'intervalle de maintenance [CO:429B] -
|         |  (Service)
|         |    Cet objet définit le seuil du compteur de déclenchement qui rendra
|         |    l'ascenseur inutilisable. Soyez prudent lorsque vous utilisez ce
|         |    paramètre, car il rendra l'ascenseur inutilisable pour les passagers.
|         |
|         +- Hors service Compteur de temps de fonctionnement d'intervalle de
|         |  maintenance [CO:429C] - (Service)
|         |    Cet objet définit le seuil du compteur horaire de fonctionnement qui
|         |    mettra l'ascenseur hors service une fois atteint. Soyez prudent lorsque
|         |    vous utilisez ce paramètre car cela rendra l'ascenseur inutilisable pour
|         |    les passagers.
|         |
|         +- Hors service Intervalle de maintenance Date & Heure [CO:429D] - (Service)
|              Cet objet définit la date et l'heure qu'il faut atteindre pour mettre
|              l'ascenseur hors service. Soyez prudent lorsque vous utilisez ce paramètre
|              car cela rendra l'ascenseur inutilisable pour les passagers. Pour
|              désactiver cet intervalle, saisissez « 01.01.2999 » comme date.
|
+- Opération de service
|    |
|    +- Entrer en fonctionnement de maintenance sur le toit de cabine - (Service)
|    |
|    +- Entrer en fonctionnement de maintenance en cuvette - (Service)
|    |
|    +- Entrer dans le fonctionnement du service de tester le détecteur de
|    |  fumée - (Service)
|    |
|    +- Le trajet de service nécessite une deuxième impulsion de signal après l'arrêt
|       intermédiaire [CO:41F8] - (Service)
|         Cet objet définit s'il faut appuyer une deuxième fois sur l'entrée
|         correspondante lors d'un déplacement de service pour entrer dans le toit de la
|         cabine ou dans la fosse après que l'ascenseur a effectué l'arrêt intermédiaire
|         pour vérifier si la cabine est effectivement vide.
|
+- Encore plus…
     |
     +- Compteur de changement de direction
     |    |
```

```
|    +- Réinitialiser le compteur de changement de direction - (Setup)
|    |
|    +- Seuil de alarme du compteur de changement de direction [CO:4170-1] -
|    |  (Setup)
|    |    Si l'ascenseur utilise des câbles gainés de plastique, le fabricant des
|    |    câbles définit un nombre maximum de changements de direction autorisés. Il
|    |    existe un paramètre permettant de définir un seuil de 'pré-alerte' et un
|    |    seuil de 'hors service'. Vous pouvez modifier les seuils et réinitialiser
|    |    le compteur si vous disposez des privilèges de mot de passe 'Setup'.
|    |
|    +- Compteur de changement de direction Seuil Hors service [CO:4170-2] -
|       (Setup)
|         Si l'ascenseur utilise des câbles gainés de plastique, le fabricant des
|         câbles définit un nombre maximum de changements de direction autorisés. Il
|         existe un paramètre permettant de définir un seuil de 'pré-alerte' et un
|         seuil de 'hors service'. Vous pouvez modifier les seuils et réinitialiser
|         le compteur si vous disposez des privilèges de mot de passe 'Setup'.
|
+- Fonction de lubrification
|    |
|    +- Pompe à huile d'exécution de lubrification [CO:5037] - (Service)
|    |    Cet objet contient le temps de fonctionnement résumé de la pompe à huile
|    |    (lubrification) en secondes, utilisé pour vérifier le seuil de temps
|    |    d'avertissement et d'erreur.
|    |
|    +- Déclencher la pompe à huile de lubrification - (Service)
|
+- Indicateurs de position pendant l'inspection [CO:4171]
|    Cet objet définit si les indicateurs de plancher doivent être activés lorsque
|    l'ascenseur est en mode inspection. Normalement, ils sont éteints. Les rallumer
|    peut être utile dans certaines situations où il faut vérifier le bon
|    fonctionnement de l'affichage.
|
+- Réactiver les appels temporaires
|    |
|    +- Réactiver les appels de cabine temporaires [CO:5014] - (Service)
|    |    Cet objet définit si les appels de cabine doivent être réactivés à des
|    |    fins d'entretien pendant environ 30 minutes.
|    |
|    +- Réactiver les appels d'etage désactivés temporaires [CO:5015] - (Service)
|         Cet objet définit si les appels d'etage désactivés doivent être réactivés
|         à des fins de maintenance pendant environ 30 minutes.
|
+- Encore plus…
     |
     +- Désactiver temporairement l'arrêt d'inspection avant le niveau du sol
     |  [CO:5047] - (Service)
     |    Cet objet peut être utilisé pour régler temporairement à zéro la distance
     |    de sécurité à laquelle l'ascenseur s'arrête devant l'étage supérieur ou
     |    inférieur lors d'un voyage d'inspection. Cette option sera désactivée
     |    automatiquement après deux heures ou si l'unité est mise sous tension.
     |
     +- Synchronisation des cylindres hydrauliques
```

108.4 Diagnostique

```
- Menu Diagnostique
    |
    +- En attente
    |
    +- Registre
    |
    +- Affichage du variateur de fréquence
    |
    +- Liste des nœuds CANopen
    |    |
    |    +- Interface CAN1 (cabine)
    |    |
    |    +- Interface CAN2 (gaine)
    |    |
```

```
|    +- Créer une sauvegarde de la configuration des nœuds
|    |    |
|    |    +- Interface CAN1 (cabine)
|    |    |    |
|    |    |    +- Créer une sauvegarde de la configuration des nœuds - (Service)
|    |    |    |
|    |    |    +- Mémoriser la configuration du nœud dans la mémoire de masse - (Service)
|    |    |
|    |    +- Interface CAN2 (gaine)
|    |         |
|    |         +- Créer une sauvegarde de la configuration des nœuds - (Service)
|    |         |
|    |         +- Mémoriser la configuration du nœud dans la mémoire de masse - (Service)
|    |
|    +- Journalisation CANopen
|         |
|         +- Interface CAN1 (cabine)
|         |
|         +- Interface CAN2 (gaine)
|
+- Plus…
     |
     +- Statut du groupe
     |    |
     |    +- Aperçu du groupe
     |    |
     |    +- Information de groupe
     |
     +- Statistiques & compteurs
     |
     +- Quantité Liste des défauts
     |
     +- Etat de la porte
     |    |
     |    +- Etat de la porte
     |    |
     |    +- Table de blocage de sol et de porte [CO:5051-128]
     |    |    Ce tableau reflète les sols et les portes verrouillés. Ce tableau ne peut pas
     |    |    être modifié. Les accès bloqués étaient bloqués via des entrées.
     |    |
     |    +- États des signaux de surveillance de portes [CO:504A-128]
     |         Cet objet contient le tableau qui signale l'état de chaque entrée de
     |         surveillance de porte supplémentaire.
     |
     +- Encore plus…
          |
          +- Distances & décélération
          |
          +- Vue de la courbe du variateur
          |
          +- Pèse-charges & Surveillance de câble
          |    |
          |    +- Systeme de pèse-charges
          |    |
          |    +- Surveillance de la corde/ceinture de transport
          |
          +- Statut du superviseur du poste
          |
          +- Pour en savoir plus…
               |
               +- Incendie/Pompiers et Évacuation
               |    |
               |    +- Signal d'alarme incendie/pompiers
               |    |
               |    +- Alimentation de secours
               |    |
               |    +- Évacuation d'urgence
               |    |
               |    +- Opération de sauvetage/secours
               |
               +- Statistiques de stationnement / Parking auto-apprenant
               |    |
```

```
|    +- Tableau des statistiques sur le stationnement lundi [CO:503C]
|    |    Cet objet conserve les niveaux de stationnement qui ont été
|    |    déterminés en enregistrant les statistiques de déplacement de
|    |    l'ascenseur toutes les 15 minutes par jour. Il y a un tableau séparé
|    |    pour chaque jour de la semaine.
|    |
|    +- Tableau des statistiques sur le stationnement mardi [CO:503D]
|    |
|    +- Tableau des statistiques sur le stationnement mercredi [CO:503E]
|    |
|    +- Tableau des statistiques sur le stationnement jeudi [CO:503F]
|    |
|    +- Plus…
|         |
|         +- Tableau des statistiques sur le stationnement vendredi [CO:5040]
|         |
|         +- Tableau des statistiques sur le stationnement samedi [CO:5041]
|         |
|         +- Tableau des statistiques sur le stationnement dimanche [CO:5042]
|         |
|         +- Réinitialiser les statistiques de stationnement en
|            auto-apprentissage - (Service)
|
+- Dispositif de tacquet
|
+- Protection contre les chutes
|
+- Fonctions spéciales…
     |
     +- Alimentation électrique intelligente
     |    |
     |    +- Alimentation électrique intelligente
     |    |
     |    +- Activer le bus DC VVVF
     |    |
     |    +- Réinitialisation du logiciel de l'onduleur
     |
     +- Correction de position
     |
     +- Controle de la cuvette réduite et de la protection de hauteur réduite.
     |
     +- Journalisation du stockage de masse USB
          |
          +- Journalisation du stockage de masse USB [CO:5052] - (Service)
               Cet objet contient le mode actuel de connexion à un périphérique
               de stockage de masse connecté. Si le mode de journalisation a
               été activé, les avertissements et les erreurs des messages de
               données d'exécution sont enregistrés dans un fichier journal
               basé sur JSON qui est créé quotidiennement.
```

108.5 Assemblage & Réparation

```
- Assemblage & Réparation
    |
    +- Mode de fonctionnement Assemblage (Montage)
    |    |
    |    +- Mode de fonctionnement Assemblage (Montage) [CO:411F] - (uniquement sur place) -
    |    |  (Service)
    |    |    Le mode d'opération d'assemblage permet de deplacer l'ascenseur par le biais d'une
    |    |    manoeuvre d'inspection ou d'une commande de secours d'urgence sans unité de
    |    |    positionnement. Des interrupteurs de préfinition supplémentaires doivent être
    |    |    utilisés pour limiter la distance de la course
    |    |
    |    +- Montage des interrupteurs de pré fin de course [CO:4158] - (Service)
    |    |    Cet objet définit si des interrupteurs de fin de course de palan sont utilisés pour
    |    |    l'opération d'assemblage afin d'assurer que la course décélère à V0 avant que la fin
    |    |    de la course de palan ne soit atteinte même si aucun codeur de position absolue
    |    |    n'est encore installé.
    |    |
    |    +- Désactiver le dispositif à cliquet pour l'assemblage [CO:505A] - (uniquement sur
```

```
|    |  place) - (Service)
|    |    Si le dispositif à cliquet doit être temporairement désactivé pour le montage ou la
|    |    réparation, cela peut être fait à l'aide de cet objet. L'élévateur rétractera alors
|    |    le dispositif à cliquet.
|
+- Course d'apprentissage
|    |
|    +- Encodeur de position simples
|    |    |
|    |    +- Course d'apprentissage manuel - (uniquement sur place) - (Service)
|    |    |
|    |    +- Course d'apprentissage automatique - (uniquement sur place) - (Service)
|    |    |
|    |    +- Positions de niveau des étages [CO:4010] - (uniquement sur place) - (Service)
|    |    |    Cet objet contient les positions des niveaux en millimètres.
|    |    |
|    |    +- Efface les positions des niveaux - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |
|    +- Unité de supervision de position (PSU)
|    |    |
|    |    +- Commandes et options (PSU)
|    |    |    |
|    |    |    +- Change le mode de fonctionnement (PSU) [CO:42A0] - (uniquement sur place)
|    |    |    |  - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet contient le mode de fonctionnement actuel de l'unité de
|    |    |    |    positionnement (USP). Le mode d'apprentissage sert à configurer le mode de
|    |    |    |    configuration des positions de l'étage pour les réglages et le mode normal
|    |    |    |    (ayant une configuration valide) sert à faire fonctionner l'ascenseur.
|    |    |    |
|    |    |    +- Configurer et apprentissage
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- 1.) Écrire/configurer la valeur du niveau inférieur/supérieur -
|    |    |    |    |  (uniquement sur place)
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- 2.) Écriture/configuration des valeurs des zones de porte -
|    |    |    |    |  (uniquement sur place)
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- 3.) Apprentissage les limites supérieures/inférieures
|    |    |    |    |    |
|    |    |    |    |    +- 1.) Apprentissage de la limite absolue de la position supérieure -
|    |    |    |    |    |  (uniquement sur place)
|    |    |    |    |    |
|    |    |    |    |    +- 2.) Apprentissage de la limite absolue de la position inférieure -
|    |    |    |    |    |  (uniquement sur place)
|    |    |    |    |    |
|    |    |    |    |    +- 3.) Positions des interrupteurs de fin de course (PSU)
|    |    |    |    |         |
|    |    |    |    |         +- Distance du fin de course superieur [CO:4031] - (Setup)
|    |    |    |    |         |    Cet objet contient la distance de l'interrupteur de fin de
|    |    |    |    |         |    course final en haut. Pour l'ELGO33CP, cette distance est
|    |    |    |    |         |    mesurée à partir du point de référence supérieur. D'autres
|    |    |    |    |         |    unités d'alimentation peuvent mesurer la valeur à partir de
|    |    |    |    |         |    l'étage supérieur. Quoi qu'il en soit, le contrôleur
|    |    |    |    |         |    d'ascenseur vous montrera la différence par rapport au
|    |    |    |    |         |    niveau de l'étage en bas de la boîte de dialogue.
|    |    |    |    |         |
|    |    |    |    |         +- Distance du fin de course inférieur [CO:4032] - (Setup)
|    |    |    |    |         |    Cet objet contient la distance de l'interrupteur de fin de
|    |    |    |    |         |    course final en bas. Pour l'ELGO33CP, elle est mesurée à
|    |    |    |    |         |    partir du point de référence inférieur. D'autres unités
|    |    |    |    |         |    d'alimentation peuvent mesurer la valeur à partir du niveau
|    |    |    |    |         |    inférieur. Quoi qu'il en soit, le contrôleur d'ascenseur
|    |    |    |    |         |    vous montrera la différence par rapport au niveau du sol en
|    |    |    |    |         |    bas de la boîte de dialogue.
|    |    |    |    |         |
|    |    |    |    |         +- Distance de Interrupteur de fin de course inspection
|    |    |    |    |         |  superieur [CO:4033] - (Setup)
|    |    |    |    |         |    Cet objet contient la distance de l'interrupteur de fin de
|    |    |    |    |         |    course d'inspection en haut. Pour l'ELGO33CP, elle est
|    |    |    |    |         |    mesurée à partir du point de référence supérieur. D'autres
|    |    |    |    |         |    unités d'alimentation peuvent mesurer la valeur à partir de
|    |    |    |    |         |    l'étage supérieur. Quoi qu'il en soit, le contrôleur
```

```
|    |    |    |    |         |    d'ascenseur vous montrera la différence par rapport au
|    |    |    |    |         |    niveau de l'étage en bas de la boîte de dialogue.
|    |    |    |    |         |
|    |    |    |    |         +- Distance de Interrupteur de fin de course inspection
|    |    |    |    |         |  inferieur [CO:4034] - (Setup)
|    |    |    |    |         |    Cet objet contient la distance de l'interrupteur de fin de
|    |    |    |    |         |    course d'inspection en bas. Pour l'ELGO33CP, elle est
|    |    |    |    |         |    mesurée à partir du point de référence inférieur. D'autres
|    |    |    |    |         |    unités d'alimentation peuvent mesurer la valeur à partir du
|    |    |    |    |         |    niveau inférieur. Quoi qu'il en soit, le contrôleur
|    |    |    |    |         |    d'ascenseur vous montrera la différence par rapport au
|    |    |    |    |         |    niveau du sol en bas de la boîte de dialogue.
|    |    |    |    |         |
|    |    |    |    |         +- Distance d'Interrupteurs preliminaires de fin d'inspection
|    |    |    |    |              |
|    |    |    |    |              +- Contrôle de distance préréglage de l'interrupteur de
|    |    |    |    |              |  fin de course inspection superieur [CO:4033] - (Setup)
|    |    |    |    |              |    Cet objet contient la distance de l'interrupteur de
|    |    |    |    |              |    fin de course d'inspection en haut. Pour l'ELGO33CP,
|    |    |    |    |              |    elle est mesurée à partir du point de référence
|    |    |    |    |              |    supérieur. D'autres unités d'alimentation peuvent
|    |    |    |    |              |    mesurer la valeur à partir de l'étage supérieur. Quoi
|    |    |    |    |              |    qu'il en soit, le contrôleur d'ascenseur vous montrera
|    |    |    |    |              |    la différence par rapport au niveau de l'étage en bas
|    |    |    |    |              |    de la boîte de dialogue.
|    |    |    |    |              |
|    |    |    |    |              +- Contrôle de la distance l'interrupteur de fin de
|    |    |    |    |                 course inspection inferieur [CO:4036] - (Setup)
|    |    |    |    |                   Cet objet contient la distance de l'interrupteur de
|    |    |    |    |                   fin de course d'inspection en bas. Pour l'ELGO33CP,
|    |    |    |    |                   elle est mesurée à partir du point de référence
|    |    |    |    |                   inférieur. D'autres unités d'alimentation peuvent
|    |    |    |    |                   mesurer la valeur à partir du niveau inférieur. Quoi
|    |    |    |    |                   qu'il en soit, le contrôleur d'ascenseur vous montrera
|    |    |    |    |                   la différence par rapport au niveau du sol en bas de
|    |    |    |    |                   la boîte de dialogue.
|    |    |    |    |
|    |    |    |    +- 4.) Opération d'apprentissage
|    |    |    |         |
|    |    |    |         +- 1.) Course d'apprentissage
|    |    |    |         |    |
|    |    |    |         |    +- Course d'apprentissage manuel - (uniquement sur
|    |    |    |         |    |  place) - (Service)
|    |    |    |         |    |
|    |    |    |         |    +- Enseignez les niveaux d'étage déjà appris à la PSU -
|    |    |    |         |       (uniquement surplace) - (Service)
|    |    |    |         |
|    |    |    |         +- 2.) Positions des niveaux [CO:4010] - (uniquement sur place) -
|    |    |    |         |  (Service)
|    |    |    |         |    Cet objet contient les positions des niveaux en millimètres.
|    |    |    |         |
|    |    |    |         +- 3.) Operation course de reglages
|    |    |    |              |
|    |    |    |              +- Operation course de reglages automatique - (uniquement sur
|    |    |    |              |  place) - (Service)
|    |    |    |              |
|    |    |    |              +- Operation course de reglages manuel - (uniquement sur
|    |    |    |                 place) - (Service)
|    |    |    |
|    |    |    +- Réinitialiser un événement de blocage en attente
|    |    |
|    |    +- Positions des interrupteurs de fin de course (PSU)
|    |    |    |
|    |    |    +- Distance du fin de course superieur [CO:4031] - (Setup)
|    |    |    |    Cet objet contient la distance de l'interrupteur de fin de course final en
|    |    |    |    haut. Pour l'ELGO33CP, cette distance est mesurée à partir du point de
|    |    |    |    référence supérieur. D'autres unités d'alimentation peuvent mesurer la
|    |    |    |    valeur à partir de l'étage supérieur. Quoi qu'il en soit, le contrôleur
|    |    |    |    d'ascenseur vous montrera la différence par rapport au niveau de l'étage
|    |    |    |    en bas de la boîte de dialogue.
|    |    |    |
|    |    |    +- Distance du fin de course inférieur [CO:4032] - (Setup)
```

```
|    |    |    |    Cet objet contient la distance de l'interrupteur de fin de course final en
|    |    |    |    bas. Pour l'ELGO33CP, elle est mesurée à partir du point de référence
|    |    |    |    inférieur. D'autres unités d'alimentation peuvent mesurer la valeur à
|    |    |    |    partir du niveau inférieur. Quoi qu'il en soit, le contrôleur d'ascenseur
|    |    |    |    vous montrera la différence par rapport au niveau du sol en bas de la
|    |    |    |    boîte de dialogue.
|    |    |    |
|    |    |    +- Distance de Interrupteur de fin de course inspection superieur [CO:4033] -
|    |    |    |  (Setup)
|    |    |    |    Cet objet contient la distance de l'interrupteur de fin de course
|    |    |    |    d'inspection en haut. Pour l'ELGO33CP, elle est mesurée à partir du point
|    |    |    |    de référence supérieur. D'autres unités d'alimentation peuvent mesurer la
|    |    |    |    valeur à partir de l'étage supérieur. Quoi qu'il en soit, le contrôleur
|    |    |    |    d'ascenseur vous montrera la différence par rapport au niveau de l'étage
|    |    |    |    en bas de la boîte de dialogue.
|    |    |    |
|    |    |    +- Distance de Interrupteur de fin de course inspection inferieur [CO:4034] -
|    |    |    |  (Setup)
|    |    |    |    Cet objet contient la distance de l'interrupteur de fin de course
|    |    |    |    d'inspection en bas. Pour l'ELGO33CP, elle est mesurée à partir du point
|    |    |    |    de référence inférieur. D'autres unités d'alimentation peuvent mesurer la
|    |    |    |    valeur à partir du niveau inférieur. Quoi qu'il en soit, le contrôleur
|    |    |    |    d'ascenseur vous montrera la différence par rapport au niveau du sol en
|    |    |    |    bas de la boîte de dialogue.
|    |    |    |
|    |    |    +- Distance d'Interrupteurs preliminaires de fin d'inspection
|    |    |         |
|    |    |         +- Contrôle de distance préréglage de l'interrupteur de fin de course
|    |    |         |  inspection superieur [CO:4033] - (Setup)
|    |    |         |    Cet objet contient la distance de l'interrupteur de fin de course
|    |    |         |    d'inspection en haut. Pour l'ELGO33CP, elle est mesurée à partir du
|    |    |         |    point de référence supérieur. D'autres unités d'alimentation peuvent
|    |    |         |    mesurer la valeur à partir de l'étage supérieur. Quoi qu'il en soit,
|    |    |         |    le contrôleur d'ascenseur vous montrera la différence par rapport au
|    |    |         |    niveau de l'étage en bas de la boîte de dialogue.
|    |    |         |
|    |    |         +- Contrôle de la distance l'interrupteur de fin de course inspection
|    |    |            inferieur [CO:4036] - (Setup)
|    |    |              Cet objet contient la distance de l'interrupteur de fin de course
|    |    |              d'inspection en bas. Pour l'ELGO33CP, elle est mesurée à partir du
|    |    |              point de référence inférieur. D'autres unités d'alimentation peuvent
|    |    |              mesurer la valeur à partir du niveau inférieur. Quoi qu'il en soit,
|    |    |              le contrôleur d'ascenseur vous montrera la différence par rapport au
|    |    |              niveau du sol en bas de la boîte de dialogue.
|    |    |
|    |    +- Utilisation de du systéme de PSU pour shunter les portes dans la zone [CO:42A4]
|    |       - (uniquement sur place) - (Setup)
|    |         Cet objet définit si l'unité de supervision de position (PSU) doit être
|    |         utilisée pour le pontage de porte, généralement utilisé pour l'ouverture ou le
|    |         réglage de porte. L'utilisation du bloc d'alimentation pour ponter le circuit
|    |         de porte n'est possible que si le bloc d'alimentation prend effectivement en
|    |         charge cette fonction. Sinon, cette option n'a aucun effet.
|    |
|    +- Assistant distance de freinage - (uniquement sur place) - (Service)
|    |
|    +- Assistant de réglage des niveaux - (uniquement sur place)
|    |
|    +- Déclenchement de l'opération d'apprentissage de la porte
|         |
|         +- Porte A..D - (Service)
|
+- Surveillance de l'état
|    |
|    +- Avertissements de surveillance des conditions [CO:4340] - (Setup)
|    |    Cet objet définit si le contrôleur d'ascenseur doit émettre un avertissement si
|    |    certains objets de surveillance d'état indiquent la nécessité d'une maintenance.
|    |
|    +- Contrôleur/Pilotage
|    |
|    +- Portes
|    |    |
|    |    +- Porte A..D
```

```
    |    |
    |    +- Unité d'entraînement
    |    |
    |    +- Plus…
    |         |
    |         +- Unité de positionnement
    |         |
    |         +- Pése charge
    |         |
    |         +- Alimentation électrique intelligente
    |
    +- Remplacement de l'encodeur de positionnement - (uniquement sur place) - (Service)
    |
    +- Opération d'auto-tuning - (uniquement sur place) - (Service)
```

108.6 Essais et inspection

```
- Essais et inspection
    |
    +- Assistant de test UCM
    |    |
    |    +- Contrôle UCM du fonctionnement de la porte [CO:4155] - (uniquement sur place)
    |    |    Cet objet définit si les portes doivent être physiquement ouvertes pour une
    |    |    opération d'essai UCM ou si (pour des raisons de sécurité) elles doivent rester
    |    |    fermées et si le technicien ou l'inspecteur ouvre la chaîne de sécurité
    |    |    électriquement en simulant les portes ouvertes.
    |    |
    |    +- Contrôle UCM LV/protection contre la baisse [CO:417C] - (uniquement sur place) -
    |    |  (Service)
    |    |    Cet objet définit si le boulon de protection antichute du régulateur de vitesse doit
    |    |    être maintenu en prise ou s'il doit être desserré pendant l'essai. Au moment où
    |    |    l'UCM est détecté, le boulon tombera toujours et engagera le régulateur de vitesse.
    |    |    Cette option définit essentiellement si le boulon doit être desserré lors de
    |    |    l'essai.
    |    |
    |    +- Assistant de test UCM - (uniquement sur place)
    |
    +- Temporisation du test de temps de course (Antipatinnage) - (uniquement sur place)
    |
    +- Assistant de test de fin de course
    |    |
    |    +- Distance d'essai du commutateur de fin de course supérieur [CO:4161] - (Service)
    |    |    Cet objet définit la distance utilisée pour 'décaler' la position du dernier étage
    |    |    afin que la cabine de l'ascenseur soit autorisee a se deplacer dans l'interrupteur
    |    |    de limite supérieure (fin de course) pour tester son fonctionnement.
    |    |
    |    +- Distance d'essai du commutateur de fin de course inférieur [CO:4162] - (Service)
    |    |    Cet objet définit la distance utilisée pour ' décaler ' la position du niveau
    |    |    inférieur afin que le deplacement de l'ascenseur soit autorisé vers le fin de course
    |    |    inferieur pour tester son fonctionnement.
    |    |
    |    +- Assistant de test de fin de course - (uniquement sur place)
    |
    +- Assistant de test de butoir (Buffer)
    |    |
    |    +- Assistant de test de butoir (Buffer) - (uniquement sur place)
    |    |
    |    +- Vitesse d'essai des Buffers [CO:40A0] - (uniquement sur place) - (Service)
    |    |    Cet objet définit la vitesse utilisée pour l'opération de test des buffers. Il
    |    |    définit la vitesse qui doit être prise en compte lors du deplacement de la cabine
    |    |    sur les tampons butoirs.
    |    |
    |    +- Activer le test du tampon dans l'onduleur [CO:5060] - (uniquement sur place) -
    |       (Service)
    |         Cet objet définit si l'unité onduleur doit être mise en mode de test de tampon.
    |         Certains onduleurs prennent en charge un mode de test spécial pour effectuer les
    |         tests de tampon ou de traction.
    |
    +- Plus…
         |
```

```
        +- Assistant de test du régulateur de vitesse
        |    |
        |    +- Assistant de test du régulateur de vitesse - (uniquement sur place)
        |    |
        |    +- Vitesse d'essai le régulateur de vitesse [CO:4082] - (uniquement sur place) -
        |    |  (Setup)
        |    |    Cet objet définit la vitesse qui est transmise au variateur lors du test du
        |    |    limiteur de vitesse.
        |    |
        |    +- Vitesse d'essai le régulateur de vitesse [CO:40A2] - (uniquement sur place) -
        |       (Service)
        |         Cet objet définit la vitesse qui est transmise au variateur lors du test du
        |         limiteur de vitesse.
        |
        +- Assistant de test de freinage
        |    |
        |    +- Vitesse d'essai de freinage [CO:40A1] - (uniquement sur place) - (Service)
        |    |    Cet objet définit la vitesse utilisée pour l'opération de test de freinage. Il
        |    |    définit quelle vitesse doit être présente lors de la conduite afin de vérifier
        |    |    l'arrêt avec un seul circuit de freinage.
        |    |
        |    +- Assistant de test de freinage - (uniquement sur place)
        |
        +- Assistant de test d'indicateur de surcharge - (uniquement sur place)
        |
        +- Test de surveillance du contournement de la chaîne de sécurité - (uniquement sur place)
        |
        +- Encore plus…
             |
             +- Tests automatiques quotidiens (24 h)
             |    |
             |    +- Déclencher le test de freinage cyclique automatique - (uniquement sur place)
             |    |
             |    +- Déclencher le test des protection contre les chutes cyclique automatique -
             |    |  (uniquement sur place)
             |    |
             |    +- Déclenchement du test automatique des parachutes cycliques -
             |       (uniquement sur place)
             |
             +- Test des équipements de sécurité électrique des blocs d'alimentation
             |    |
             |    +- Test des équipements de sécurité électrique des blocs d'alimentation -
             |    |  (uniquement sur place)
             |    |
             |    +- Vitesse d'essai le régulateur de vitesse [CO:40A2] - (uniquement sur
             |    |  place) - (Service)
             |    |    Cet objet définit la vitesse qui est transmise au variateur lors du test
             |    |    du limiteur de vitesse.
             |    |
             |    +- Test du frein de sécurité à espace de protection réduit -
             |    |  (uniquement sur place)
             |    |
             |    +- Vitesse d'essai pour essai Frein de sécurité à espace de protection réduit
             |       [CO:409F] - (uniquement sur place) - (Service)
             |         Cet objet définit la vitesse à laquelle le parachute électrique est testé
             |         pour vérifier si la voiture peut être arrêtée en toute sécurité en entrant
             |         dans la salle de sécurité. Il s'agit d'une exigence pour les ascenseurs
             |         dotés d'une tête de cage réduite et/ou d'un puits de cage réduit.
             |
             +- Tests de surveillance du matériel - (uniquement sur place) - (Service)
             |
             +- Somme de contrôle et versions logicielles
             |
             +- Protocole de modification des paramètres

- Plus…
    |
    +- Entrer des appels
    |    |
    |    +- Entrez les envois de cabine
    |    |
    |    +- Entrer des appels d'étage montée
```

```
|    |
|    +- Entrer des appels paliers descente
|    |
|    +- Entrer des appels d’étage
|
+- Liftier
     |
     +- Statut de Liftier
     |
     +- Surveillance du bouton d'ouverture de porte [CO:4430-1] - (Service)
     |    Si 100 trajets ont été effectués avec des appels de passagers, à l'exception des
     |    appels aléatoires et des appels de planification horaire, mais qu'aucun bouton
     |    d'ouverture de la porte n'a été actionné, un avertissement est généré dans l'état du
     |    liftier. En outre, la date de la dernière action sur le bouton d'ouverture de la
     |    porte est toujours enregistrée.
     |
     +- Surveillance de barrière lumineuse de porte [CO:4430-2] - (Service)
     |    Si aucun changement de barrière lumineuse n'a été détecté après 20 trajets
     |    comprenant des appels de cabine, à l'exclusion des appels aléatoires et des appels
     |    de planificateur de temps, un avertissement est généré dans l'état du liftier. En
     |    outre, la date du dernier changement d'état de la barrière lumineuse est toujours
     |    enregistrée.
     |
     +- Surveillance du nivellement du sol [CO:4430-3] - (Service)
     |    Ce compteur d'erreurs est déclenché en n'arrêtant pas le rinçage à l'étage et en
     |    surveillant les positions détectées des signaux de zone externe lors de l'entrée
     |    dans un étage. Si les positions des signaux de zone enregistrés s'écartent de plus
     |    de 50 mm, le compteur d'erreurs est augmenté d'une valeur de compteur. En fonction
     |    de la valeur seuil, cela entraîne alors un avertissement.
     |
     +- Surveillance de l'éclairage des voitures [CO:4430-4] - (Service)
          La surveillance s'effectue via une entrée « Surveillance de l'éclairage des cages
          [NC] ». Si les ampoules sont OK, l'entrée est de 24 V. L'entrée réagit en cas de
          panne avec un délai de 5 secondes. Il ne réagit pas si le contrôleur d'ascenseur a
          détecté une sous-tension générale. Sous les paramètres d'alimentation de secours,
          vous pouvez spécifier si la surveillance reste active dans des conditions
          d'alimentation de secours.
```

109 Liste de référence des avertissements et d'erreur

Mercredi, 12.03.2025 - 10:18:06, 19 °C

Thor - The NeXt Lift Application Copyright © 2015-2025 Thor Engineering GmbH Membre du groupe SolidLift

Version 01.40.04 (Mar 12 2025, 08:45:52)

109.1 Messages

L'ascenseur se dirige vers l'étage du parking. [0001]

En raison de l'inactivité, l'ascenseur est entré en mode de fonctionnement parking.

L'ascenseur stationne à l'étage x. [0002]

En raison de l'inactivité, l'ascenseur est entré en mode de fonctionnement parking.

L'ascenseur se remet à niveau. [0003]

Comme la cabine n'est pas à niveau, l'ascenseur a commencé à remettre la cabine à niveau lentement.

L'éclairage de la cabine est éteint. [0004]

Depuis que l'ascenseur tourne au ralenti, l'éclairage de la cabine a été éteint. Si les signaux de charge de la cabine sont également inclus dans la formation du signal ' Occupé ', le cabine doit être vidée.

L'ascenseur avait été débloqué. [0005]

L'ascenseur était en mode de blocage et avait été débloqué par un technicien via l'interface utilisateur ou un terminal d'entrée.

Commandes paliéres activées via l'interface utilisateur [0006]

Les commandes paliéres ont été réactivées via l’interface utilisateur (menu) de l’unité de contrôle de l’ascenseur.

Commande paliére activée via l'entrée [0007]

La commande paliére a été réactivée via un signal d'entrée.

Commande paliére activée à distance [0008]

La commande paliére a été réactivée à partir d'une application de surveillance à distance.

Fonction garder les portes fermées desactivé [0009]

Le mode de fonctionnement «garder les portes fermées» a été désactivé. Les portes de l'ascenseur doivent maintenant s'ouvrir lorsque vous vous arriverez a l'étage.

Maintenance désactivée via l'interface utilisateur [0010]

Le mode d'opération de maintenance a été désactivé via l'interface utilisateur. Les défauts seront maintenant enregistrés ou retransmis. Le stationnement est activé par defaut.

Maintenance désactivée via une entrée [0011]

Le mode d'opération de maintenance a été désactivé via un signal d'entrée. Les défauts seront maintenant enregistrés ou retransmis. Le stationnement est activé par defaut.

Service prioritaire activé en cabine [0012]

La fonction prioritaire (VIP) a été activée. Selon les paramètres de «Préférence de cabine», les appels paliers peuvent être enregistrés mais ne seront pas traités. Ainsi, le passager dans la cabine a un contrôle exclusif.

Inspection désactivée [0013]

L'opération de contrôle d'inspection a été désactivée via les entrées affectées a la commande en gaine (fosse) et au boîtier de contrôle d'inspection de toit de cabine.

Sauvetage d'urgence désactivé [0014]

L'opération de contrôle de secours d'urgence a été désactivée via une entrée affectée au boîtier de contrôle de secours d'urgence.

Temps de chargement 1 porte activée x [0015]

Le temps de chargement a été activé. Les portes restent ouvertes pour permettre au passager de charger la cabine avec des marchandises. Deux valeurs de temps de charge différentes peuvent être configurées pour une temporisation de fonctionnement de charge court et une temporisation de fonctionnement de charge long.

Temps de chargement 2 porte activée x [0016]

Le temps de chargement a été activé. Les portes restent ouvertes pour permettre au passager de charger la cabine avec des marchandises. Deux valeurs de temps de charge différentes peuvent être configurées pour une temporisation de fonctionnement de charge court et une temporisation de fonctionnement de charge long.

Opération de veille désactivée [0017]

L'opération de veille a été désactivée. L'ascenseur rallumera les périphériques et sera de nouveau opérationnel après un court instant.

Course pour vérifier/etage de reference [0018]

L'ascenseur se rend à l'étage de contrôle/de reference. Lorsque l'ascenseur arrive, il ouvrira/fermera les portes une fois pour s'assurer que la cabine est vide. Cela se fait généralement dans un hall/un hôtel.

Ascenseur arrivé à l'étage de contrôle/de reference [0019]

L'ascenseur est arrivé à l'étage de controle/de reference. L'ascenseur ouvrira/fermera les portes une fois pour s'assurer que la cabine est vide. Cela se fait généralement dans un hall/un hôtel.

Deplacement vers l'étage de secours [0020]

L'ascenseur se deplace vers l'étage de secours. Une fois arrivé, l'ascenseur éteindra les périphériques afin de réduire la consommation d'énergie.

Ascenseur arrivé à l'étage de secours [0021]

L'ascenseur est arrivé à l'étage de secours. L'ascenseur va maintenant éteindre les périphériques afin de réduire la consommation d'énergie.

Mode Montage désactivé [0022]

Le mode d'opération de montage a été désactivé. Ce mode permet de deplacer l'ascenseur via l'inspection ou une commande de secours d'urgence sans unité de positionnement. Des interrupteurs de pré-limite supplémentaires doivent être utilisés pour limiter la course

Manoeuvre d'appel à faible priorité [0023]

Une manoeuvre d’appel de faible priorité a été activée généralement par un appel palier de faible priorité. Cet appel peut être sur l'etage ou se trouve l'appareil ou à un autre étage. Reportez-vous à la section Options d’appel de faible priorité pour traiter les appels de cabine en attente et définir le temps d’attribution.

Manoeuvre d'appel hautement prioritaire [0024]

Une opération d’appel à priorité élevée a été activée généralement par un appel palier à priorité élevée. Cet appel peut être sur l'etage ou se trouve l'apareil ou à un autre étage. Reportez-vous aux options d’appel hautement prioritaires pour gérer les appels en attente et définir le temps d’attribution.

Le fonctionnement de l'alarme incendie a été désactivé [0025]

Le mode de fonctionnement de l'alarme incendie a été activé car l'entrée correspondante «Alarme incendie» a été activée. Généralement, cette entrée est inversée de sorte qu'un signal zéro déclenche la fonction. Mais de toute façon, vous devriez regarder les schémas pour vous en assurer.

Se deplaçant vers le niveau d'alarme incendie [0026]

Le mode de fonctionnement de l'alarme incendie a été activé car l'entrée correspondante «Alarme incendie» a été activée. Généralement, cette entrée est inversée de sorte qu'un signal zéro déclenche la fonction. Mais de toute façon, vous devriez regarder les schémas pour vous en assurer.

Arrivé à l'étage d'alarme incendie [0027]

Le mode de fonctionnement de l'alarme incendie a été activé car l'entrée correspondante «Alarme incendie» a été activée.

Généralement, cette entrée est inversée de sorte qu'un signal zéro déclenche la fonction. Mais de toute façon, vous devriez regarder les schémas pour vous en assurer.

Deplacement au-delà du niveau supérieur/inférieur non actif [0028]

L'option «Aller au-delà du dernier/dernier étage» permet au technicien de déplacer la cabine/l'ascenseur au-delà du dernier étage et sous les positions inférieures. Risque d'aller dans les fins de course. Mais cela peut être très pratique pour les opérations d’inspection ou de test.

Appels aléatoires activés [0029]

Les appels aléatoires ont été activés ou désactivés via l'interface utilisateur. Les appels aléatoires sont généralement utilisés pour vérifier, lors de certains tests de deplacement, que l'ascenseur fonctionne correctement avant que le passager ne l'utilise régulièrement.

Appels aléatoires désactivés [0030]

Les appels aléatoires ont été activés ou désactivés via l'interface utilisateur. Les appels aléatoires sont généralement utilisés pour vérifier, lors de certains tests de deplacement, que l'ascenseur fonctionne correctement avant que le passager ne l'utilise régulièrement.

Voyage d'apprentissage terminé [0031]

L'opération de voyage d'apprentissage a été terminée avec succès. Cela pourrait également entraîner la désactivation automatique du «mode de fonctionnement Montage».

Affichage des displays désactivé [0032]

Les affichages d'étage ont été désactivés car la minuterie de désactivation de l'affichage a expiré alors que l'ascenseur était en veille.

Displays en mode veille [0033]

La luminosité des displays de niveaux a été réduite car la minuterie de «réduction d'affichage» a expiré alors que l'ascenseur était en veille.

Retour a niveau hydraulique [0034]

La fonction de «retour hydraulique» renvoie l'ascenseur au niveau inférieur après expiration de la période de deplacement. Vous trouverez la temporisation de retour automatique hydraulique sous 'Paramètres' > 'Autres' > 'Unité d'entraînement' 'Type d'unité d'entraînement' > 'Options de l'unité d'entraînement' > 'Prise d'origine hydraulique'. Si vous avez également installé un étage de stationnement, l'ascenseur peut osciller entre ces deux étages.

Assistant de test de fin de course fermé [0035]

L'assistant utilisé pour effectuer une opération de fin de course est terminé. Le contrôleur d'ascenseur entre généralement dans le mode de fonctionnement «bloqué» et a été débloqué via l'interface utilisateur.

Test UCM terminé [0036]

L'assistant utilisé pour effectuer une opération de test UCM est terminé. Le contrôleur d'ascenseur entre généralement dans le mode de fonctionnement «bloqué» et a été débloqué via l'interface utilisateur.

Test du codeur sécurisé en cours d'exécution [0037]

Le système de codeur de position de sécurité peut nécessiter un test automatique régulièrement. Cela se fait généralement automatiquement par l'appareil et prend quelques secondes. L'ascenseur prendra les appels mais ne desservira pas les étages pendant le test automatique.

Compteur de changement de direction/réinitialisation du seuil [0038]

Le compteur/seuil de changement de direction a été réinitialisé manuellement par un technicien. Cela ne devrait être fait que si les câbles recouverts de plastique qui retiennent le poids de la cabine ont été correctement remplacés.

Dispositif de tacquet activé à nouveau via l'entrée [0039]

Le dispositif de tacquet a été réactivé via un terminal d’entrée. Cela signifie que la cabine sera posée la prochaine fois que l'ascenseur s'approchera d'un étage.

Opération d'alimentation de secours terminée [0040]

L'opération d'alimentation de secours a de nouveau été désactivée via la fonction d'entrée «Alimentation de secours».

Deplacement vers le niveau d'evacuation de secours [0041]

L'ascenseur se déplace vers l'étage d'evacuation de secours défini dans les paramètres d'alimentation de secours. Les portes qui doivent être actionnées à cet étage peuvent également être configurées.

L'ascenseur est arrivé à l'étage d'evacuation de secours [0042]

Après avoir activé l'entrée «Emergency Power», l'ascenseur est enfin arrivé au niveau «Emergency Power» défini dans les paramètres «Emergency Power». Les portes qui doivent être actionnées peuvent également y être définies.

Barrière immatérielle de sécurité activée porte x [0043]

Les barrières immatérielles de sécurité peuvent être désactivées et activées par porte via des signaux d'entrée. Envisagez un problème de sécurité si les barrières immatérielles de sécurité sont désactivées.

Deplacement vers position de service terminé. [0044]

Pour entrer facilement dans le toit de la voiture ou dans la cuvette, cette opération automatisée va tout d’abord deplacer la cabine à l’étage où le technicien l’attend, ce qui lui donnera une chance de monter dans la cabine en s’assurant qu’elle est vide. Enfin, la cabine sera déplacée vers la position de service de la distance indiquée pour entrer sur le toit de la cabine ou dans la cuvette.Vous trouverez ces distances dans le menu 'Paramètres',

'Plus', 'Unité de positionnement', 'Distances et paramètres',
'Plus', 'Encore plus'.

Déplacement vers position de service annulé. [0045]

Pour entrer facilement dans le toit de la voiture ou dans la cuvette, cette opération automatisée va tout d’abord deplacer la cabine à l’étage où le technicien l’attend, ce qui lui donnera une chance de monter dans la cabine en s’assurant qu’elle est vide. Enfin, la cabine sera déplacée vers la position de service de la distance indiquée pour entrer sur le toit de la cabine ou dans la cuvette.Vous trouverez ces distances dans le menu 'Paramètres', 'Plus', 'Unité de positionnement', 'Distances et paramètres', 'Plus', 'Encore plus'.

Les appels invité attendent que la cabine se libére. [0046]

Afin de transporter l'invité jusqu'à la destination, la fonction d'appel d'invité attend que l'ascenseur termine ses tâches en cours. Si tous les passagers sont descendus et que l'ascenseur est inactif, il commencera enfin à accueillir l'invité.

Appels Invité ,l'ascenseur se rend à l'étage source. [0047]

Afin de prendre l'invité, la fonction d'appel d'invité dirige l'ascenseur vers l'étage source.

Appels invité, l'ascenseur attend que l'invité monte dans la cabine. [0048]

Afin de transporter l'invité jusqu'à la destination, la fonction d'appel en attente attend que l'invité entre dans la cabine.

Appels invité ,l'ascenseur conduit l'invité à l'étage de destination. [0049]

Afin de conduire le client, la fonction appel invité dirige l'ascenseur vers l'étage de destination.

L’opération d’appel d’invité est terminée. [0050]

L'invité a été transporté avec succès de l'étage source à l'étage de destination. L’opération d’appel d’invité est terminée.

Service d'incendie désactivé [0051]

Le service d’incendie a été désactivé au moyen d’un commutateur à clé situé sur un palier. Vous trouverez les paramètres associés sous «Paramètres» > «Contrôleur/Pilotage» «Plus» «Service/Corps de pompiers».

Évacuation d'urgence terminée [0052]

L'opération d'évacuation d'urgence est terminée. Ce mode de fonctionnement permet de déplacer la cabine à l'étage suivant en ouvrant le frein et en limitant la vitesse à 0,3 m/s maximum.

La fonction de déplacement en mode plate-forme est désactivée [0053]

En mode de fonctionnement plate-forme, les appels sont généralement effectues en fonction main morte nécessitant une pression constante pour entraîner l'ascenseur ou la plate-forme vers positions définies.

Indicateur d'arrivée (gong) désactivé via le planificateur d'horaire [0054]

L'indicateur d'arrivée (gong) a été désactivé via l'une des fonctions de planification. Ceci est généralement utilisé dans les hôpitaux ou les hôtels pour éviter que les personnes ne soient dérangées la nuit par le son des ascenseurs.

Appel de cabine débloqué via le planificateur d'horaire [0055]

Un appel de cabine a été déverrouillé ou activé via une fonction de planification horaire. Pour désactiver ou verrouiller un appel de cabine en premier lieu, vous pouvez utiliser le «tableau de désactivation des appels de cabine» en premier lieu.

Appel palier déverrouillé via un planificateur d'horaire [0056]

Un appel palier a été déverrouillé ou activé via une fonction de planification. Pour désactiver ou verrouiller un appel à l'arrivée, vous pouvez utiliser la «table de désactivation des appels paliers».

Niveau de stationnement défini via le planificateur de temps [0057]

L'étage de stationnement a été défini via une fonction de planification horaire. Cela signifie que le niveau de stationnement est paramétré ou la fonction de stationnement de zone a été annulé.

Heure d'été (+1 h) [0058]

Si l'option 'Heure d'été automatique' est activée, l'appareil bascule automatiquement entre l'heure normale (hiver) et l'heure d'été (été). L'heure d'été consiste à régler les horloges à une heure de l'heure standard pendant les mois d'été et de revenir à l'automne afin d'optimiser l'utilisation de la lumière naturelle.

Heure régulière (hiver) (-1 h) [0059]

Si l'option 'Heure d'été automatique' est activée, l'appareil bascule automatiquement entre l'heure normale (hiver) et l'heure d'été (été). L'heure d'été consiste à régler les horloges à une heure de l'heure standard pendant les mois d'été et de revenir à l'automne afin d'optimiser l'utilisation de la lumière naturelle.

Assistant de réglage du niveau de l'étage terminé [0060]

L'assistant utilisé pour simplifier le réglage fin des positions des niveaux est terminé.

Réactivation du fonctionnement du groupe par l'entrée [0061]

L'opération d'équipe ou de groupe a été réactivée via un terminal d'entrée. Cette remontée fonctionne à nouveau en mode de fonctionnement par équipe, partageant les appels paliers avec les autres en utilisant un système de vote.

Mode portes manuelles en inspection. [0062]

Si l'option ' Fonctionnement manuel de la porte ' a été activée dans le menu de maintenance, le technicien sur le toit de la cabine peut activer l'interrupteur ' inspection ' sur le toit de la cabine et maintenir enfoncés ensemble les boutons ' montée ' ' et ' descente ' pendant 10 s afin de transformer ces boutons en '

ouverture de porte ' et ' fermeture de porte '. Pour quitter, il peut refaire le processus ou simplement basculer l'interrupteur d'inspection.

Mode portes manuelles desactivé [0063]

Si l'option ' Fonctionnement manuel de la porte ' a été activée dans le menu de maintenance, le technicien sur le toit de la cabine peut activer l'interrupteur ' inspection ' sur le toit de la cabine et maintenir enfoncés ensemble les boutons ' montée ' ' et ' descente ' pendant 10 s afin de transformer ces boutons en ' ouverture de porte ' et ' fermeture de porte '. Pour quitter, il peut refaire le processus ou simplement basculer l'interrupteur d'inspection.

Assistant de test du limiteur de vitesse terminé [0064]

L'assistant utilisé pour effectuer un test du limiteur de vitesse est terminé. La manoeuvre d'ascenseur entre généralement dans le mode de fonctionnement «bloqué» et a été débloqué via l'interface utilisateur.

Appentissage de la distance de freinage desactivé [0065]

L'assistant de distance de freinage determine automatiquement la distance necessaire pour que l'ascenseur s'arrete lorsque celui ci se deplace a V1…Vn. Normalement cet assistant s'utilise pour les variateurs de frequence classiques utilisant des vitesses plutot que des positions.

Table de porte palière secondaire active [0066]

Une autre table de porte palière a été activée via la fonction d'entrée correspondante. Les tables des portes palières se trouvent sous 'Réglages' > 'Portes' > 'Tables des portes palières'.

Troisième Table de porte palière active [0067]

Une autre table de porte palière a été activée via la fonction d'entrée correspondante. Les tables des portes palières se trouvent sous 'Réglages' > 'Portes' > 'Tables des portes palières'.

Quatrième Table de porte palière active [0068]

Une autre table de porte palière a été activée via la fonction d'entrée correspondante. Les tables des portes palières se trouvent sous 'Réglages' > 'Portes' > 'Tables des portes palières'.

Standard table de porte palière active [0069]

La table de porte palière standard a été réactivée en désactivant toutes les fonctions d'entrée qui activaient auparavant une autre table de porte palière. Les tables des portes palières se trouvent sous 'Réglages' > 'Portes' > 'Tables des portes palières'.

Mode de sauvetage de secours desactivé [0070]

La fonction de sauvetage de secours a été activée par l'entrée correspondante 'Sauvetage de secours'

En deplacement vers l'etage d'evacuation de secours. [0071]

La fonction de sauvetage de secours a été activée par l'entrée correspondante 'Sauvetage de secours'

Arrivé a l'etage d'evacuation de secours. [0072]

La fonction de sauvetage de secours a été activée par l'entrée correspondante 'Sauvetage de secours'

Opération de circulation désactivée [0073]

L'opération de circulation a été désactivée. Ce mode de fonctionnement avait fait que l'ascenseur s'arrêtait à chaque étage pour ouvrir et fermer les portes et finalement changer la direction des étages supérieur et inférieur.

Les compteurs de cycles du contacteur ont été réinitialisés [0074]

Les compteurs de cycles (cycles d'activation) des contacteurs principaux ont été réinitialisés via l'interface utilisateur. Ceci doit être fait lorsque les contacteurs ont été remplacés.

Les compteurs de cycles de remise à niveau ont été réinitialisés [0075]

Les compteurs (cycles d'activation) pour le réajustement (haut/bas) ont été réinitialisés via l'interface utilisateur.

Opération chimique terminée [0076]

Le mode de transport de produits chimiques/dangereux a été terminé à l'aide d'un interrupteur à clé sur un étage. Ce mode de fonctionnement permet à un technicien aux arrêts de déplacer la voiture à n'importe quel étage où un tel interrupteur à clé est monté. Normalement, ces interrupteurs à clé ont trois positions. Une position neutre, une pour activer et une pour réinitialiser le mode de fonctionnement.

Tests des détecteurs de fumée terminé [0077]

Pour tester le détecteur de fumée dans la partie supérieure de la gaine, cette procédure automatisée peut être utilisée pour faciliter le test. Lorsque les techniciens sont sur le toit du panier, l'inspection est activée puis conduite jusqu'au sommet de la gaine. Le détecteur de fumée peut maintenant être testé avec un spray. Un avertisseur sonore est activé lorsque le détecteur de fumée se déclenche.

Détecteur de fumée a été testé [0078]

Pour tester le détecteur de fumée dans la partie supérieure de la gaine, cette procédure automatisée peut être utilisée pour faciliter le test. Lorsque les techniciens sont sur le toit du panier, l'inspection est activée puis conduite jusqu'au sommet de la gaine. Le détecteur de fumée peut maintenant être testé avec un spray. Un avertisseur sonore est activé lorsque le détecteur de fumée se déclenche.

L'ascenseur est en mode de fonctionnement normal [0079]

Après un mode spécial d’inspection/test ou un défaut existant, l’ascenseur est revenu au fonctionnement normal.

Assistant de test de freinage fermé [0080]

L'assistant utilisé pour effectuer un test de freinage est terminé. Le contrôleur d'ascenseur entre généralement dans le mode de fonctionnement «bloqué» et a été débloqué via l'interface utilisateur.

Terminer le test de tampon [0081]

L'opération de test de la mémoire tampon s'est terminée en quittant l'assistant de test.

Le test d'indication de surcharge est terminé [0082]

Le test de l'affichage de la surcharge s'est terminé en quittant l'assistant de test.

Fermeture des dispositifs de sécurité électrique de test [0083]

L'assistant pour l'exécution du test des équipements de sécurité électriques est terminé. La commande de l'ascenseur passe généralement en mode de fonctionnement 'bloqué' et doit être activée via l'interface utilisateur.

Fin du programme «Fill/vide» [0084]

L'opération «Fill/Vide» est utilisée lorsqu'un groupe important de passagers a besoin d'être transporté aux étages inférieurs ou supérieurs, par exemple lorsque des employés entrent dans un immeuble de bureaux le matin ou le quittent à nouveau le soir.

La porte palière s'est refermée [0085]

Après que la porte à battant manuel ait été maintenue ouverte pendant un certain temps sans interruption, elle a finalement été refermée.

L'assistant de test de la chaîne de sécurité est terminé [0086]

L'assistant pour le test de la fonction de supervision des ponts de la chaîne de sécurité est terminé. Cet assistant est généralement utilisé pour imiter un pont de la chaîne de sécurité afin de vérifier si l'ascenseur ne serait pas bloqué.

Appels aléatoires via le planificateur [0087]

Les appels aléatoires ont été activés via une fonction de planification du temps. Vous trouverez le planificateur de temps dans le menu des réglages > Plus >Les bases >Plus > Planificateur de temps. Les appels aléatoires sont généralement utilisés pour vérifier avec certains tests de conduite que l'ascenseur fonctionne correctement avant que le passager n'utilise l'ascenseur régulièrement.

Arrivé à la position de rétraction du tablier télescopique [0088]

Ces tablier télescopique sont généralement à ressort et maintenus par un électro-aimant. En cas de panne de courant, ils sont repoussés et lorsque le courant revient, l'ascenseur doit les repousser en se déplaçant sous le rez-de-chaussée pour que le seuil touche le sol. L'ascenseur s'arrête lorsque le signal d'entrée indique que le seuil est repoussé ou que la distance maximale spécifiée a été atteinte.

Conduite jusqu'au service de navette/nettoyage du sol [0089]

Ce message indique que l'ascenseur se déplace à une extrémité de la cage et la fois suivante à l'autre extrémité. Il peut être utilisé pour le nettoyage de la neige si l'ascenseur en question est un ascenseur incliné ou s'il y a un risque que la cabine gèle sur les rails. Cette fonction est généralement activée via un terminal d'entrée.

Service de navette (nettoyage de la neige) activé [0090]

Ce message indique que l'ascenseur se déplace à une extrémité de la cage et la fois suivante à l'autre extrémité. Il peut être utilisé pour le nettoyage de la neige si l'ascenseur en question est un ascenseur incliné ou s'il y a un risque que la cabine gèle sur les rails. Cette fonction est généralement activée via un terminal d'entrée.

Service de navette (nettoyage de la neige) désactivé [0091]

Ce message indique que l'ascenseur se déplace à une extrémité de la cage et la fois suivante à l'autre extrémité. Il peut être utilisé pour le nettoyage de la neige si l'ascenseur en question est un ascenseur incliné ou s'il y a un risque que la cabine gèle sur les rails. Cette fonction est généralement activée via un terminal d'entrée.

Sortie générique du planificateur de temps 1 activée [0092]

Un ou plusieurs des terminaux de sortie du planificateur de temps ont été activés via les fonctions du planificateur de temps. Les terminaux seront à nouveau éteints si aucun autre planificateur de temps ne les maintient activés. Vous trouverez les fonctions du planificateur horaire sous 'Menu Réglages > Plus… > Les base > Plus… > Planificateur de temps'.

Sortie générique du planificateur de temps 2 activée [0093]

Un ou plusieurs des terminaux de sortie du planificateur de temps ont été activés via les fonctions du planificateur de temps. Les terminaux seront à nouveau éteints si aucun autre planificateur de temps ne les maintient activés. Vous trouverez les fonctions du planificateur horaire sous 'Menu Réglages > Plus… > Les base > Plus… > Planificateur de temps'.

Sortie générique du planificateur de temps 3 activée [0094]

Un ou plusieurs des terminaux de sortie du planificateur de temps ont été activés via les fonctions du planificateur de temps. Les terminaux seront à nouveau éteints si aucun autre planificateur de temps ne les maintient activés. Vous trouverez les fonctions du planificateur horaire sous 'Menu Réglages > Plus… > Les base > Plus… > Planificateur de temps'.

Sortie générique du planificateur de temps 4 activée [0095]

Un ou plusieurs des terminaux de sortie du planificateur de temps ont été activés via les fonctions du planificateur de temps. Les terminaux seront à nouveau éteints si aucun autre planificateur de temps ne les maintient activés. Vous trouverez les fonctions du planificateur horaire sous 'Menu Réglages > Plus… > Les base > Plus… > Planificateur de temps'.

Sortie générique du planificateur de temps 1 désactivée [0096]

Un ou plusieurs des terminaux de sortie du planificateur de temps ont été activés via les fonctions du planificateur de temps. Les terminaux seront à nouveau éteints si aucun autre planificateur de temps ne les maintient activés. Vous trouverez les fonctions du planificateur horaire sous 'Menu Réglages > Plus… > Les base > Plus… > Planificateur de temps'.

Sortie générique du planificateur de temps 2 désactivée [0097]

Un ou plusieurs des terminaux de sortie du planificateur de temps ont été activés via les fonctions du planificateur de temps. Les terminaux seront à nouveau éteints si aucun autre planificateur de temps ne les maintient activés. Vous trouverez les fonctions du planificateur horaire sous 'Menu Réglages > Plus… > Les base > Plus… > Planificateur de temps'.

Sortie générique du planificateur de temps 3 désactivée [0098]

Un ou plusieurs des terminaux de sortie du planificateur de temps ont été activés via les fonctions du planificateur de temps. Les terminaux seront à nouveau éteints si aucun autre planificateur de temps ne les maintient activés. Vous trouverez les fonctions du planificateur horaire sous 'Menu Réglages > Plus… > Les base > Plus… > Planificateur de temps'.

Sortie générique du planificateur de temps 4 désactivée [0099]

Un ou plusieurs des terminaux de sortie du planificateur de temps ont été activés via les fonctions du planificateur de temps. Les terminaux seront à nouveau éteints si aucun autre planificateur de temps ne les maintient activés. Vous trouverez les fonctions du planificateur horaire sous 'Menu Réglages > Plus… > Les base > Plus… > Planificateur de temps'.

Le test du supervision de déplacement a terminé [0100]

L'opération de test du supervision de déplacement a été activée via l'assistant de test dédié.

Statistiques voyages par étage réinitialisé [0101]

La statistique enregistrée pour les arrêts par étage a été réinitialisée via l'interface utilisateur.

Statistiques voyages par étage réinitialisé [0101]

La statistique enregistrée pour les arrêts par étage a été réinitialisée via l'interface utilisateur.

Maintenance désactivée à distance [0102]

Le mode d'opération de maintenance a été désactivé à distance (bus de terrain/cloud). Les défauts seront maintenant enregistrés ou retransmis. Le stationnement est activé par defaut.

Fonction garder les portes fermées désactivée à distance [0103]

Le mode de fonctionnement «garder les portes fermées» a été déactivé à distance (bus de terrain/cloud). Les portes de l'ascenseur ne s'ouvriront pas lors de l'arrivée a l'étage.

Opération de service d'accueil désactivée [0104]

L'opération de rampe a été activée pour ajuster l'ascenseur à la hauteur d'une zone de chargement, par exemple un camion, lorsque les portes sont ouvertes. La voiture est généralement déplacée avec les portes ouvertes, pontant le commutateur de verrouillage des portes dans une zone de travail définie.

Activation de l'arrêt de l'inspection avant le niveau du sol à nouveau [0105]

L'option permettant de mettre temporairement à zéro la distance de sécurité à laquelle l'ascenseur s'arrête avant le plancher supérieur ou inférieur lors d'un déplacement d'inspection a de nouveau été désactivée.

Synchronisation des cylindres hydrauliques a échoué exécutée [0106]

Si l'ascenseur est équipé de vérins hydrauliques en plusieurs parties, ils doivent être resynchronisés après un certain temps de fonctionnement. Sinon, les cylindres ne se déploieront plus de manière régulière et un cylindre atteindra la butée avant les autres. Pour resynchroniser les cylindres, l'ascenseur se déplace à vitesse lente jusqu'au tampon et y reste un certain temps avec les valves ouvertes jusqu'à ce que tous les cylindres soient à nouveau complètement rétractés.

Arrêt pour synchronisation Cylindre hydraulique [0107]

Si l'ascenseur est équipé de vérins hydrauliques en plusieurs parties, ils doivent être resynchronisés après un certain temps de fonctionnement. Sinon, les cylindres ne se déploieront plus de manière régulière et un cylindre atteindra la butée avant les autres. Pour resynchroniser les cylindres, l'ascenseur se déplace à vitesse lente jusqu'au tampon et y reste un certain temps avec les valves ouvertes jusqu'à ce que tous les cylindres soient à nouveau complètement rétractés.

Opération de nettoyage désactivée [0108]

L'opération de nettoyage a été activée, ce qui maintiendra l'ascenseur à l'arrêt à certains étages avec la possibilité d'actionner les portes à l'aide des boutons d'ouverture/de fermeture des portes. Les appels de palier et les appels de cabine seront annulés et rendus non opérationnels. Cette fonction est généralement activée par un interrupteur à clé.

Groupe d'utilisateurs actif [0109]

La fonction Groupe d'utilisateurs est active. L'idée est que ces groupes de passagers ne pourront accéder aux appels de cabine aux étages/portes donnés que s'ils sont entrés dans l'ascenseur depuis l'un de ces paliers. Pour que cela fonctionne, ces appels de cabine doivent d'abord être désactivés pour les passagers normaux via le tableau de désactivation des appels de cabine.

Plancher de stationnement x défini via la fonction d'entrée [0110]

L'étage de stationnement avait été défini via une fonction d'entrée sur un étage dédié. Cela écrase l'étage de stationnement défini dans l'interface utilisateur. Il écrase également l'étage de stationnement défini par une fonction de planification horaire.

Ouverture de la porte de sécurité active [0111]

Une fonction est active qui maintient les portes fermées lors de l'arrivée à un étage au moyen d'un appel de cabine. Les portes qui doivent rester fermées peuvent être définies dans un tableau de porte dédié.

Test automatique des freins terminé [0112]

Normalement, ce test est effectué lorsque l'ascenseur est au ralenti, les portes sont fermées et aucun passager n'est entré dans la cabine. Dans ce test, un côté du frein est ouvert et on vérifie si la voiture reste dans sa position. Si la cabine commence à bouger, le test échoue et l'ascenseur passe en mode de verrouillage.

Test automatique des protection contre les chutes terminé [0113]

Cet ascenseur est équipé d'un dispositif de protection contre les chutes qui est activé en permanence. Afin de s'assurer qu'il est en état de marche, il sera testé une fois par jour. Pour ce faire, on éteint le contacteur qui commande le verrou et on vérifie ensuite si le verrou a effectivement été libéré grâce au signal de retour.

Mode du préposé à l'ascenseur désactivé [0114]

Le mode Ascenseur ou Opérateur d'ascenseur a de nouveau été désactivé. Cela se fait généralement au moyen d'un interrupteur à clé dans la voiture.

Premier voyage effectué après le blocage du rideau de lumière [0115]

Si le rideau lumineux a été bloqué en permanence et qu'il est finalement libéré, l'ascenseur se retrouve généralement à l'étage où vit la personne qui a bloqué l'ascenseur, s'il s'agit d'un immeuble résidentiel. Cet événement vous aidera à découvrir qui a bloqué l'ascenseur en premier lieu.

Ascenseur au sol sismique [0116]

En mode sismique, l'ascenseur se rend à l'étage défini et libère les passagers. Si aucun étage défini n'a été paramétré, l'ascenseur se rend à un étage au-dessus du centre de la cage pour s'assurer que le contrepoids se trouve sous la cabine si l'ascenseur en est équipé.

Le fonctionnement en cas de séisme a été désactivé [0117]

En mode sismique, l'ascenseur se rend à l'étage défini et libère les passagers. Si aucun étage défini n'a été paramétré, l'ascenseur se rend à un étage au-dessus du centre de la cage pour s'assurer que le contrepoids se trouve sous la cabine si l'ascenseur en est équipé.

Les étages ont été déverrouillés via l'entrée [0118]

Un ou plusieurs étages ont été libérés à nouveau via une fonction d'entrée, généralement un interrupteur à clé. Pour vérifier quels étages sont concernés, consultez la section 'Table de blocage de sol et de porte' dans le menu de diagnostic.

```
Time Planner 1 réactivé via la fonction d'entrée [0119]
Time Planner 2 réactivé via la fonction d'entrée [0120]
Time Planner 3 réactivé via la fonction d'entrée [0121]
Time Planner 4 réactivé via la fonction d'entrée [0122]

    Une entrée du planificateur de temps a été réactivée via une
    fonction d'entrée, généralement un interrupteur à clé.


Test automatique des freins de sécurité terminé [0123]

    Ce test est effectué lorsque l'ascenseur est à l'arrêt, que les
    portes sont fermées et qu'aucun passager n'est monté dans la
    cabine. Le test enclenche électriquement le dispositif de
    sécurité. Un capteur vérifie ensuite le fonctionnement mécanique
    et transmet l'information au contrôleur.


Test de freinage de sécurité de la zone de protection du PSU terminé [0124]

    Le processus de test pour le déclenchement du frein de sécurité
    lors de l'entrée dans l'abri supérieur/inférieur a été activé à
    l'aide de l'assistant de test fourni.


Temps de chargement 3 porte activée x [0125]

    Le temps de chargement a été activé. Les portes restent ouvertes
    pour permettre au passager de charger la voiture/cabine avec des
    marchandises. Deux valeurs de temps de chargement différentes
    peuvent être configurées pour prendre en charge une opération de
    temporisation de chargement courte et longue.


L'ascenseur a été réglé avec succès. [0126]

    La cabine d'ascenseur a été réglée avec succès et ramenée dans la
    zone de chasse d'eau.
```

109.2 Avertissements

```
Commandes palières désactivées via l'interface utilisateur [1001]

    Les commandes palières ont été désactivés via l’interface
    utilisateur (menu) de l’unité de contrôle de l’ascenseur.


Appel palier désactivé via l'entrée [1002]

    La commande palière a été désactivée via un signal d'entrée.


Commande palière désactivée à distance [1003]

    La commande palière a été désactivée via la commande d'une
    application de surveillance à distance.


Fonction garder les portes fermées activé [1004]

    Le mode de fonctionnement «garder les portes fermées» a été
    activé. Les portes de l'ascenseur ne s'ouvriront pas lors de
    l'arrivée a l'étage.


Maintenance activée via l'interface utilisateur [1005]

    Le mode d'opération de maintenance a été activé via l'interface
    utilisateur. Les défauts ne seront ni enregistrés ni transmis. Le
```

stationnement est désactivé.

Maintenance activée via une entrée [1006]

Le mode d'opération de maintenance a été activé via un signal d'entrée. Les défauts ne seront ni enregistrés ni transmis. Le stationnement est désactivé.

Inspection activée dans la fosse [1007]

L'opération de contrôle d'inspection a été activée via une entrée affectée au boîtier de contrôle d'inspection de cuvette (gaine).

Inspection activée sur le toit de la cabine. [1008]

L'opération de contrôle d'inspection a été activée via une entrée affectée au boîtier de contrôle d'inspection de cabine/toit de cabine.

Sauvetage d'urgence activé [1009]

La commande de secours d'urgence a été activée via une entrée affectée au boîtier de commande de secours d'urgence.

Mode veille activé [1010]

La mise en attente a été activée. L'ascenseur de deplacera d'abord vers un étage de contrôle/d'arrêt (si paramétré) et ouvre/ferme les portes une fois. Enfin, il se rendra à l’étage de secours en gardant les portes fermées.

Mode Montage activé [1011]

Le mode d'opération de montage a été activé. Ce mode permet de deplacer l'ascenseur via une inspection ou une commande de secours d'urgence sans unité de positionnement. Des interrupteurs de pré-limite supplémentaires doivent être utilisés pour limiter la course.

Le variateur n'est pas prêt attend toujours… [1012]

Le variateur n'est pas encore prêt, donc l'ascenseur attend toujours d'être prêt. Si cela se produit régulièrement, veuillez consulter le journal des pannes du lecteur pour plus de détails. Vérifiez la température, la communication et les problèmes d'alimentation.

En attente de la signalisation 'zéro charge [1013]

L'ascenseur attend la signalisation «zéro charge» car l'option permettant de prendre le passager en mode de fonctionnement prioritaire uniquement lorsque la cabine est vide est detectée.

Rideau lumineux interrompu en permanence à la porte A [1014]

La barrière immatérielle est continuellement interrompue pendant plus de 30 s. L'ascenseur enregistre cet événement dans le journal de bord car il ralentit le traitement des appels et aboutit à une mauvais fonctionnement.

Rideau lumineux interrompu en permanence à la porte B [1015]

La barrière immatérielle est continuellement interrompue pendant

plus de 30 s. L'ascenseur enregistre cet événement dans le journal de bord car il ralentit le traitement des appels et aboutit à une mauvais fonctionnement.

Rideau lumineux interrompu en permanence à la porte C [1016]

La barrière immatérielle est continuellement interrompue pendant plus de 30 s. L'ascenseur enregistre cet événement dans le journal de bord car il ralentit le traitement des appels et aboutit à une mauvais fonctionnement.

Rideau lumineux interrompu en permanence à la porte D [1017]

La barrière immatérielle est continuellement interrompue pendant plus de 30 s. L'ascenseur enregistre cet événement dans le journal de bord car il ralentit le traitement des appels et aboutit à une mauvais fonctionnement.

Mode alarme incendie [1018]

Le mode de fonctionnement de l'alarme incendie a été activé car l'entrée correspondante «Alarme incendie» a été activée. Généralement, cette entrée est inversée de sorte qu'un signal zéro déclenche la fonction. Mais de toute façon, vous devriez regarder les schémas pour vous en assurer.

Porte A en opération de nudging [1019]

Les portes fonctionnent en mode Nudging et se ferment même si la barrière immatérielle est interrompue. La porte doit se fermer avec une force limitée signalée par une sortie ou une indication sonore ou visuelle. Cela peut être dû à l'expiration de la 'temporisation d'attente' ou au fonctionnement de l'alarme incendie/service.

Porte B en opération de nudging [1020]

Les portes fonctionnent en mode Nudging et se ferment même si la barrière immatérielle est interrompue. La porte doit se fermer avec une force limitée signalée par une sortie ou une indication sonore ou visuelle. Cela peut être dû à l'expiration de la 'temporisation d'attente' ou au fonctionnement de l'alarme incendie/service.

Porte C en opération de nudging [1021]

Les portes fonctionnent en mode Nudging et se ferment même si la barrière immatérielle est interrompue. La porte doit se fermer avec une force limitée signalée par une sortie ou une indication sonore ou visuelle. Cela peut être dû à l'expiration de la 'temporisation d'attente' ou au fonctionnement de l'alarme incendie/service.

Porte D en opération de nudging [1022]

Les portes fonctionnent en mode Nudging et se ferment même si la barrière immatérielle est interrompue. La porte doit se fermer avec une force limitée signalée par une sortie ou une indication sonore ou visuelle. Cela peut être dû à l'expiration de la 'temporisation d'attente' ou au fonctionnement de l'alarme incendie/service.

Deplacement au-dela des etages supérieur/inférieur actif [1023]

L'option «Aller au-delà du dernier/dernier étage» permet au technicien de déplacer la cabine/l'ascenseur au-delà du dernier étage et sous les positions inférieures. Risque d'aller dans les fins de course. Mais cela peut être très pratique pour les opérations d’inspection ou de test.

Le pontage de la porte palière est activé [1024]

Pour l’entretien/la réparation des contacts de la chaîne de sécurité de la porte, un dispositif (interrupteur) doit permettre de contourner ces contacts en toute sécurité. Ceci est signalé au contrôleur d'ascenseur via deux entrées de surveillance.

Le pontage de la porte de la cabine est activé [1025]

Pour l’entretien/la réparation des contacts de la chaîne de sécurité de la porte, un dispositif (interrupteur) doit permettre de contourner ces contacts en toute sécurité. Ceci est signalé au contrôleur d'ascenseur via deux entrées de surveillance.

Activation de la protection anti-chute (parachute) retardée [1026]

La protection contre les chutes (parachute) n'a pas pu être activée correctement. Cela signifie que le contact de réaction du systeme bloquant le régulateur de vitesse ne signale pas qu'il est libre et permet donc à la poulie du régulateur de vitesse de tourner.

Le voyage d'apprentissage a commencé [1027]

L'opération de voyage d'apprentissage a été lancée via l'interface utilisateur. La position actuelle du niveau inférieur sera remplacée par la nouvelle position enseignée.

Le voyage d'apprentissage a été interrompu [1028]

L'opération de voyage d'apprentissage a été abandonnée. L'ancien étage sera restauré.

Assistant de test de fin de course actif [1029]

L'assistant utilisé pour effectuer une opération de test de fin de course a été démarré. Le contrôleur d'ascenseur passe généralement en mode de fonctionnement 'Hors service'.

Les tests UCM ont commencé [1030]

L'assistant utilisé pour effectuer une opération de test UCM a été démarré. Le contrôleur d'ascenseur passe généralement en mode de fonctionnement 'Hors service'.

Test de fin de course exécuté [1031]

Le test de fin de course a été effectué. Vérifiez les détails tels que la vitesse ou la position atteinte en ouvrant simplement l'événement en consultant la valeur sur le tableau.

Test UCM exécuté [1032]

Le test UCM a été fait. Vérifiez les détails tels que la vitesse ou la position atteinte en ouvrant simplement l'événement en consultant la valeur du tableau.

Signal de réinitialisation de l'inspection en cuvette requis [1033]

En ce qui concerne la réglementation EN81, un signal de réinitialisation de l’inspection en cuvette est nécessaire pour que l’ascenseur revienne au fonctionnement normal si le bouton de commande d’inspection de la cuvette a été activé une fois.

Porte x opération d'apprentissage [1034]

L'unité de porte est en mode de fonctionnement «Teach-in». Dans ce mode, la porte détermine la position fermée et ouverte ,la force nécessaire pour la faire fonctionner et calcule la courbe optimisée pour faire fonctionner le moteur de la porte.

Préavis de compteur de changement de direction [1035]

Le compteur de changement de direction a atteint la limite d'avertissement. Si l'élévateur utilise des câbles revêtus de plastique, le fabricant de ceux-ci définit un nombre maximal de changements de direction autorisés. Il existe un paramètre permettant de définir un seuil de 'pré-avertissement' et un 'Mise hors service'. Vous pouvez modifier les seuils et réinitialiser le compteur si les privilèges de mot de passe 'Setup' sont accordés.

Mode d'apprentissage PSU [1036]

Le codeur de sécurité ou l’unité de supervision de position (PSU) est en mode apprentissage, prêt à former les positions des niveaux. Dans ce mode, l'ascenseur ne peut généralement être utilisé qu'en mode électrique de secours.

Mode de configuration du PSU [1037]

Le codeur sécurisé ou l'unité de supervision de position (PSU) est en mode de configuration, prêt à régler avec précision les positions des niveaux. Dans ce mode, l'ascenseur peut généralement être utilisé en mode normal afin que le technicien puisse régler les niveaux.

Positions de niveaux non ascendant [1038]

Les positions au niveau du sol ne sont pas triées par ordre croissant, de bas en haut. Vous pouvez les consulter via le tableau des altitudes des niveaux. Vous trouverez le tableau des altitudes des niveaux dans le menu 'Paramètres' > 'Autres' > 'Unité de positionnement' > 'Positions des niveaux'.

Défaut de commutateur séparé 'porte x en toute sécurité [1039]

L'option permettant de supporter un commutateur séparé 'porte sécurisée fermée' est paramétrée, mais ce signal ne répond pas lorsque la porte a été fermée. Afin de se conformer à la norme EN81-20, certaines portes disposent d'un interrupteur de position séparé signalant que la porte de la cabine est fermée (mécaniquement) en toute sécurité. Ce signal est utilisé pour garantir que l'ascenseur peut être utilisé en toute sécurité en mode de pontage de la porte de la cabine.

Appels réactivés pour maintenance [1040]

Les appels désactivés ont été réactivés à des fins de maintenance à l'aide du menu «Service et assemblage». Ils seront automatiquement désactivés après 30 minutes si l'option n'est pas désactivée manuellement.

Dispositif de Tacquet désactivé via une entrée [1041]

Le dispositif de Tacquet a été temporairement désactivé via un terminal d’entrée. Cela signifie que la cabine ne sera pas posée la prochaine fois que l'ascenseur s'approchera d'un étage.

Fonctionnement de secours activé [1042]

L'opération d'alimentation de secours a été activée habituellement via la fonction d'entrée 'Alimentation de secours'.

L'alimentation de secours reste opérationnel [1043]

L'ascenseur est passé en mode de fonctionnement «Alimentation de secours ». Cela signifie qu'il traitera les appels mais avec les limitations définies par le système d'alimentation de secours. Une limite peut être la vitesse nominale sur laquelle l'ascenseur fonctionne. Le fait de passer dans ce mode est généralement dû à la fonction d'entrée «Mode alimentation de secours reste opérationnel».

Délai d'évacuation d'urgence [1044]

Un délai (intervalle de temps) a été configuré et doit expirer avant que l'ascenseur ne parvienne au niveau d'evacuation de secours. Vous trouvez cette option sous «Menu Paramètres» > «Contrôleur/Pilotage» «Plus» «Alimentation d'urgence» «Plus».

Batterie de système de secours [1045]

L'élévateur a été mis en mode de secours d'urgence par la batterie d'alimentation secourue. Dans ce mode, l'ascenseur commencera à se diriger vers l'étage le plus proche mais laissera l'entraînement (onduleur) choisir le sens de la résistance la plus faible.

Barrière immatérielle de sécurité porte désactivée x [1046]

Les barrières immatérielles de sécurité peuvent être désactivées et activées par porte via des signaux d'entrée. Envisagez un problème de sécurité si les barrières immatérielles de sécurité sont désactivées.

Barrière immatérielle de sécurité interrompue porte x [1047]

La barrière immatérielle de sécurité a été interrompue pendant le déplacement. L'ascenseur a été arrêté, les appels ont été annulés. L'ascenseur attend maintenant l'appel de la cabine ou l'ouverture de la porte palière pour redémarrer.

En attente de l'appel de la cabine ou de l'ouverture de la porte [1048]

En raison d'un arrêt d'urgence ou d'une barrière de sécurité, l'ascenseur attend maintenant l'appel de la cabine ou un événement d'ouverture de la porte pour sortir de l'état d'arrêt.

Numéro de fermeture de la porte x [1049]

La porte a plusieurs fois tenté de se fermer mais a échoué. Cela peut être causé par le blocage mécanique de la porte.

Opération de service [1050]

Pour entrer facilement dans le toit de la voiture ou dans la cuvette, cette opération automatisée va tout d’abord deplacer la cabine à l’étage où le technicien l’attend, ce qui lui donnera une chance de monter dans la cabine en s’assurant qu’elle est vide. Enfin, la cabine sera déplacée vers la position de service de la distance indiquée pour entrer sur le toit de la cabine ou dans la cuvette.Vous trouverez ces distances dans le menu 'Paramètres', 'Plus', 'Unité de positionnement', 'Distances et paramètres', 'Plus', 'Encore plus'.

Déplacement vers l'étage d'attente [1051]
Déplacement en position de service [1052]

Pour entrer facilement dans le toit de la voiture ou dans la cuvette, cette opération automatisée va tout d’abord deplacer la cabine à l’étage où le technicien l’attend, ce qui lui donnera une chance de monter dans la cabine en s’assurant qu’elle est vide. Enfin, la cabine sera déplacée vers la position de service de la distance indiquée pour entrer sur le toit de la cabine ou dans la cuvette.Vous trouverez ces distances dans le menu 'Paramètres', 'Plus', 'Unité de positionnement', 'Distances et paramètres', 'Plus', 'Encore plus'.

En attente de l'activation d'inspection dans le panneau de commande. [1053]

L'operation de service attend que le technicien active l'un des boutons de commande d'inspection.

Le temps du mode service a expiré [1054]

L'opération de service a un délai d'attente pour que le technicien puissse activer l'un des interrupteurs de commande d'inspection.

Appels invités, l'ascenseur est arrivé au mauvais étage. [1055]

Lors de l'appel invités, la cabine est arrivée à un étage autre que celui de la source ou de la destination.

Appels invité, un appel d'invité invalide a été entré. [1056]

Un appel d'invité invalide a été entré. Vérifiez si les paramètres correspondent aux niveaux et aux accés de portes réels.

Exécution du test de contact fin de course superieur. [1057]

Le test de fin de course a été effectué. Vérifiez les détails tels que la vitesse ou la position atteinte en ouvrant simplement l'événement en consultant la valeur sur le tableau.

Exécution du test de contact fin de course inférieur. [1058]

Le test de fin de course a été effectué. Vérifiez les détails tels que la vitesse ou la position atteinte en ouvrant simplement l'événement en consultant la valeur sur le tableau.

Vérifier les réglages du codeur de position [1059]

L'ascenseur a détecté une incompatibilité entre les réglages du codeur de position du contrôleur et de l'unité de codeur de position réelle/installée. Vérifiez si vous utilisez un encodeur linéaire ou rotatif et vérifiez les réglages indiqués sous «Paramètres» > «Plus» «Unité de positionnement» «Type d'unité de positionnement» «Type d'encodeur».

Mode de validation du PSU [1060]

Le codeur de sécurité ou l’unité de supervision de position (PSU) est en mode validation, prêt à ajuster et revoir les positions des niveaux. Dans ce mode, l'ascenseur peut généralement être utilisé en mode normal sans ouverture préalable de la porte.

Mode de pré-mise en service du PSU [1061]

Le codeur sécurisé ou l'unité de supervision de position (PSU) est en mode de pré-mise en service. Dans ce mode, l'ascenseur ne peut être utilisé qu'en mode de secours.

Déplacement vers le niveau de rappel incendie. [1062]

L’opération de rappel d’incendie a été activée généralement par l’intermédiaire d’un commutateur à clé situé au niveau. L'ascenseur se déplace maintenant vers l'étage de rappel d'incendie qui avait été configuré pour venir chercher le pompier. Vous trouverez les paramètres sous «Paramètres» > «Contrôleur/Pilotage» > «Plus» «Service/Corps de pompiers».

Ascenseur arrivé à l'étage de rappel d'incendie [1063]

L'ascenseur est arrivé à l'étage des rappels d'incendie en attendant que le pompier entre dans la cabine. L'ascenseur attend le démarrage de la deuxième phase des opérations du service d'incendie. Vous trouverez les paramètres associés sous «Paramètres» > «Contrôleur/Pilotage» «Plus» «Service/Corps de pompiers».

Opération de pompier activée [1064]

Le fonctionnement des pompiers a été activé généralement via un interrupteur à clé situé sur le palier. L'ascenseur se déplace maintenant vers l'étage de rappel d'incendie qui avait été configuré pour venir chercher le pompier. Vous trouverez les paramètres sous «Paramètres» > «Contrôleur/Pilotage» > «Plus» «Service/Corps de pompiers».

Service d'incendie (cabine) [1065]

Les pompiers ont activé le service d'incendie dans la cabineL'ascenseur se déplace maintenant via des appels de cabine contrôlés par le pompier. Vous trouverez les paramètres sous «Paramètres» > «Contrôleur/Pilotage» > «Plus» «Service/Corps de pompiers».

Porte de séparation non fermée [1066]

Cet ascenseur est équipé d'une porte de séparation utilisée pour le transport de marchandises. La porte ne peut être ouverte que si le signal de préférence de voiture a été activé. En fonctionnement normal, la porte de séparation doit toujours être fermée. Sinon, cela permettrait à plus de passagers de monter dans la voiture que permis.

Opération d'évacuation d'urgence [1067]

L'opération d'évacuation d'urgence a été activée. Ce mode de fonctionnement permet de déplacer la cabine à l'étage suivant en ouvrant le frein et en limitant la vitesse à 0,3 m/s maximum.

Voyage d'apprentissage automatique actif [1068]

L'opération de voyage d'apprentissage a été lancée via l'interface utilisateur. La position actuelle du niveau inférieur sera remplacée par la nouvelle position enseignée.

Ascenseur standard tourné vers US-ASME-A17.1 [1069]

La norme/code que l'ascenseur utilise pour fonctionner a été modifiée. Veillez à sélectionner le bon code pour la région dans laquelle l'ascenseur est utilisé. La norme EN81-20 est généralement appliquée pour l'Europe et le code ASME pour le marché nord-américain.

Ascenseur standard tourné vers EU-EN81-20 [1070]

La norme/code que l'ascenseur utilise pour fonctionner a été modifiée. Veillez à sélectionner le bon code pour la région dans laquelle l'ascenseur est utilisé. La norme EN81-20 est généralement appliquée pour l'Europe et le code ASME pour le marché nord-américain.

Les deux signaux du dispositif de pontage de sécurité sont activés [1071]

Pour l’entretien/la réparation des contacts de la chaîne de sécurité de la porte, un dispositif (interrupteur) doit permettre de contourner ces contacts en toute sécurité. Ceci est signalé au contrôleur d'ascenseur via deux entrées de surveillance.

Indication de surcharge active [1072]

La mesure de la charge du cabine a signalé que l'habitacle est surchargé. L'ascenseur ne démarre pas un trajet tant que le poids n'a pas été réduit. Normalement, il devrait y avoir un signal sonore dans la cabine qui indique aux passagers que trop de personnes sont entrées dans la cabine.

Opération de sauvetage d'urgence automatique désactivée [1073]

La fonction d'évacuation d'urgence automatique a été désactivée en raison de l'expiration du délai défini comme délai d'expiration. Quoi qu'il en soit, la fonction d'évacuation d'urgence manuelle est toujours activée. Ce mode de fonctionnement permet de déplacer le cabine à l'étage suivant en ouvrant le frein et en limitant la vitesse à 0,3 m/s maximum.

Opération de deplacement en mode plate-forme activée [1074]

En mode de fonctionnement plate-forme, les appels sont généralement effectues en fonction main morte nécessitant une pression constante pour entraîner l'ascenseur ou la plate-forme vers positions définies.

Démarrage du système [1075]

Le système est redémarré. Cela peut être dû à une panne de courant.

Démarrage de l'assistant de réglage des niveaux. [1076]

Afin de simplifier le réglage des positions de mise à niveau, un assistant a été démarré, qui permet de monter/descendre de la cabineau moyen de la vitesse de réglage. Le processus peut être

entièrement contrôlé via les boutons d'appel cabine.

Maintenance désactivée par temporisation [1077]

Le mode d'opération de maintenance a été automatiquement désactivé par le biais d'un délai d'attente. Les défauts seront maintenant enregistrés ou retransmis. Le stationnement est fondamentalement activé.

Garder les portes fermées désactivée par temporisation [1078]

Le mode de fonctionnement pour «garder les portes fermées» a été désactivé. Les portes de l'ascenseur doivent maintenant s'ouvrir lorsque vous vous approchez d'un étage.

Appels paliers activés par temporisation [1079]

Les appels paliers ont été réactivés automatiquement par le biais d'un délai d'attente de la minuterie de maintenance, généralement de 4 heures.

Max. essais de nivellage par étage/heure [1080]

L'ascenseur a fait autant de tentatives pour remettre la cabine à niveau en une heure sur le même étage, comme indiqué dans le paramètre 'Menu des réglages' >'Plus…' >'Unité d'entraînement' >'Plus…' >'Remise à niveau' >'Tentatives de remise à niveau par étage/heure'.

Temporisateur d'économie d'énergie activé [1081]

L'ascenseur reste inactif aprés la temporisation du'Energy Saving Timer', l'ascenseur a activé la sortie dédiée et a transmis le 'Energy Saving Level S4' via le bus CANopen. En général, les afficheurs CANopen et les unités d'entraînement réagissent en entrant automatiquement dans un mode d'économie d'énergie.

Veille minuteur active [1082]

L'ascenseur reste inactif aprés la temporisation du 'Standby Timer', l'ascenseur a activé la sortie dédiée et a transmis 'Energy Saving Level S6' via le bus CANopen. En règle générale, le CANopen affiche les machines de porte et les unités d'entraînement réagissent en entrant automatiquement dans un mode d'économie d'énergie.

Économie d'énergie Temps de réveil active [1083]

L'ascenseur reste inactif aprés la temporisation du'Energy Saving Timer', l'ascenseur a activé la sortie dédiée et a transmis le 'Energy Saving Level S4' via le bus CANopen. En général, les afficheurs CANopen et les unités d'entraînement réagissent en entrant automatiquement dans un mode d'économie d'énergie.

Temps de réveil de veille active [1084]

L'ascenseur reste inactif aprés la temporisation du 'Standby Timer', l'ascenseur a activé la sortie dédiée et a transmis 'Energy Saving Level S6' via le bus CANopen. En règle générale, le CANopen affiche les machines de porte et les unités d'entraînement réagissent en entrant automatiquement dans un mode d'économie d'énergie.

Opération de groupe désactivée via le terminal d'entrée [1085]

Le fonctionnement en groupe a été désactivé via un terminal

d'entrée. Cet ascenseur fonctionne maintenant en mode ascenseur simplex et suppose qu'aucun autre ascenseur n'est connecté aux mêmes appels paliers.

Test du limiteur de vitesse [1086]

L'assistant utilisé pour effectuer un test du limiteur de vitesse a été démarré.

Apprentissage de la distance de freinage activé. [1087]

L'assistant de distance de freinage determine automatiquement la distance necessaire pour que l'ascenseur s'arrete lorsque celui ci se deplace a V1…Vn. Normalement cet assistant s'utilise pour les variateurs de frequence classiques utilisant des vitesses plutot que des positions.

Mode de sauvetage de secours activée. [1088]

La fonction de sauvetage de secours a été activée par l'entrée correspondante 'Sauvetage de secours'

Opération de circulation actif [1089]

L'opération de circulation a été activée. L'ascenseur s'arrêtera à chaque étage, ce qui ouvrira et fermera les portes et modifiera finalement la direction des étages supérieur et inférieur.

Opération de circulation en pause [1090]

L'opération de circulation a été interrompue au fur et à mesure que le nombre donné de cycles complets d'étage a été effectué. Une fois le temps de pause écoulé, l'ascenseur recommence à faire tourner la table d'étage.

Appels de passagers Temps de blocage (mode circulation) [1091]

Les appels normaux des passagers ont été bloqués pendant la période donnée afin de ne pas trop interrompre la circulation.

Transport de produits chimiques/dangereux [1092]

Le mode de transport de produits chimiques/dangereux a été activé à l'aide d'un interrupteur à clé sur un étage. Ce mode de fonctionnement permet à un technicien aux arrêts de déplacer la voiture à n'importe quel étage où un tel interrupteur à clé est monté. Normalement, ces interrupteurs à clé ont trois positions. Une position neutre, une pour activer et une pour réinitialiser le mode de fonctionnement.

Chimiques/dangereux, terminant les appels de cage [1093]

Le mode de transport de produits chimiques/dangereux a été activé à l'aide d'un interrupteur à clé sur un étage. Ce mode de fonctionnement permet à un technicien aux arrêts de déplacer la voiture à n'importe quel étage où un tel interrupteur à clé est monté. Normalement, ces interrupteurs à clé ont trois positions. Une position neutre, une pour activer et une pour réinitialiser le mode de fonctionnement.

Mode d'opération de transport de voiture [1094]

Le mode de transport automobile a été activé via le paramètre

correspondant dans le menu de commande de l'ascenseur. Dans ce mode de fonctionnement, la commande de l'ascenseur dispose de barrières lumineuses de position pour s'assurer que le véhicule se trouve dans la bonne position sur la plate-forme. Afin d'instruire le conducteur, le système de commande d'ascenseur génère des feux de signalisation qui doivent être visibles pour le conducteur.

Transport de personnes actif [1095]

Si l'ascenseur est utilisé par des personnes ainsi que par des voitures ou des véhicules, il y a généralement un interrupteur à clé dans la cabine/la voiture qui peut être utilisé pour indiquer que ce passager est une personne et non une voiture et qu'il n'est pas nécessaire de placer le véhicule via les barrières optiques de position.

En attendant que la voiture/le véhicule soit positionné(e) [1096]

L'ascenseur attend que la voiture/le véhicule soit correctement placé sur la plate-forme ou dans la cabine. La position du véhicule est indiquée par les barrières optiques de position.

Tests des détecteurs de fumée ont commencé [1097]

Pour tester le détecteur de fumée dans la partie supérieure de la gaine, cette procédure automatisée peut être utilisée pour faciliter le test. Lorsque les techniciens sont sur le toit du panier, l'inspection est activée puis conduite jusqu'au sommet de la gaine. Le détecteur de fumée peut maintenant être testé avec un spray. Un avertisseur sonore est activé lorsque le détecteur de fumée se déclenche.

Retour au niveau du sol [1098]

En raison d'un défaut et parce que la cabine n'est pas affleurante, l'ascenseur revient à l'étage suivant afin de ne pas piéger les passagers.

Test de freinage a commencé [1099]

L'assistant utilisé pour effectuer un test de freinage a été démarré.

Verrouillage du redémarrage de l'ascenseur [1100]

Le signal d'entrée qui sert à bloquer le démarrage simultané de plusieurs ascenseurs a été activé par un autre ascenseur. Un délai d'attente pour ce signal peut être réglé sous ' Réglages > Plus… > Unité d'entraînement > Plus… > Encore plus… > Délai verrouillage du redémarrage de l'ascenseur'.

Le test du tampon a été activé [1101]

L'opération de test du tampon a été activée via l'assistant de test dédié.

Le test d'indication de surcharge a été activé [1102]

L'opération de test d'indication de surcharge a été activée via l'assistant de test dédié.

Essais des équipements de sécurité électrique en cours [1103]

L'assistant utilisé pour effectuer un test de freinage de sécurité

électrique a été lancé.

Programme «Fill» actif via le programmateur [1104]

L'opération de pointe est utilisée si un groupe de passagers a besoin de transport vers les étages supérieurs, par exemple lors du remplissage d'un immeuble de bureaux le matin ou si un groupe d'invités quitte une réunion pour le déjeuner.

Programme «Vide» actif via le programmateur [1105]

L'opération de pointe est utilisée si un groupe de passagers a besoin de transport vers les étages inférieurs, par exemple lorsque des employés quittent un immeuble de bureaux le soir ou un groupe d'invités quittant une réunion pour le déjeuner.

Programme «Fill» actif via le terminal [1106]

L'opération de pointe est utilisée si un groupe de passagers a besoin de transport vers les étages supérieurs, par exemple lors du remplissage d'un immeuble de bureaux le matin ou si un groupe d'invités quitte une réunion pour le déjeuner.

Programme «Vide» actif via le terminal [1107]

L'opération de pointe est utilisée si un groupe de passagers a besoin de transport vers les étages inférieurs, par exemple lorsque des employés quittent un immeuble de bureaux le soir ou un groupe d'invités quittant une réunion pour le déjeuner.

Interrupteur à clé 'Garder les portes fermées' actif [1108]

Le mode de fonctionnement «garder les portes fermées» a été activé. Les portes de l'ascenseur ne s'ouvriront pas lors de l'arrivée a l'étage.

Ascenseur standard tourné vers en l'ancien EU-EN81-1/2 [1109]

La norme/code que l'ascenseur utilise pour fonctionner a été modifiée. Veillez à sélectionner le bon code pour la région dans laquelle l'ascenseur est utilisé. La norme EN81-20 est généralement appliquée pour l'Europe et le code ASME pour le marché nord-américain.

Seuil d'avertissement d'exécution de lubrification atteint [1110]

Le système de commande de l'ascenseur émet un avertissement indiquant que le niveau d'huile restant dans le réservoir est trop bas si le temps de fonctionnement paramétré de la pompe à huile (lubrification) a été dépassé. Vous pouvez modifier la valeur en changeant dans le menu après «Menu Réglages > Plus… > Unité d'entraînement > Plus… > Encore plus… > Fonction de lubrification».

Service automatique de sauvetage des personnes handicapées [1111]

La deuxième phase de sauvetage des personnes handicapées d'un bâtiment a été activée. Il existe deux modes de fonctionnement possibles, dont le «Mode d'évacuation automatique» et le «Mode d'évacuation assistée par le conducteur».

Service à distance de sauvetage des personnes handicapées [1112]

La deuxième phase de sauvetage des personnes handicapées d'un bâtiment a été activée. Il existe deux modes de fonctionnement possibles, dont le «Mode d'évacuation automatique» et le «Mode

d'évacuation assistée par le conducteur».

Sauvetage de personnes handicapées accompagnées du chauffeur [1113]

La deuxième phase de sauvetage des personnes handicapées d'un bâtiment a été activée. Il existe deux modes de fonctionnement possibles, dont le «Mode d'évacuation automatique» et le «Mode d'évacuation assistée par le conducteur».

L'opération du service d'évacuation/sauvetage a été suspendue [1114]

L'opération du service d'évacuation/sauvetage a été suspendue par le signal d'entrée dédié 'Interruption de l'opération d'évacuation/sauvetage'. Ce signal est généralement émis par un système de gestion du bâtiment si de la fumée ou un incendie/chaleur a été détecté dans la salle des machines ou dans une autre salle d'installation électrique importante et/ou dans les zones de sécurité utilisées pour évacuer les personnes.

La porte palière est continuellement ouverte [1115]

La porte manuelle a été ouverte en permanence pendant plus d'une minute. Cela se produit généralement lorsque quelqu'un a quitté la voiture et a oublié de refermer la porte manuelle. Si cet ascenseur est un membre de l'équipe, l'ascenseur quittera l'équipe. Vous pouvez installer une 'sonnette' pour signaler aux passagers de refermer la porte.

S'il vous plaît fermer la porte [1116]

Les portes battantes ont été laissées ouvertes. Une fois le temps paramétré écoulé, le signal «Veuillez fermer la porte» s'affiche.

Le temps de fonctionnement de la pompe à huile a été remis à zéro [1117]

La réinitialisation de la valeur du runtimer de la pompe à huile doit être effectuée lorsque la bouteille ou le réservoir d'huile a été rempli d'huile et que le runtimer recommence à compter les secondes où la pompe à huile a été enclenchée.

Compteur de voyages d'intervalle de maintenance [1118]

Le seuil d'intervalle de maintenance du compteur de trajet indique que l'ascenseur a besoin de maintenance. Vous pouvez définir l'intervalle ou le seuil suivant dans 'Service & Montage' > 'Maintenance' > 'Plus…' > 'Encore plus…' > 'Intervalles de maintenance'.

Compteur de temps de fonctionnement d'intervalle de maintenance [1119]

Le seuil d'intervalle de maintenance pour les heures de fonctionnement indique que l'ascenseur a besoin de maintenance. Vous pouvez définir l'intervalle ou le seuil suivant dans 'Service & Montage' > 'Maintenance' > 'Plus…' > 'Encore plus…' > 'Intervalles de maintenance'.

Intervalle de maintenance Date & Heure [1120]

L'intervalle de maintenance Date & Heure indique que l'ascenseur a besoin d'être entretenu. Vous pouvez régler la date et l'heure suivantes dans la rubrique 'Service & Montage' > 'Maintenance' > 'Plus…' > 'Encore plus…' > 'Intervalles de maintenance'.

Début de l'assistant de test de la chaîne de sécurité [1121]

L'assistant pour le test de la fonction de supervision de la passerelle de sécurité a été lancé. Cet assistant est généralement utilisé pour émuler un pont de la chaîne de sécurité afin de vérifier si l'ascenseur ne serait pas bloqué.

Ascenseur standard tourné vers AS1735 (Australie) [1122]

La norme/code que l'ascenseur utilise pour fonctionner a été modifiée. Veillez à sélectionner le bon code pour la région dans laquelle l'ascenseur est utilisé. La norme EN81-20 est généralement appliquée pour l'Europe et le code ASME pour le marché nord-américain.

Le lecteur a indiqué > [1123]

Si le lecteur n'est pas prêt à conduire, il peut transmettre un message pour simplifier le dépannage.

Conduisez en position de rétraction du tablier télescopique [1124]

Ces tablier télescopique sont généralement à ressort et maintenus par un électro-aimant. En cas de panne de courant, ils sont repoussés et lorsque le courant revient, l'ascenseur doit les repousser en se déplaçant sous le rez-de-chaussée pour que le seuil touche le sol. L'ascenseur s'arrête lorsque le signal d'entrée indique que le seuil est repoussé ou que la distance maximale spécifiée a été atteinte.

Tirez le tablier télescopique [1125]

Ces tablier télescopique sont généralement à ressort et maintenus par un électro-aimant. En cas de panne de courant, ils sont repoussés et lorsque le courant revient, l'ascenseur doit les repousser en se déplaçant sous le rez-de-chaussée pour que le seuil touche le sol. L'ascenseur s'arrête lorsque le signal d'entrée indique que le seuil est repoussé ou que la distance maximale spécifiée a été atteinte.

Attendre le signal de sécurité à l'arrêt intermédiaire [1126]

Comme défini par le paramètre «Attendre le signal de sécurité à l'étage d'arrêt intermédiaire», l'ascenseur de la butée intermédiaire attend maintenant le signal «Fonction spéciale > Course de sécurité», qui doit être activé une fois pour continuer vers l'étage de destination.

Attendre le signal de sécurité avant de commencer à conduire [1127]

Comme défini par le tableau dédié «Attendre le tableau de porte du signal de sécurité», l'ascenseur attend que le signal «Fonction spéciale > Sécurité Run» augmente une fois pour commencer à conduire vers la destination enregistrée.

Entrée de supervision générique 1 # [1128]

L'une des entrées de supervision génériques a été déclenchée. Ces entrées peuvent être utilisées pour un large éventail de fonctions. Veuillez vous référer aux schémas actuels de votre ascenseur. Habituellement, ils sont utilisés 'fil coupé sur interconnection'.

Entrée de supervision générique 2 # [1129]
Entrée de supervision générique 3 # [1130]
Entrée de supervision générique 4 # [1131]
Entrée de supervision générique 5 # [1132]
Entrée de supervision générique 6 # [1133]
Entrée de supervision générique 7 # [1134]
Entrée de supervision générique 8 # [1135]
Entrée de supervision générique 9 # [1136]
Entrée de supervision générique 10 # [1137]
Entrée de supervision générique 11 # [1138]
Entrée de supervision générique 12 # [1139]
Entrée de supervision générique 13 # [1140]
Entrée de supervision générique 14 # [1141]
Entrée de supervision générique 15 # [1142]
Entrée de supervision générique 16 # [1143]

Signal de zone de porte externe tardif à la sortie de l'étage x [1144]

Lors de la conduite d'un étage à un autre, le signal de la zone de porte extérieure semble avoir récemment baissé. Cela peut provoquer une défaillance du circuit de sécurité au niveau de l'étage d'arrêt et un blocage non volatil de l'ascenseur.

Interrupteur de fin de course de porte x fermé bloqué [1145]

L'un des interrupteurs de fin de course de la porte semble être bloqué. Le signal est activé en permanence. Cela peut être un problème mécanique ou un pont électrique. Si l'interrupteur de fin de course de porte était connecté directement à l'entraînement de porte, ce qui donne alors une sortie de relais sans potentiel à la commande, il se peut que ce relais soit défectueux. Si les interrupteurs de fin de course sont normalement fermés, vérifiez également le câblage. Une rupture de fil pourrait alors simuler un interrupteur de fin de course activé en permanence.

Interrupteur de fin de course de porte x ouvert bloqué [1146]

L'un des interrupteurs de fin de course de la porte semble être bloqué. Le signal est activé en permanence. Cela peut être un problème mécanique ou un pont électrique. Si l'interrupteur de fin de course de porte était connecté directement à l'entraînement de porte, ce qui donne alors une sortie de relais sans potentiel à la commande, il se peut que ce relais soit défectueux. Si les interrupteurs de fin de course sont normalement fermés, vérifiez également le câblage. Une rupture de fil pourrait alors simuler un interrupteur de fin de course activé en permanence.

Le test du supervision de deplacement a été activé [1147]

L'opération de test du supervision de deplacement a été activée via l'assistant de test dédié.

Interrupteur de pré-fin de course 'haut' non déclenché au dernier étage [1148]

Les interrupteurs de fin de course sont normalement désactivés aux étages supérieurs et inférieurs pour éviter que l'ascenseur ne se déplace plus vers les arrêts de fin de course. Les interrupteurs sont normalement fermés et sont ouverts lorsque l'ascenseur entre à l'étage le plus bas ou le plus haut. Une erreur est déclenchée si ces interrupteurs sont ouverts alors que la cage d'ascenseur se trouve à un étage complètement différent.

Interrupteur de pré-fin de course 'bas' non activé au bas étage [1149]

Les interrupteurs de fin de course sont normalement désactivés aux

étages supérieurs et inférieurs pour éviter que l'ascenseur ne se déplace plus vers les arrêts de fin de course. Les interrupteurs sont normalement fermés et sont ouverts lorsque l'ascenseur entre à l'étage le plus bas ou le plus haut. Une erreur est déclenchée si ces interrupteurs sont ouverts alors que la cage d'ascenseur se trouve à un étage complètement différent.

Résultats des tests du limiteur de vitesse [1150]

Le test du limiteur de vitesse a été effectué. Vous pouvez trouver le résultat du test dans le texte de l'événement.

Résultat du test de freinage [1151]

L'assistant utilisé pour effectuer une opération de test de freinage a été exécuté. Les résultats du test se trouvent dans le texte de l'élément.

Résultats des tests du équipements de sécurité électrique [1152]

L'assistant utilisé pour effectuer l'opération de test du parachute électrique a été exécuté. Les résultats du test se trouvent dans le texte de l'élément.

Résultats des tests du UCM à la hausse [1153]

L'assistant utilisé pour effectuer l'opération de test du UCM a été exécuté. Les résultats du test se trouvent dans le texte de l'élément.

Résultats des tests du UCM à la baisse [1154]

L'assistant utilisé pour effectuer l'opération de test du UCM a été exécuté. Les résultats du test se trouvent dans le texte de l'élément.

Résultats des test de haute fin de course fermé [1155]

L'assistant utilisé pour effectuer l'opération de test fin de course fermé a été exécuté. Les résultats du test se trouvent dans le texte de l'élément.

Résultats des test de bas fin de course fermé [1156]

L'assistant utilisé pour effectuer l'opération de test fin de course fermé a été exécuté. Les résultats du test se trouvent dans le texte de l'élément.

Temps de provision pour les hélicoptères [1157]

Le temps d'attribution court après l'arrivée de l'ascenseur à l'étage d'attribution des hélicoptères, généralement le dernier étage du bâtiment ou la butée de toit. L'ascenseur attend ici que l'équipage de l'hélicoptère remette le patient.

Fonction d'hélicoptère en attente [1158]

L'ascenseur attend d'être appelé à l'étage de l'hélicoptère. Normalement, l'ascenseur est d'abord appelé par un appel prioritaire spécial, puis le personnel médical entre dans l'ascenseur et se rend à l'étage de l'hélicoptère par appel de voiture.

Détecteurs de fumée actifs [1159]

Un ou plusieurs avertisseurs d'incendie / de fumée ont été activés. Ces entrées sont activées lorsque de la fumée ou un incendie est détecté à un certain niveau.

Remplacement de l'encodeur de positionnement [1160]

L'assistant de remplacement de l'encodeur de position peut être utilisé lorsque l'encodeur existant doit être remplacé. Sélectionnez l'étage où la voiture est à fleur de sol et le système initialisera le codeur nouvellement installé pour refléter cette position à fleur de sol.

Maintenance activée à distance [1161]

Le mode maintenance a été activé à distance (bus de terrain/cloud). Les défauts ne seront ni enregistrés ni transmis. Le stationnement est désactivé.

Fonction garder les portes fermées activé à distance [1162]

Le mode de fonctionnement «garder les portes fermées» a été activé à distance (bus de terrain/cloud). Les portes de l'ascenseur ne s'ouvriront pas lors de l'arrivée a l'étage.

Attendre le dégagement du rideau lumineux de sécurité [1163]

La barrière immatérielle de sécurité est interrompue de sorte que l'ascenseur ne peut pas démarrer le test de barrière immatérielle de sécurité afin de commencer le trajet.

Ascenseur standard tourné vers NZS4332 (Nouvelle-Zélande) [1164]

La norme/code que l'ascenseur utilise pour fonctionner a été modifiée. Veillez à sélectionner le bon code pour la région dans laquelle l'ascenseur est utilisé. La norme EN81-20 est généralement appliquée pour l'Europe et le code ASME pour le marché nord-américain.

Opération de service d'amarrage active à l'étage x [1165]

L'opération de rampe a été activée pour ajuster l'ascenseur à la hauteur d'une zone de chargement, par exemple un camion, lorsque les portes sont ouvertes. La voiture est généralement déplacée avec les portes ouvertes, pontant le commutateur de verrouillage des portes dans une zone de travail définie.

Désactiver temporairement l'arrêt d'inspection avant le niveau du sol [1166]

L'option permettant de mettre temporairement à zéro la distance de sécurité à laquelle l'ascenseur s'arrête avant le plancher supérieur ou inférieur pendant un déplacement d'inspection a été activée.

Synchronisation des cylindres hydrauliques [1167]

Si l'ascenseur est équipé de vérins hydrauliques en plusieurs parties, ils doivent être resynchronisés après un certain temps de fonctionnement. Sinon, les cylindres ne se déploieront plus de manière régulière et un cylindre atteindra la butée avant les autres. Pour resynchroniser les cylindres, l'ascenseur se déplace

à vitesse lente jusqu'au tampon et y reste un certain temps avec les valves ouvertes jusqu'à ce que tous les cylindres soient à nouveau complètement rétractés.

Entraînement à la synchronisation Cylindre hydraulique [1168]

Si l'ascenseur est équipé de vérins hydrauliques en plusieurs parties, ils doivent être resynchronisés après un certain temps de fonctionnement. Sinon, les cylindres ne se déploieront plus de manière régulière et un cylindre atteindra la butée avant les autres. Pour resynchroniser les cylindres, l'ascenseur se déplace à vitesse lente jusqu'au tampon et y reste un certain temps avec les valves ouvertes jusqu'à ce que tous les cylindres soient à nouveau complètement rétractés.

Opération de nettoyage activée [1169]

L'opération de nettoyage a été activée, ce qui maintiendra l'ascenseur à l'arrêt à certains étages avec la possibilité d'actionner les portes à l'aide des boutons d'ouverture/de fermeture des portes. Les appels de palier et les appels de cabine seront annulés et rendus non opérationnels. Cette fonction est généralement activée par un interrupteur à clé.

Barrière immatérielle de signalisation de défaut x [1170]

En ce qui concerne les réglementations EN, la barrière immatérielle doit signaler un état de défaut interne afin que la manœuvre de l'ascenseur puisse terminer le dernier voyage et entrer en mode de fonctionnement hors service. Ce signal de défaut a été activé par la barrière immatérielle.

Le signal de zone de porte a chuté à l'arrêt [1171]

Le signal de zone de porte s'est éteint alors que l'ascenseur était immobile. Il peut en résulter que le module SZ pour le pontage de porte ne peut plus être réactivé et que l'ascenseur reste bloqué. Les deux signaux de zone doivent d'abord retomber puis être réactivés pour que le pontage de porte puisse être à nouveau utilisé.

Redémarrage du système requis [1172]

Certains paramètres essentiels de l'ascenseur ayant été modifiés, il est nécessaire de redémarrer le système.

Redémarrage (Reboot) nécessaire [1173]

Depuis que l'application d'ascenseur a été mise à jour, il est nécessaire de redémarrer complètement la commande d'ascenseur, c'est-à-dire d'effectuer un redémarrage.

Redémarrage manuel du nœud [1174]

Un nœud CANopen a été redémarré manuellement via l'interface utilisateur du contrôleur d'ascenseur (liste des nœuds).

Attendre l'interruption du verrou de la porte palière [1175]

L'ascenseur attend que la commande d'inspection sur le toit de la cabine soit réinitialisée, ce qui nécessite de déverrouiller/verrouiller la porte palière après que l'inspection a été à nouveau désactivée. Le cycle de verrouillage des portes est utilisé comme signe que le technicien a effectivement quitté le covoiturage.

Attente de l'activation de l'inspection d'ouverture de la porte palière [1176]

Le circuit de sécurité des portes a été interrompu sans surveillance. Comme le paramètre correspondant a été activé dans la commande, l'ascenseur attend maintenant que le technicien active la commande d'inspection.

Direction d'inspection vers le haut verrouillée [1177]

En raison du paramètre dédié à l'activation de l'opération d'inspection lors d'une ouverture de porte palière non surveillée, la direction d'inspection vers le haut a été désactivée. Elle sera réactivée dès que l'ascenseur sera conduit une fois vers le bas par le technicien.

Transmetteur de position de sécurité en mode EN81-21 [1178]

Le transmetteur de position de sécurité (SIL3) (PSU) a été commuté en mode EN81-21 pour sécuriser la salle de sécurité dans la fosse basse ou la hauteur réduite.

Attente de la fermeture du relais (SAC) du codeur de sécurité (PSU) [1179]

Le codeur de sécurité utilisé (PSU) comporte un relais (SAC) dans le circuit de sécurité (derrière les portes) qui doit être fermé pour que le variateur puisse être alimenté. Ce relais semble être encore ouvert en regardant l'état du codeur. Vérifiez l'absence d'erreur du codeur de sécurité (PSU) et consultez son manuel.

Maximum de trajets atteint avec l'énergie de secours [1180]

Le nombre maximum de voyages qui a été paramétré dans les paramètres de l'alimentation de secours a été atteint.

Test automatique des freins en cours [1181]

Normalement, ce test est effectué lorsque l'ascenseur est au ralenti, les portes sont fermées et aucun passager n'est entré dans la cabine. Dans ce test, un côté du frein est ouvert et on vérifie si la voiture reste dans sa position. Si la cabine commence à bouger, le test échoue et l'ascenseur passe en mode de verrouillage.

Relais de pontage interrupteur d'arrêt dans la voiture [1182]

Le relais utilisé pour ponter le commutateur d'arrêt de voiture pour les opérations de remise à niveau et de rappel au feu ne fonctionne pas ou est cassé. Cela signifie que l'entrée de supervision 'Supervision du relais de pontage du commutateur d'arrêt d'urgence en voiture' ne suit pas la sortie du relais. L'entrée de supervision doit être connectée à un contact normalement fermé du relais de manière à ce qu'elle ait un pic élevé lorsque le relais est désactivé.

Test automatique des freins annulé par appel de cabine [1183]

Normalement, ce test est effectué lorsque l'ascenseur est au ralenti, les portes sont fermées et aucun passager n'est entré dans la cabine. Dans ce test, un côté du frein est ouvert et on vérifie si la voiture reste dans sa position. Si la cabine commence à bouger, le test échoue et l'ascenseur passe en mode de verrouillage.

Test automatique des freins en attente [1184]

Normalement, ce test est effectué lorsque l'ascenseur est au ralenti, les portes sont fermées et aucun passager n'est entré dans la cabine. Dans ce test, un côté du frein est ouvert et on vérifie si la voiture reste dans sa position. Si la cabine commence à bouger, le test échoue et l'ascenseur passe en mode de verrouillage.

Évacuation en attente d'appel de voiture [1185]

Si l'évacuation d'urgence automatique qui déplace l'ascenseur à l'étage supérieur juste en ouvrant le frein ne démarre pas avant que le passager ait appuyé sur un bouton d'appel de la cabine, l'ascenseur attendra à l'arrêt.

Mode du préposé à l'ascenseur actif [1186]

Le mode conducteur d'ascenseur a été activé. L'ascenseur est maintenant contrôlé par un assistant au lieu des passagers à l'aide de boutons spéciaux dans le panneau de la cabine.

Ouverture de porte sur appels externes bloquée à distance [1187]

L'ouverture des portes via des appels de palier a été suspendue par la fonction d'entrée correspondante « Empêcher les appels à l'étage d'ouvrir la porte ». Au lieu de cela, les appels palier sont maintenus pendant une minute et la sortie « Appel à l'étage mais ouverture de porte bloquée par l'entrée » est activée pour indiquer à un centre de contrôle qu'un passager attend. Lorsque le délai expire, l'appel palier est supprimé.

Mot de passe de service saisi [1188]

Le contrôleur d'ascenseur a été sécurisé à l'aide d'un mot de passe de service. Ce mot de passe est généralement utilisé pour protéger les paramètres et les réglages utilisés lors de l'entretien de l'ascenseur. Ces paramètres sont mis en surbrillance avec une icône de clé jaune.

Mot de passe de configuration saisi [1189]

Le contrôleur d'ascenseur a été sécurisé avec un mot de passe de configuration. Ce mot de passe est utilisé pour protéger les paramètres de base et les réglages configurés en usine ou sur site lorsque l'ascenseur est assemblé. Ces paramètres sont marqués d'un symbole de clé rouge et peuvent être modifiés ultérieurement lorsque l'ascenseur est réparé ou modernisé.

Mise à jour du logiciel de l'ascenseur [1190]

Le logiciel d'application de l'ascenseur avait été mis à jour. Le logiciel existant avait été stocké dans le dossier de sauvegarde. Après cette mise à jour, le contrôleur de l'ascenseur a été redémarré.

Mode de fonctionnement en cas de tremblement de terre [1191]
Conduire au sol du tremblement de terre [1192]

En mode sismique, l'ascenseur se rend à l'étage défini et libère les passagers. Si aucun étage défini n'a été paramétré, l'ascenseur se rend à un étage au-dessus du centre de la cage pour s'assurer que le contrepoids se trouve sous la cabine si l'ascenseur en est équipé.

Attendre l'ouverture d'une porte de voiture [1193]

La fonction de surveillance 'Surveillance de l'ouverture de la porte de la cabine' a été activée. Elle veille à ce que l'ouverture de la porte battante soit toujours suivie de l'ouverture de la porte de la cabine et s'assure qu'aucun passager n'est coincé entre la porte palière et la porte de la cabine. Si l'ouverture de la porte de la cabine n'a pas été détectée, il n'est pas possible d'émettre un appel. Une fonction de sortie 'Ouverture de la porte du véhicule nécessaire' est activée et un message s'affiche à l'écran.

La porte de la cabine à commande manuelle est ouverte en permanence [1194]

La porte manuelle/battante a été ouverte en continu pendant plus d'une minute. Cela se produit généralement si quelqu'un a quitté la cabine et a oublié de refermer la porte manuelle. Si cet ascenseur est un membre de l'équipe, l'ascenseur quittera l'équipe. Vous pouvez configurer une « sonnette de porte » pour signaler aux passagers de refermer la porte.

Les étages ont été verrouillés via l'entrée [1195]

Un ou plusieurs étages étaient verrouillés via une fonction d'entrée, généralement un interrupteur à clé. Pour vérifier quels étages sont concernés, consultez la section 'Table de blocage de sol et de porte' dans le menu de diagnostic.

Planificateur de temps 1 désactivé par la fonction d'entrée [1196]
Planificateur de temps 2 désactivé par la fonction d'entrée [1197]
Planificateur de temps 3 désactivé par la fonction d'entrée [1198]
Planificateur de temps 4 désactivé par la fonction d'entrée [1199]

Une entrée du programmateur horaire a été désactivée par une fonction d'entrée, généralement un interrupteur à clé.

Définir un mot de passe pour éviter toute utilisation non autorisée ! [1200]

Assurez-vous de protéger au moins les paramètres importants du contrôleur d'ascenseur en définissant un mot de passe de « configuration » approprié. Vous pouvez le faire via l'interface utilisateur sous « Menu système → Sécurité ». Nous recommandons que votre mot de passe comporte au moins 6 caractères et qu'il ne soit pas le même pour tous vos ascenseurs. Vous pouvez également configurer un mot de passe de service qui protège les paramètres moins importants mais qui peuvent néanmoins affecter les performances de l'ascenseur.

Interrupteur de pré-fin de course 'haut' déclenché [1201]
Interrupteur de pré-fin de course 'bas' déclenché [1202]

Un interrupteur de pré-fin de course s'est déclenché alors que la voiture n'était pas à l'arrêt final. Il peut y avoir un problème de câblage ou une connexion lâche. Par conséquent, vérifiez à nouveau les signaux des commutateurs et assurez-vous que les connexions sont serrées et stables.

Porte de surveillance des conditions [1203]

Certains points de données de surveillance de l'état indiquent qu'un périphérique tel que la porte ou l'unité d'entraînement indique un besoin de maintenance. Pour l'examiner de plus près, allez dans Assemblage & Réparation > Surveilance de l'état et allez plus loin jusqu'à l'unité indiquée.

Entraînement de surveillance conditionnelle [1204]

Certains points de données de surveillance de l'état indiquent qu'un périphérique tel que la porte ou l'unité d'entraînement indique un besoin de maintenance. Pour l'examiner de plus près, allez dans Assemblage & Réparation > Surveilance de l'état et allez plus loin jusqu'à l'unité indiquée.

Détecteur de corps continuellement interrompu [1205]

L'entrée du détecteur de présence (détecteur de corps) s'est déclenchée en continu pendant plus de 15 minutes consécutives. Cela pourrait indiquer que le détecteur est bloqué ou défectueux. Vérifiez le détecteur et assurez-vous qu'il n'est pas déclenché par autre chose qu'un passager dans la voiture.

Barrière lumineuse éventuellement défectueuse [1206]

Si aucun changement de barrière lumineuse n'a été détecté après 20 trajets comprenant des appels de cabine, à l'exclusion des appels aléatoires et des appels de planificateur de temps, un avertissement est généré dans l'état du liftier. En outre, la date du dernier changement d'état de la barrière lumineuse est toujours enregistrée. Cette surveillance peut être activée et désactivée dans les paramètres du liftier.

Bouton « Porte ouverte » peut être défectueux [1207]

Si 100 trajets avec appels de passagers sont comptés d'affilée sans appuyer sur le bouton d'ouverture de porte, à l'exception des appels aléatoires et des appels programmés, un avertissement est généré dans l'état du préposé à l'ascenseur. De plus, la date de la dernière opération est toujours stockée. Cette surveillance peut être activée et désactivée dans les paramètres du préposé à l'ascenseur.

Test autom. des freins de sécurité en attente [1208]

Ce test est effectué lorsque l'ascenseur est à l'arrêt, que les portes sont fermées et qu'aucun passager n'est monté dans la cabine. Le test enclenche électriquement le dispositif de sécurité. Un capteur vérifie ensuite le fonctionnement mécanique et transmet l'information au contrôleur.

Le test autom. des freins de sécurité est en cours [1209]

Ce test est effectué lorsque l'ascenseur est à l'arrêt, que les portes sont fermées et qu'aucun passager n'est monté dans la cabine. Le test enclenche électriquement le dispositif de sécurité. Un capteur vérifie ensuite le fonctionnement mécanique et transmet l'information au contrôleur.

Groupe d'utilisateurs en attente d'une charge réduite [1210]

La fonctionnalité Groupes d'utilisateurs passagers est active. L'idée est que ces groupes de passagers ne pourront saisir les appels de cabine qu'aux étages/portes donnés, lorsqu'ils seront également entrés dans l'ascenseur depuis l'un de ces paliers. Pour que cela fonctionne, ces appels de cabine doivent être désactivés pour les passagers normaux, via la table de désactivation des appels de cabine en premier lieu.

Opération de nettoyage en attente d'appels [1211]

L'opération de nettoyage a été activée mais il reste encore des appels de voiture à traiter en premier. Lorsque tous les appels de cabine ont été traités, l'ascenseur se rend directement à

l'étage où la clé de nettoyage a été activée.

Test de freinage de sécurité de la zone de protection du PSU actif [1212]

Le processus de test pour le déclenchement du frein de sécurité lors de l'entrée dans l'abri supérieur/inférieur a été activé à l'aide de l'assistant de test fourni.

Avertissement de courroie/câble de traction usé [1213]

Si l'ascenseur est équipé d'un dispositif de surveillance des courroies/câbles de transport qui surveille l'état des âmes en acier des courroies ou des câbles plastifiés, vous recevrez un avertissement d'usure et plus tard un message d'erreur d'usure si ces dispositifs détectent que le les ceintures ou les cordes sont usées en raison de la rupture des âmes en acier.

Mode de déplacement direct actif [1214]

En mode « Voyage direct », les appels d'étage et de cabine sont gelés et seuls les appels de cabine prioritaires sont traités. Si un bouton d'appel de cabine normal est enfoncé, il sera verrouillé une fois comme un appel de cabine prioritaire. L'idée est que lorsque vous appuyez sur le terminal d'entrée dédié, vous pourrez entrer une fois un appel de cabine et l'ascenseur se dirigera directement vers cet étage. Ensuite, il continuera avec les autres appels réguliers.

109.3 Défauts

L'ascenseur est verrouillé. [2001]

L'ascenseur est en mode de verrouillage parce qu'une erreur s'est produite qui ne permet pas à l'ascenseur de revenir automatiquement au fonctionnement normal.

L'ascenseur s'est arrêté de manière imprécise - risque de trébucher. [2002]

L'ascenseur s'est arrêté de manière imprécise, les passagers peuvent trébucher en entrant ou en sortant de la cabine. En ce qui concerne les réglementations EN, l'ascenseur doit s'arrêter dans une plage maximale de 10 mm.

Défaut du circuit de sécurité primaires [2003]

La chaîne de sécurité primaire a été interrompue. Cela peut être causé par des interrupteurs de fin de course, le limiteur de vitesse ou le dispositif de sécurité. Consulter le schéma de câblage de ce système d'ascenseur pour exclure tous les points du circuit de la chaîné de sécurité.

Défaut de coupure de la chaîne de sécurité primaire en marche [2004]

La chaîne de sécurité primaire a été interrompue. Cela peut être causé par des interrupteurs de fin de course, le limiteur de vitesse ou le dispositif de sécurité. Consulter le schéma de câblage de ce système d'ascenseur pour exclure tous les points du circuit de la chaîné de sécurité.

Arrêt d'urgence, chaîne de sécurité [2005]

La «chaîne de sécurité d'arrêt d'urgence» a été ouverte. Cela peut être causé par un interrupteur d'urgence, des barrières immatérielles de sécurité ou d'autres équipements de sécurité. Consultez les schémas de cette installation d'ascenseur pour suivre le défaut dans la chaîne d'arrêt d'urgence.

Coupure de l'Arrêt d'urgence de la chaîne de sécurité en marche [2006]

La «chaîne de sécurité d'arrêt d'urgence» a été ouverte. Cela peut être causé par un interrupteur d'urgence, des barrières immatérielles de sécurité ou d'autres équipements de sécurité. Consultez les schémas de cette installation d'ascenseur pour suivre le défaut dans la chaîne d'arrêt d'urgence.

Chaîne de sécurité de porte palière [2007]

La «chaîne de sécurité de la porte palière» a été ouverte. Cela peut être causé par un contact de porte pivotant/manuel défectueux ou par le contact de la cabine /de la cabine avec le verrouillage de la porte. Consultez les schémas de cette installation d'ascenseur pour suivre le défaut dans la chaîne de la porte palière.

Chaîne de sécurité porte palière/porte palière en marche [2008]

La «chaîne de sécurité de la porte palière» a été ouverte. Cela peut être causé par un contact de porte pivotant/manuel défectueux ou par le contact de la cabine /de la cabine avec le verrouillage de la porte. Consultez les schémas de cette installation d'ascenseur pour suivre le défaut dans la chaîne de la porte palière.

Chaîne de sécurité porte cabine A [2009]

La «porte de la cabine dans la chaîne de circuit de sécurité» a été interrompue. Cela peut être dû à un contact de porte de cabine qui n’est plus fiable ou à la porte de la cabine elle-même si le vantail de la porte n’est pas correctement fermé. Consultez le schéma électrique pour exclure tous les points de la porte de la cabine A.

Porte de Cabine A chaîne de sécurité en marche [2010]

La «porte de la cabine dans la chaîne de circuit de sécurité» a été interrompue. Cela peut être dû à un contact de porte de cabine qui n’est plus fiable ou à la porte de la cabine elle-même si le vantail de la porte n’est pas correctement fermé. Consultez le schéma électrique pour exclure tous les points de la porte de la cabine A.

Chaîne de sécurité porte cabine B [2011]

La «Chaîne de sécurité porte de Cabine B» a été ouverte. Cela peut être dû à un contact de porte de voiture défectueux ou au fait que le panneau de la porte B ne soit pas correctement fermé. Consultez les schémas de cette installation d'ascenseur pour suivre le défaut dans la chaîne B.

Porte de cabine B chaîne de sécurité en marche [2012]

La «Chaîne de sécurité porte de Cabine B» a été ouverte. Cela peut être dû à un contact de porte de voiture défectueux ou au fait que le panneau de la porte B ne soit pas correctement fermé. Consultez les schémas de cette installation d'ascenseur pour suivre le défaut dans la chaîne B.

Chaîne de sécurité de verrouillage de porte palière [2013]

La «chaîne de sécurité de verrouillage de porte palière» a été ouverte. Cela peut être causé par un contact de serrure de porte défectueux ou par le contact de la cabine/de la cabine avec la porte/la serrure /bras de serrure. Consultez les schémas de cette installation d'ascenseur pour suivre le problème dans la chaîne de

verrouillage de la porte palière.

Chaîne de sécurité de verrouillage de porte palière en marche [2014]

La «chaîne de sécurité de verrouillage de porte palière» a été ouverte. Cela peut être causé par un contact de serrure de porte défectueux ou par le contact de la cabine/de la cabine avec la porte/la serrure /bras de serrure. Consultez les schémas de cette installation d'ascenseur pour suivre le problème dans la chaîne de verrouillage de la porte palière.

Défaut de la chaîne de sécurité [2015]

La «chaîne de sécurité» a été ouverte. Cela peut être causé par un équipement de sécurité ou par un contact de porte/serrure défectueux ou par le contact de la cabine/de la voiture avec la porte/la serrure en gras ou au rouleau. Consultez les schémas de cette installation d'ascenseur pour suivre le problème dans la chaîne de sécurité.

Défaut de la chaîne de sécurité en marche [2016]

La «chaîne de sécurité» a été ouverte. Cela peut être causé par un équipement de sécurité ou par un contact de porte/serrure défectueux ou par le contact de la cabine/de la voiture avec la porte/la serrure en gras ou au rouleau. Consultez les schémas de cette installation d'ascenseur pour suivre le problème dans la chaîne de sécurité.

Re-nivellage a échoué [2017]

La cabine n’était pas a niveau, l’ascenseur a donc essayé de remettre à niveau la cabine. Quoi qu'il en soit, cette opération a échoué.

Défaut du circuit de sécurité de nivelage [2018]

La cabine n’était pas de niveau, l’ascenseur a donc essayé de remettre à niveau la cabine. Quoi qu’il en soit, cette opération a échoué en raison d’un problème concernant le circuit de sécurité (SZ) pour le pontage de porte.

Défaut de porte en Re-nivellage [2019]

La cabine n’était pas a niveau, l’ascenseur a donc essayé de remettre à niveau la cabine. Quoi qu'il en soit, cette opération a échoué à cause du contact ou de l'état de la porte.

Re-nivellage defaut de variateur. [2020]

La cabine n’était pas de niveau, l’ascenseur a donc essayé de remettre à niveau la cabine. Quoi qu'il en soit, cette opération a échoué en raison d'un problème lié au variateur de fréquence.

Échec de la remise à niveau [2021]

La cabine n’était pas a niveau, l’ascenseur a donc essayé de remettre à niveau la cabine. Quoi qu'il en soit, cette opération a échoué à cause de l'unité de re-nivellage externe utilisée.

Délai d'ouverture de la porte [2022]

La porte ne s'est pas ouverte dans le délai imparti. Vérifiez l'entraînement et le fonctionnement de la porte et le laps de temps configuré en tant que «Temps de supervision de l'ouverture de la porte» dans les «Paramètres de la porte».

Délai de fermeture de la porte [2023]

La porte ne s'est pas (complètement) fermée dans le délai imparti. Vérifiez l'entraînement et les contacts de la porte et le laps de temps configuré en tant que «Temps de supervision de la fermeture de la porte» dans les «Paramètres de la porte».

Délai de verrouillage de la porte [2024]

La porte ne s'est pas fermée dans le temps imparti. Vérifiez le verrouillage de la porte/efforts et contacts et le laps de temps qui a été configuré comme 'Temps de supervision du verrouillage de la porte' dans les 'Paramètres de la porte'.

Les contacteurs du variateur sont collés(avec le variateur arrêté) [2025]

Le signal de supervision des contacteurs du variateur indique que les contacteurs sont collés mais que la commande les a désactivés. Vérifiez la logique/polarité du contacteur et le signal de supervision.

L'activation des contacteurs a échoué [2026]

L'activation des contacteurs du variateur a échoué. Vérifiez la polarité et le fonctionnement des contacteurs et du signal de supervision.

Fonctionnement des contacteurs d'entrainament perturbé [2027]

Les contacteurs d'entraînement ont été perturbés (coupés) pendant la course. Vérifiez la connexion et le fonctionnement du signal de supervision (feedback) utilisé pour surveiller les contacteurs.

Frein moteur x bloqué (frein désactivé) [2028]

Le signal de supervision du frein indique que le frein est toujours activé mais que la commande les a désactivés. Vérifiez la logique/polarité du contacteur de frein et le signal de supervision.

L'ouverture du frein x a échoué [2029]

L'ouverture du frein au début de la course a échoué. Vérifiez les contacteurs de frein et le contact de supervision utilisé comme signal de retour.

Frein (contacteurs) x perturbé [2030]

Le frein a été perturbé (désactivé) pendant la course. Vérifiez la connexion et le fonctionnement du signal de supervision (feedback) utilisé pour surveiller le frein.

Drive pas prêt [2031]

L'unité de variateur de fréquence n'est pas prête. Vérifiez le signal «prêt» du variateur ou la connexion de bus au système de variateur. Vérifiez l'indication d'état ou l'affichage du lecteur pour obtenir des informations d'erreur plus détaillées.

Drive pas prêt [2032]

L'unité de variateur de fréquence n'est pas prête. Vérifiez le signal «prêt» du variateur ou la connexion de bus au système de

variateur. Vérifiez l'indication d'état ou l'affichage du lecteur pour obtenir des informations d'erreur plus détaillées.

Défaut de données du codeur de position [2033]

Le contrôleur d'ascenseur n'a pas reçu les messages du codeur de position valides à temps. Veuillez vérifier la connexion du bus du codeur et son alimentation ou essayez de remplacer le codeur pour vérifier s'il est défectueux.

Valeur du codeur de position hors limites [2034]

Le contrôleur d'ascenseur a néanmoins reçu des messages du codeur de position en dehors de la plage valide (étage inférieur/supérieur). Vous pouvez faire un voyage d’apprentissage ou, si vous venez de remplacer le codeur, utilisez le bouton 'Remplacement du codeur' dans le menu 'Assemblage'.

Temps de supervision au démarrage [2035]

Le temps de supervision au démarrage du lecteur a expiré. L'ascenseur n'a pas pu quitter la zone de porte actuelle dans le délai imparti. Vérifiez le variateur et le paramètre 'Start Supervision Time'. La valeur typique serait de 15 s.

Temps de supervision de deplacement [2036]

Le temps de supervision de la course a expiré. L'ascenseur n'a pas pu atteindre la destination dans le délai imparti. Vérifiez l’entraînement et le paramètre «Temps de supervision de la course». La valeur typique serait de 45 s.

Temps de supervision de la décélération [2037]

Le temps de surveillance de décélération du variateur a expiré. L'élévateur n'a pas été en mesure de décélérer/freiner dans le délai imparti à l'approche du niveau. Vérifiez l’entraînement et le paramètre 'Durée de surveillance de décélération d’entraînement'. La valeur typique serait de 15 s.

Délai d'expiration de la commande du variateur [2038]

Une erreur de délai de commande du variateur a été détecté. Le variateur n'a pas réagi à une commande envoyée par le contrôleur d'ascenseur dans le délai imparti. Vérifiez si l'unité de commande donne plus d'indications sur une éventuelle erreur ou un avertissement.

Supervision des sens de rotation [2039]

Une erreur de supervision du sens de rotation a été détectée. La cabine a bougé dans le mauvais sens (opposé) en deplacement par rapport au système de codeur de positionnement. Vérifiez le câblage du frein, le système d’entraînement et les paramètres. Vérifiez également le codeur de positionnement.

Bouton de fermeture de la porte x bloqué/coincé [2040]

Le bouton de fermeture de la porte semble être bloqué ou coincé. Le signal est activé en permanence. Cela peut être un problème mécanique ou un pontage/dérivation électrique.

Porte x bouton ouverture bloqué/coincé [2041]

Le bouton d'ouverture de la porte semble être bloqué ou coincé. Le signal est activé en permanence. Cela peut être un problème mécanique ou un pontage/dérivation électrique.

L'embarquement n'a pas pu être terminé. [2042]

L’ascenseur n’a pas été en mesure de fermer/verrouiller les portes et de démarrer en raison d’une défaillance de la porte empêchant la chaîne de se fermer.

Délai d'expiration du message [2043]

En règle générale, le variateur de frequence transmet régulièrement une information d’état via l’interface de bus. Si ce n'est pas le cas, le délai expire et l'ascenseur suppose que le variateur n'est plus prêt.

Echec du pontage du contact porte/serrure à l'étage x [2044]

Le circuit de sécurité n’a pas pu relier le contact porte/serrure. Cela peut être dû au fait que l'un des signaux de zone n'est pas défini ou instable.

Echec du pontage porte/serrure par zone externe à l'étage x [2045]

Le circuit de sécurité n'a pas été en mesure de ponter le contact porte/serrure car le signal de zone externe n'était pas activé ou instable.

Le pontage du contact de porte/serrure s'est ouvert à l'étage x [2046]

Le circuit de pontage de contact porte/serrure a été désactivé de manière inattendue, généralement à cause de l’interruption ou de l’arrêt de l’un des signaux de zone de porte.

La zone de pontage porte/serrure s'est ouverte à l'étage x [2047]

Le circuit de pontage de contact porte/serrure a été désactivé de manière inattendue, généralement à cause de l’interruption ou de l’arrêt de l’un des signaux de zone de porte.

La température du variateur/moteur est trop élevée. [2048]

La température du moteur/variateur est trop élevée pour fonctionner. Cela peut être signalé par un PTC classique via une entrée directement du moteur ou du contact de temperature du moteur.

Supervision de tension d'éclairage de cabine [2049]

La surveillance de la tension de l'éclairage de la cabine a détecté une panne de courant. Habituellement, l'alimentation de la lumière de la cabine a son propre circuit et fusible.

Erreur lors du transfert de la position cible vers le variateur. [2050]

Le contrôleur d'ascenseur et le variateur de frequence établissent une connection avec le systeme de positionnement afin de deplacer l'ascenseur vers une destination définie. Cette connection a échoué à plusieurs reprises.

Détection de mouvement involontaire de la cabine [2051]

Un mouvement inattendu de cabine a été détecté. La cabine a quitté la zone des portes même si les portes étaient toujours ouvertes conformément à la chaîne de sécurité.

Niveau d'alarme incendie non accessible [2052]

Le niveau d'alarme incendie ne peut pas être atteint car certains détecteurs de fumée/incendie indiquent que l'ascenseur devrait passer devant un sol déjà enfumé/en feu Vous pouvez modifier la politique relative au passage des planchers enfumés/en feu si les portes de l'installation de l'ascenseur répondent aux spécifications.

Pont/dérivation de la chaîne de sécurité de portes détecté [2053]

Un pont ou une derivation de la chaîne de sécurité a été détecté en surveillant les portes qui ont été déverrouillées ou ouvertes et en vérifiant si la chaîne de sécurité était ouverte. Normalement, la chaîne de sécurité doit s'ouvrir si les portes sont déverrouillées ou ouvertes. Si ce n'est pas le cas pendant quelques secondes, le système bloquera l'ascenseur. Une chaîne de sécurité pontée entraîne un risque élevé d'accident.

Ascenseur bloqué par l' Assistant de test [2054]

L’assistant de test a bloqué l’élévateur pour s’assurer qu’il ne puisse pas revenir automatiquement à son fonctionnement normal. Avant de débloquer l'ascenseur, vérifiez que toutes les modifications effectuées pour les tests/inspections ont été annulées. En règle générale, vérifiez qu'il est sûr de ramener l'ascenseur à la normale.

Le circuit de pontage de porte/serrure s'est ouvert sous l'effet d'une vitesse trop élevée à l'étage x [2055]

Le circuit de pontage des contacts porte/serrure a été désactivé de manière inattendue car la vitesse de la cabine dépasse la valeur maximale autorisée pour l'opération en question.

Defaut de phase/perte de phase détectée [2056]

Un défaut/perte de phase électrique a été signalée via l'entrée de supervision. L’entraînement surveille souvent la perte de phase aujourd’hui, mais si ce n’est pas le cas, une unité externe peut être utilisée et connectée via une entrée au contrôleur, ce qui génère l’erreur.

Contacts de pré fin de de course défectueux [2057]

Les signaux du contact de pre de fin de course ou présignalisation sont défectueux. Fondamentalement, les interrupteurs de pré-limite situés en haut et en bas de la gaine ne peuvent pas être actionnés en même temps. Gardez à l'esprit que les interrupteurs sont normalement fermés. Ils s’ouvrent si la cabine atteint la position haute ou basse.

Les deux signaux du dispositif de pontage de sécurité sont activés [2058]

Pour l’entretien/la réparation des contacts de la chaîne de sécurité de la porte, un dispositif (interrupteur) doit permettre de contourner ces contacts en toute sécurité. Ceci est signalé au contrôleur d'ascenseur via deux entrées de surveillance. Il ne

doit pas être possible de ponter la cabine et les portes paliéres ensemble.
Le fin de course de la porte x 'ouvert' n'a pas été actionné à temps. [2059]

L’interrupteur de fin de course «porte ouverte» n’a pas été utilisé dans le délai imparti pour l’ouverture des portes. Vérifiez le délai d’expiration et le commutateur (polarité). Vous trouverez les temps d'ouverture des portes sous «Paramètres» «Portes» «Propriétés des portes» «Porte X» «Temps d'ouverture/fermeture des portes.

L'interrupteur de fin de course «fermeture» de la porte x n'a pas été actionné à temps. [2060]

L’interrupteur de fin de course de fermeture de la porte n’a pas été actionné dans le délai imparti lors de la fermeture des portes. Vérifiez le délai d’expiration et le commutateur (polarité). Vous trouverez les temps d'ouverture des portes sous «Paramètres» «Portes» «Propriétés des portes» «Porte X» «Temps d'ouverture/fermeture des portes.

Défaillance matérielle de la carte SB (chaîne de sécurité). [2061]

La carte SB (chaîne de sécurité) n'a pas pu être reconnue au démarrage du système. Vérifiez que le câble souple reliant la carte SB à la carte CPU est correctement connecté.

CAN1: conflit d'identificateur de noeud avec un composant. [2062]

Un autre composant de CAN1 est en conflit avec ce contrôleur d'ascenseur en ce qui concerne l'identifiant du nœud. Vérifiez la configuration de votre bus et la 'LED d'erreur' rouge des autres composants pour résoudre le conflit.

CAN2: Ascenseurs utilisant le même identifiant de goupe. [2063]

Si vous travaillez en mode de groupe, chaque groupe doit être informé du membre de l'équipe à représenter. Il n'est pas autorisé d'avoir le même membre de groupe (numéro) deux fois. Vérifiez les réglages de tous les ascenseurs connectés via CAN2 dans «Paramètres» «Plus» «Basics» «Ascenseur simplex/multiplex».

Défaut d'activation de la protection anti-chute [2064]

La protection contre les chutes (parachute) n'a pas pu être activée correctement. Cela signifie que le contact de réaction du systeme bloquant le régulateur de vitesse ne signale pas qu'il est libre et permet donc à la poulie du régulateur de vitesse de tourner.

Défaut de déclenchement du parachute [2065]

La protection contre les chutes n'a pas pu être libérée correctement(parachute). Cela signifie que le contact de retour du systeme n'a pas signalé qu'il est revenu dans sa position bloquant le régulateur de vitesse.

Supervision des sens de déplacement [2066]

Une erreur de supervision du mouvement de la cabine a été détectée. la cabine s'est arrêtée de manière inattendue alors qu'elle se deplaçait déjà. Cela peut se produire pour les systèmes à codeur de rotation si la courroie à dents du codeur est déchirée par la poulie. La même chose peut se produire de manière similaire sur les systèmes de codage linéaires.

Inspection et sauvetage d'urgence activés [2067]

Le sauvetage et l'inspection d'urgence ont été activés ensemble. En ce qui concerne la réglementation EN, la manoeuvre d'inspection doit neutraliser le systeme de secours d'urgence.

Inspection activée sur toit de cabine et en cuvette. [2068]

Le bouton d'inspection situé sur le toit de la cabine et en cuvette sont activés ensemble. En ce qui concerne les réglementations EN, le deplacement n'est autorisé que si les deux boutons sont exactement dans la même position.

Basse pression d'huile [2069]

Le système d'entraînement hydraulique a signalé une basse pression d'huile dans le système. Ce signal est généralement transmis avec une activité basse active, ce qui signifie qu'il doit être signalé tant que la pression n'est normale. Veuillez vérifier l’unité d’entraînement hydraulique pour une enquête plus approfondie.

Surpression d'huile [2070]

Le système d'entraînement hydraulique a signalé une surpression d'huile dans le système. Ce signal est généralement transmis avec une activité haute active, ce qui signifie qu'il doit être signalé tant que la pression n'est pas a sa pression normale. Veuillez vérifier l’unité d’entraînement hydraulique pour une enquête plus approfondie.

L'ascenseur a depassé son niveau [2071]

L'ascenseur a dépassé/raté le niveau du sol. Si vous utilisez l'élévateur en vitesse normale,vérifiez la distance de decelération de la vitesse rapide a la vitesse lente afin de vous assurer que la cabine efectue une breve distance en vitesse lente avant l'arret a niveau.

Drive pas prêt [2072]

L'unité de variateur de frequence n'est pas prête. Vérifiez le signal «prêt» du variateur ou la connexion de bus au système de variateur. Vérifiez l'indication d'état ou l'affichage du lecteur pour obtenir des informations d'erreur plus détaillées.

Erreur lors du transfert de la position cible vers le variateur. [2073]

Le contrôleur d'ascenseur et le variateur de frequence établissent une connection avec le systeme de positionnement afin de deplacer l'ascenseur vers une destination définie. Cette connection a échoué à plusieurs reprises.

Zone de porte externe Quickstart manquante [2074]

Pour effectuer un démarrage rapide de l'entraînement, le signal de zone de porte externe doit être présent afin d'activer le circuit de sécurité utilisé pour ponter la chaîne de sécurité de porte pendant la fermeture des portes.

Défaut de communication de l'unité de mesure de charge [2075]

L'unité de mesure de charge de la cabine s'est arrêtée de communiquer correctement. Vérifiez le câblage et la terminaison du bus. Assurez-vous qu'il est constamment alimenté et ne peut pas

être éteint avec l'eclairage de la cabine.

Défaut interne de l'unité de mesure de la charge (capteur) [2076]

L'unité de mesure de la charge de la cabine signale un défaut interne probablement causé par un capteur ou une connexion défectueuse. Vérifiez le câblage du capteur et l'alimentation. Reportez-vous au manuel de l'appareil ou du systeme de pése charges pour d'autres solutions.

Température ambiante trop basse [2077]

Le contrôleur d'ascenseur n'est pas autorisé à fonctionner si la température ambiante est trop basse, de sorte que le risque de condensation de la vapeur sur le circuit imprimé est possible.

Température ambiante trop élevée [2078]

Le contrôleur d'ascenseur n'est pas autorisé à fonctionner si la température ambiante est trop élevée, ce qui risquerait de provoquer une défaillance des composants électroniques.

Entrée de supervision générique 1 # [2079]

L'une des entrées de supervision génériques a été déclenchée. Ces entrées peuvent être utilisées pour un large éventail de fonctions. Veuillez vous référer aux schémas actuels de votre ascenseur. Habituellement, ils sont utilisés 'fil coupé sur interconnection'.

Entrée de supervision générique 2 # [2080]
Entrée de supervision générique 3 # [2081]
Entrée de supervision générique 4 # [2082]
Entrée de supervision générique 1 # [2083]
Entrée de supervision générique 2 # [2084]
Entrée de supervision générique 3 # [2085]
Entrée de supervision générique 4 # [2086]
Entrée de supervision générique 1 # [2087]
Entrée de supervision générique 2 # [2088]
Entrée de supervision générique 3 # [2089]
Entrée de supervision générique 4 # [2090]

Barrière immatérielle de signalisation de défaut x [2091]

En ce qui concerne les réglementations EN, la barrière immatérielle doit signaler un état de défaut interne afin que la manoeuvre de l'ascenseur puisse terminer le dernier voyage et entrer en mode de fonctionnement hors service. Ce signal de défaut a été activé par la barrière immatérielle.

Problème de chaîne de sécurité portes & serrures [2092]

La «chaîne de sécurité Portes & Serrures» n'a pas pu être fermée comme requis. Cela peut être causé par des contacts de porte ou de serrure défectueux ou par le contact de la cabine avec la porte/la serrure levier/roulette. Consultez les schémas de cette installation d'ascenseur pour suivre le problème dans la chaîne de verrouillage de la porte.

Problème de chaîne de sécurité de porte paliére [2093]

La «chaîne de sécurité de porte palière» n'a pas pu être fermée comme requis. Cela peut être dû à un contact de porte défectueux ou à un autre dispositif maintenant la chaîne de sécurité ouverte. Consultez les schémas de cette installation d'ascenseur pour suivre le défaut dans la chaîne de la porte palière.

Fin de course inférieur activé [2094]

L’interrupteur de fin de course inférieur (FLB) a été activé. Ceci est généralement signalé par une unité de positionnement sûre. À côté du système d’entraînement et de freinage, une faible traction peut en être la cause.

Fin de course supérieur activé [2095]

L’interrupteur de fin de course supérieur (FLT) a été activé. Ceci est généralement signalé par une unité de positionnement sûre. À côté du système d’entraînement et de freinage, une faible traction peut en être la cause.

Survitesse détectée par un codeur de position sûr [2096]

Le codeur de positionnement sécurisé installé a détecté une situation de sur-vitesse. Dans certains scénarios tels que le recalage, une vitesse maximale est définie. En cas de dépassement, un défaut correspondant est généré et l'ascenseur est arrêté via la chaîne de sécurité.

Surveillance de la décélération via un codeur de position sécurisé [2097]

Les unités de codage de position sécurisée fournissent généralement une fonction de surveillance de décélération utilisée pour garantir que l'ascenseur ne s'écrase pas dans les étages supérieur/inférieur sans avoir commencé à ralentir.

Unité de codage sécurisée (PSU) pas à l'état valide [2098]

L'unité de codage de sécurité, également appelée unité de supervision de position (PSU), a détecté un événement dangereux. L'unité retournera au fonctionnement normal lorsque le problème a été résolu.

Blocage de réinitialisation de sécurité bloqué (PSU) reinitialisation sure requise [2099]

L'unité de codage de sécurité, également appelée unité de supervision de position (PSU), a détecté un défaut et a été mise en mode de fonctionnement «bloqué». Pour rétablir le fonctionnement normal de l'appareil, vous devez effectuer une réinitialisation en toute sécurité via un bouton situé sur l'appareil lui-même.

Défaut de périphérique interne de l'unité de codage sécurisée (PSU) [2100]

L'unité de codage de sécurité, également appelée unité de supervision de position (PSU), a détecté une défaillance interne du dispositif/de l'unité. Essayez d'abord de redémarrer l'appareil électriquement (Power Cycle). Si l'erreur persiste, contacter le fabricant du système de mesure de position.

Erreur x de l'unité de porte [2101]

L'unité de porte signale qu'elle est en mode de fonctionnement erroné. Veuillez vérifier l'entraînement de porte ou l'unité de commande de porte pour plus de détails. Cela peut être une porte bloquée, un moteur ou une courroie défectueux.

Compteur de changement de direction expiré [2102]

Le compteur de changement de direction a expiré et, par conséquent, l'ascenseur a été mis en mode 'hors service'. Si

l'ascenseur utilise des câbles revêtus de plastique, le fabricant de ceux-ci définit un nombre maximal de changements de direction autorisés. Il existe un paramètre permettant de définir un seuil de 'pré-avertissement' et un 'Mise hors service'. Vous pouvez modifier les seuils et réinitialiser le compteur si les privilèges de mot de passe 'Setup' sont accordés.

Défaut de zone externe de Re-nivellage [2103]

L'opération de Re-nivellage n'a pas été lancée car le signal de zone de porte externe est manquant.

Interrupteur de fin de course supérieur activé [2104]

Un interrupteur de fin de course a été activé et va donc interrompre la chaîne de sécurité. La cabine peut sortir de l'interrupteur de fin de course en fonctionnement électrique de secours.

Interrupteur de fin de course inférieur activé [2105]

Un interrupteur de fin de course a été activé et va donc interrompre la chaîne de sécurité. La cabine peut sortir de l'interrupteur de fin de course en fonctionnement électrique de secours.

Fin de course d'inspection supérieur activé [2106]

Un interrupteur de fin de course a été activé et va donc interrompre la chaîne de sécurité. La cabine peut sortir de l'interrupteur de fin de course en fonctionnement électrique de secours.

Interrupteur fin de course inférieur d'inspection activé [2107]

Un interrupteur de fin de course a été activé et va donc interrompre la chaîne de sécurité. La cabine peut sortir de l'interrupteur de fin de course en fonctionnement électrique de secours.

L'interrupteur de fin de course supérieur est activé [2108]

Un interrupteur de fin de course a été activé et va donc interrompre la chaîne de sécurité. La cabine peut sortir de l'interrupteur de fin de course en fonctionnement électrique de secours.

L'Interrupteur de fin de course d'inspection inférieur est activé [2109]

Un interrupteur de fin de course a été activé et va donc interrompre la chaîne de sécurité. La cabine peut sortir de l'interrupteur de fin de course en fonctionnement électrique de secours.

Unité d'alimentation détecte defaut dans le module UCM [2110]

Le codeur de sécurité ou l’unité de supervision de la position (PSU) a détecté un cas de mouvement de cabine sans surveillance (UCM). L'ascenseur est donc bloqué.

PSU détecté survitesse [2111]

Le codeur de sécurité ou le superviseur de position a détecté que

la cabine/la cabine s’est déplacée plus vite que prévu dans le mode de fonctionnement actuel. Veuillez vérifier les détails de l'élément dans le journal d'evenements pour plus de détails sur la position et la vitesse

PSU a détecté un défaut de décélération [2112]

Le codeur de sécurité ou le superviseur de position a détecté que la cabine n’avait pas décéléré alors qu’elle sortait de la course. Veuillez vérifier les détails de l'élément du livre de journal pour plus de détails sur la position et la vitesse.

Défaut de communication de l'unité x [2113]

L'unité de porte s'est arrêtée de communiquer correctement. Vérifiez le câblage et la terminaison du bus. Assurez-vous qu'il est constamment alimenté et ne peut pas être éteint avec l'eclairage de la cabine.

Défaut de communication du panneau d'E/S de la cabine [2114]

Le panneau d'E/S de la cabine s'est arrêté de communiquer correctement. Vérifiez le câblage et la terminaison du bus. Assurez-vous qu'il est constamment alimenté et ne peut pas être éteint avec la lumiere de la cabine.

Défaut de signal de surveillance de porte supplémentaire [2115]

Un ou plusieurs des contacts de supervision de porte supplémentaires ne sont pas dans l'état supposé. Ces signaux sont généralement utilisés pour surveiller le verrouillage de la porte et détecter une ouverture sans surveillance des portes. Ces entrées de supervision doivent être alimentées par une sortie de test spéciale appelée «Test de supervision supplémentaire de porte».

Défaut de cuvette réduite/hauteur réduite [2116]

La barrière pour la solution cuvette reduite/hauteur réduite doit être dans la bonne position pour pouvoir fonctionner en mode normal ou en mode d’inspection. Si ce n'est pas le cas, l'ascenseur est généralement bloqué. Pour détecter la position mécanique, une paire de signaux (NORM/INS) est utilisée.

Défaut de surveillance du contacteur de porte supplémentaire [2117]

Le contacteur de porte supplémentaire utilisé pour couper le circuit de sécurité semble être interrompu Ceci est détecté via l'entrée de surveillance de contacteur de porte supplémentaire qui suit le signal de bobine de contacteur en utilisant une logique inversée.

Défaut de commutateur séparé 'porte x en toute sécurité [2118]

L'option permettant de supporter un commutateur séparé 'porte sécurisée fermée' est paramétrée, mais ce signal ne répond pas lorsque la porte a été fermée. Afin de se conformer à la norme EN81-20, certaines portes disposent d'un interrupteur de position séparé signalant que la porte de la cabine est fermée (mécaniquement) en toute sécurité. Ce signal est utilisé pour garantir que l'ascenseur peut être utilisé en toute sécurité en mode de pontage de la porte de la cabine.

Défaut/délai d'attente came mobile retractée [2119]

Le dispositif retractable (Tacquet) ne fonctionnait pas correctement et ne se rétractait pas dans le délai imparti. Il peut être verrouillé mécaniquement ou ne pas être capable de se déplacer dans la position «déverrouillé»/«relâché» afin que la cabine puisse se deplacer. Si l'appareil dispose d'un commutateur de position pour indiquer la position «déverrouillée», veuillez le vérifier également.

Came/verrou étendu defaut/délai d'attente [2120]

Le dispositif rétractable (Tacquet) ne fonctionnait pas correctement et ne se deploye pas dans le délai imparti. Il peut être verrouillé mécaniquement ou ne pas être capable de se déplacer dans la position «verrouillée»/«sûre» afin que la cabine ne puisse pas tomber. Si l'appareil dispose d'un commutateur de position pour indiquer la position «verrouillée», veuillez le vérifier également.

Le pompage du dispositif de tacquet a échoué [2121]

Si la cabine a été assise à l'aide d'un dispositif de tacquet et que la pression hydraulique chute, le système déclenche la pompe pour ramener la pression d'huile à la normale. Cela a échoué pour une raison de délai d'attente.

Échec de descente sur du dispositif de tacquet [2122]

La descente de la cabine afin de se poser sur le dispositif de tacquet a échoué. Vérifiez le lecteur en abaissant la cabine à temps et, le cas échéant, le signal d'entrée indiquant que la cabine est posée.

Échec de montée a partir du dispositif de tacquet [2123]

La montée de la cabine pour libérer le dispositif de tacquett a échoué. Vérifiez le trajet en montant la cabine à temps et, le cas échéant, le signal d'entrée de la cabine posée.

Signal 'cabine posée' manquant [2124]

Un dispositif de tacquet peut prendre en charge un signal facultatif indiquant que la cabine est posée. Si cette option a été activée mais que le signal n'est pas indiqué, ce message d'erreur sera ajouté au journal. Pour ouvrir les paramètres du dispositif à cliquet, appuyez sur le bouton matériel «Favoris», puis sélectionnez «Menu Paramètres» «Plus» «Dispositif Tacquet».

Barrière immatérielle de sécurité/porte de contrôle x [2125]

En fonctionnement normal, l'état et le signal de commande de la barrière immatérielle de sécurité doivent se suivre mutuellement. Cela signifie que si le signal d'état est atteint, le signal de contrôle atteint son maximum et inversement. Si cela ne se produit pas dans un délai suffisamment long, un defaut est généré.

Échec du test de la barrière immatérielle de sécurité porte x [2126]

Avant que l'ascenseur ne commence à de deplacer à un autre étage, toutes les barrières immatérielles de sécurité doivent être testées. Pour cela, un signal de test (sortie) est généré qui fera réagir les barrières immatérielles comme étant interrompues. Cela modifiera l'état des signaux d'état et de commande en conséquence.

Défaut interne de l'unité de mesure de la charge (capteur) [2127]

L'unité de mesure de la charge de la cabine signale un défaut interne probablement causé par un capteur ou une connexion défectueuse. Vérifiez le câblage du capteur et l'alimentation. Reportez-vous au manuel de l'appareil ou du systeme de pése charges pour d'autres solutions.

Défaut de «mou de la cable» de l'unité de mesure de charge [2128]

L'unité de mesure de la charge de la cabine signale un événement de «mou de cable». Cela peut être causé par un câble/un câble de traction tombé de la poulie ou par le capteur déconnecté mécaniquement du câble. Dans de rares cas, il peut également s'agir d'une défaillance du capteur pouvant provoquer l'événement.

Le dispositif de tacquet n'a pas répondu comme prévu. [2129]

Le dispositif de tacquet n'a pas répondu comme prévu. Cela peut être causé par l'impossibilité pour le SZ de ponter les contacts de la porte ou par un problème mécanique empêchant le dispositif à cliquet de faire fonctionner les commutateurs de retour. Vérifiez que le dispositif à cliquet est capable de fonctionner mécaniquement et que les signaux de retour fonctionnent également.

Défaut de variateur > [2130]

Le variateur a signalé un message d'urgence présenté sous forme de texte provenant directement de l'unité. Ce texte ne peut plus être traduit ultérieurement, car il a été récupéré directement à partir de l'unité d'entraînement (variateur). Pour plus de détails sur le message, veuillez vous reporter au manuel du variateur de frequence.

Défaut d'activation de la protection anti-chute [2131]

La protection contre les chutes (parachute) n'a pas pu être activée correctement. Cela signifie que le contact de réaction du systeme bloquant le régulateur de vitesse ne signale pas qu'il est libre et permet donc à la poulie du régulateur de vitesse de tourner.

Défaut hydraulique [2132]

L'unité d'entraînement hydraulique indique qu'elle n'est pas prête à fonctionner ou qu'il y a une panne en cours. Pour plus de détails, veuillez consulter la mémoire des défauts de l'entraînement et son manuel.

Défaut de soupape hydraulique de sécurité (UCM) [2133]

La soupape de sécurité hydraulique (UCM/SMA) a été déclenchée. Ce défaut est non-volatile et doit être réinitialisé manuellement.

Porte de separation toujours pas fermée [2134]

Cet ascenseur est équipé d'une porte de séparation utilisée pour le transport de marchandises. La porte ne peut être ouverte que si le signal de préférence de voiture a été activé. En fonctionnement normal, la porte de séparation doit toujours être fermée. Sinon, cela permettrait à plus de passagers de monter dans la voiture que permis.

Données du codeur de position non applicables [2135]

Les données du codeur de position ne peuvent pas être utilisées pour faire fonctionner l'ascenseur. Cela peut être dû à une opération de voyage d'apprentissage non terminée, à une opération de remplacement du codeur non terminée ou au fait que les données du codeur sont simplement hors limites.

Discordance entre les stratégies de fonctionnement des équipes [2136]

Le paramètre «Stratégie de fonctionnement de l'équipe de levage» n'est pas le même chez tous les membres de l'équipe/groupe de levage. Veuillez vérifier ce paramètre qui peut être trouvé en suivant le chemin 'Paramètres' > 'Bases' > 'Plus' > 'Équipe/Groupe' sur tous les membres de l'équipe élévatrice. Ils doivent etre identiques.

Réinitialisation du signal de réinitialisation de la cuvette inferieure/de la hauteur reduite [2137]

Le signal de réinitialisation de la 'Mesure compensatoire hauteur d'élévation réduite' semble etre verrouillée car elle est continuellement allumée pendant plus de 10 secondes. Veuillez vérifier le signal d'entrée et le câblage de l'interrupteur.

Déverrouiller le signal de fonctionnement de blocage de l'ascenseur. [2138]

Le signal utilisé pour débloquer l'ascenseur semble suspendu car il est allumé en continu pendant plus de 10 secondes. Veuillez vérifier le signal d'entrée du commutateur et le câblage.

Erreur lors de la prise de contact initiale avec la position cible au démarrage. [2139]

Le contrôleur d'ascenseur et le variateur de frequence établissent une connection avec la position cible afin de deplacer l'ascenseur vers une destination définie. La première connection au demarrage a échoué.

Attente de l'indication de porte 'fermée' [2140]

Lorsque le pontage de la porte de cabine est actif, le contrôleur d'ascenseur ne peut fonctionner que si la porte signale secondairement (interrupteur de fin de course de porte) que la porte est effectivement fermée mécaniquement. L'interrupteur de fin de course de porte'fermé' peut être virtuel si un entraînement de porte CANopen est utilisé.

Erreur de test de surveillance de porte supplémentaire [2141]

Le contact de surveillance de porte supplémentaire à l'étage actuel ne doit pas être dans l'état supposé. Ces signaux sont généralement utilisés pour surveiller le verrouillage de la porte et détecter une ouverture sans surveillance des portes. Ces entrées de supervision doivent être alimentées par une sortie de test spéciale appelée «Test de supervision supplémentaire de porte».

Les tentatives d'ouverture complète des portes ont échoué [2142]

Toutes les tentatives pour ouvrir complètement les portes ont échoué. En ce qui concerne les réglementations US-ASME, l'ascenseur s'est bloqué et doit être débloqué par un technicien de service.

Les tentatives pour fermer complètement les portes ont échoué [2143]

Toutes les tentatives pour fermer complètement les portes ont échoué. En ce qui concerne les réglementations US-ASME, l'ascenseur s'est bloqué et doit être débloqué par un technicien

de service.

Défaut de chaîne de contact de porte cachée [2144]

La chaîne de contact de porte cachée n'a pas suivi le contact de porte régulier dans la chaîne de sécurité. Ceci est une fonctionnalité utilisée pour les anciennes solutions de portes battantes typiquement en Europe du Nord. Un interrupteur secondaire (caché) de solonoïde vérifie fondamentalement la fonction du contact de porte ordinaire et doit suivre ses changements d'état. Si cela ne se produit pas, ce defaut sera constaté.

Défaut de chaîne de contact de porte caché pendant le déplacement. [2145]

La chaîne de contact de porte cachée n'a pas suivi le contact de porte régulier dans la chaîne de sécurité. Ceci est une fonctionnalité utilisée pour les anciennes solutions de portes battantes typiquement en Europe du Nord. Un interrupteur secondaire (caché) de solonoïde vérifie fondamentalement la fonction du contact de porte ordinaire et doit suivre ses changements d'état. Si cela ne se produit pas, ce defaut sera constaté.

Contact de limiteur d'effort de porte x déclenchée en continu [2146]

Le signal de limite de force est continuellement interrompu. Cela empêchera l'ascenseur de fonctionner en opération normale ou d'inspection.

Pont sur l'interrupteur fin de course fermeture de porte x a été détecté [2147]

Un pont sur le contact de fin de course de fermeture de porte a été détecté. Conformément à la réglementation EN81-20 5.12.1.9, l'ascenseur sera bloqué jusqu'à ce que le problème soit résolu.

Défaut du frein de la poulie de traction [2148]

Le frein de la poulie de traction n'a pas fonctionné comme prévu. Habituellement, l'entrée'Surveillance de la poulie de traction' indique si le frein est desserré ou engagé. Vérifier le micro-interrupteur sur le frein lui-même et le câblage. Habituellement, si le frein est desserré, le signal doit être ouvert, mais si le frein bloque à nouveau la poulie, le signal doit être fermé.

Signal de validation de la pompe hydraulique (UCM/UP) manquant [2149]

Le signal de validation de la pompe hydraulique (UCM/UP) provenant de la carte de la centrale est absent. Vérifiez le câblage et mesurez le signal sur la carte de la centrale hydraulique (NGV/A3) en direction montée.

Erreur bloquante sur le variateur > E [2150]

Le variateur de frequence a indiqué une erreur qui empêche généralement son bon fonctionnement. Réparez donc l'erreur du variateur de frequence, puis mettez le variateur sous tension et enfin reinialiser la manoeuvre.

Basse pression d'huile [2151]

Le système d'entraînement hydraulique a signalé une basse pression d'huile dans le système. Ce signal est généralement transmis avec une activité basse active, ce qui signifie qu'il doit être signalé tant que la pression n'est normale. Veuillez vérifier l’unité

d’entraînement hydraulique pour une enquête plus approfondie.

Détection de survitesse d'inspection [2152]

Selon les réglementations locales ou nationales qui s'appliquent au fonctionnement de l'ascenseur lors d'une inspection, la vitesse dans ce mode est limitée. Par rapport à la norme EN81-20, la vitesse est limitée à 0.63 m/s. Le code US-ASME autorise jusqu'à 0.75 m/s.

Transport chimiques/dangers temps de contrôle [2153]

La durée maximale (temps de contrôle) du transport de produits chimiques/dangereux s'est écoulée et le fonctionnement a été arrêté. Cela peut se produire si le technicien qui utilise cette fonction a oublié d'utiliser l'interrupteur à clé pour terminer l'opération une fois celle-ci terminée. Vous trouverez le temps de contrôle dans le menu 'Paramètres' sous 'Contrôle' >'Autre…' >'Autre…' >'Pour en savoir plus…' >'Transport chimique'.

Protection basse huile [2154]

Si le niveau d'huile détecté dans le réservoir est trop bas, l'élévateur doit être mis hors service en fonctionnement normal.

Puissance auxiliaire active [2155]

Si la source d'alimentation auxiliaire a été activée, l'ascenseur doit s'abaisser au niveau le plus bas ou, en cas d'incendie/de brigade de lutte contre l'incendie, au niveau possible du plancher anti-incendie/de lutte contre l'incendie.

Interrupteur de reset d'incendie activé en permanence [2156]

L'entrée de remise à zéro des pompiers a été activée en permanence pendant une période de temps inhabituellement longue. Vérifiez le câblage électrique de l'interrupteur à clé de réinitialisation et de l'entrée de la carte E/S pour vous assurer de son bon fonctionnement.

l'ouverture de porte d'arbre sans surveillance [2157]

Les portes des puits ont été ouvertes sans surveillance pendant plus de 4 secondes. Ceci indique qu'une personne est entrée dans le puits sans que l'ascenseur soit en mode inspection. L'ascenseur passe maintenant à l'étage suivant vers le milieu de la gaine et passe en mode de fonctionnement verrouillé.

Entrée de supervision générique 5 # [2158]

L'une des entrées de supervision génériques a été déclenchée. Ces entrées peuvent être utilisées pour un large éventail de fonctions. Veuillez vous référer aux schémas actuels de votre ascenseur. Habituellement, ils sont utilisés 'fil coupé sur interconnection'.

Entrée de supervision générique 6 # [2159]
Entrée de supervision générique 7 # [2160]
Entrée de supervision générique 8 # [2161]
Entrée de supervision générique 9 # [2162]
Entrée de supervision générique 10 # [2163]
Entrée de supervision générique 11 # [2164]
Entrée de supervision générique 12 # [2165]
Entrée de supervision générique 13 # [2166]
Entrée de supervision générique 14 # [2167]
Entrée de supervision générique 15 # [2168]

Entrée de supervision générique 16 # [2169]
Entrée de supervision générique 5 # [2170]
Entrée de supervision générique 6 # [2171]
Entrée de supervision générique 7 # [2172]
Entrée de supervision générique 8 # [2173]
Entrée de supervision générique 9 # [2174]
Entrée de supervision générique 10 # [2175]
Entrée de supervision générique 11 # [2176]
Entrée de supervision générique 12 # [2177]
Entrée de supervision générique 13 # [2178]
Entrée de supervision générique 14 # [2179]
Entrée de supervision générique 15 # [2180]
Entrée de supervision générique 16 # [2181]
Entrée de supervision générique 5 # [2182]
Entrée de supervision générique 6 # [2183]
Entrée de supervision générique 7 # [2184]
Entrée de supervision générique 8 # [2185]
Entrée de supervision générique 9 # [2186]
Entrée de supervision générique 10 # [2187]
Entrée de supervision générique 11 # [2188]
Entrée de supervision générique 12 # [2189]
Entrée de supervision générique 13 # [2190]
Entrée de supervision générique 14 # [2191]
Entrée de supervision générique 15 # [2192]
Entrée de supervision générique 16 # [2193]

Problème de basse/barrière de tête [2194]

La barrière pour la solution de puits à fosse/tête basse doit être dans la bonne position pour pouvoir conduire normalement ou avec une opération d’inspection. Si ce n'est pas le cas, l'ascenseur ne répondra pas à la conduite. Pour détecter la position mécanique, une paire de signaux (NORM/INS) est utilisée.

Interrupteur de pré-fin de course déclenché au mauvais étage [2195]

Les interrupteurs de fin de course sont normalement désactivés aux étages supérieurs et inférieurs pour éviter que l'ascenseur ne se déplace plus vers les arrêts de fin de course. Les interrupteurs sont normalement fermés et sont ouverts lorsque l'ascenseur entre à l'étage le plus bas ou le plus haut. Une erreur est déclenchée si ces interrupteurs sont ouverts alors que la cage d'ascenseur se trouve à un étage complètement différent.

Interrupteur de pré-fin de course déclenché au mauvais étage [2196]

Les interrupteurs de fin de course sont normalement désactivés aux étages supérieurs et inférieurs pour éviter que l'ascenseur ne se déplace plus vers les arrêts de fin de course. Les interrupteurs sont normalement fermés et sont ouverts lorsque l'ascenseur entre à l'étage le plus bas ou le plus haut. Une erreur est déclenchée si ces interrupteurs sont ouverts alors que la cage d'ascenseur se trouve à un étage complètement différent.

Interrupteur de pré-fin de course 'haut' non déclenché au dernier étage [2197]

Les interrupteurs de fin de course sont normalement désactivés aux étages supérieurs et inférieurs pour éviter que l'ascenseur ne se déplace plus vers les arrêts de fin de course. Les interrupteurs sont normalement fermés et sont ouverts lorsque l'ascenseur entre à l'étage le plus bas ou le plus haut. Une erreur est déclenchée si ces interrupteurs sont ouverts alors que la cage d'ascenseur se trouve à un étage complètement différent.

Interrupteur de pré-fin de course 'bas' non activé au bas étage [2198]

Les interrupteurs de fin de course sont normalement désactivés aux

étages supérieurs et inférieurs pour éviter que l'ascenseur ne se déplace plus vers les arrêts de fin de course. Les interrupteurs sont normalement fermés et sont ouverts lorsque l'ascenseur entre à l'étage le plus bas ou le plus haut. Une erreur est déclenchée si ces interrupteurs sont ouverts alors que la cage d'ascenseur se trouve à un étage complètement différent.

Variateur de vitesse du circuit de sécurité [2199]

L'entrée du circuit de sécurité du limiteur de vitesse a été ouverte. Cela peut se produire lorsque l'ascenseur ou la plate-forme s'est déplacé plus rapidement que prévu. Consultez les schémas de circuit de ce système d'ascenseur pour suivre le défaut du circuit de sécurité.

Variateur de vitesse du circuit de sécurité en conduisant [2200]

L'entrée du circuit de sécurité du limiteur de vitesse a été ouverte. Cela peut se produire lorsque l'ascenseur ou la plate-forme s'est déplacé plus rapidement que prévu. Consultez les schémas de circuit de ce système d'ascenseur pour suivre le défaut du circuit de sécurité.

Défaut des arêtes de sécurité [2201]

Les bandes de sécurité (bords) ont été déclenchées. Cela arrêtera normalement la plate-forme immédiatement. Le redémarrage de l'ascenseur/de la plate-forme n'est possible que si les barres de sécurité ont été à nouveau libérées. Consultez les schémas de circuit de ce système d'ascenseur pour suivre le défaut de la chaîne de sécurité.

Défaut des arêtes de sécurité en conduisant [2202]

Les bandes de sécurité (bords) ont été déclenchées. Cela arrêtera normalement la plate-forme immédiatement. Le redémarrage de l'ascenseur/de la plate-forme n'est possible que si les barres de sécurité ont été à nouveau libérées. Consultez les schémas de circuit de ce système d'ascenseur pour suivre le défaut de la chaîne de sécurité.

L'interrupteur de de dépassement/écrou de levage s'est déclenché [2203]

L'interrupteur de fin de course en haut ou l'interrupteur de l'écrou de levage (fin de course en bas) a été déclenché. Normalement, cela permet d'arrêter immédiatement le quai. Un redémarrage de l'ascenseur/plate-forme n'est possible que si les interrupteurs de sécurité libérés sont à nouveau relâchés. Consultez les schémas de ce système d'ascenseur pour retracer la défaillance de la chaîne de sécurité.

L'interrupteur de de dépassement/écrou de levage s'est déclenché en conduisant [2204]

L'interrupteur de fin de course en haut ou l'interrupteur de l'écrou de levage (fin de course en bas) a été déclenché. Normalement, cela permet d'arrêter immédiatement le quai. Un redémarrage de l'ascenseur/plate-forme n'est possible que si les interrupteurs de sécurité libérés sont à nouveau relâchés. Consultez les schémas de ce système d'ascenseur pour retracer la défaillance de la chaîne de sécurité.

L'interrupteur de la trappe de sécurité s'est déclenché [2205]

L'interrupteur de la trappe de sécurité s'est déclenché a été déclenché. Normalement, cela permet d'arrêter immédiatement le

quai. Un redémarrage de l'ascenseur/plate-forme n'est possible que si les interrupteurs de sécurité libérés sont à nouveau relâchés. Consultez les schémas de ce système d'ascenseur pour retracer la défaillance de la chaîne de sécurité.

L'interrupteur de la trappe de sécurité s'est déclenché en conduisant [2206]

L'interrupteur de la trappe de sécurité s'est déclenché a été déclenché. Normalement, cela permet d'arrêter immédiatement le quai. Un redémarrage de l'ascenseur/plate-forme n'est possible que si les interrupteurs de sécurité libérés sont à nouveau relâchés. Consultez les schémas de ce système d'ascenseur pour retracer la défaillance de la chaîne de sécurité.

Came/verrou étendu defaut/délai d'attente [2207]

Le dispositif rétractable (Tacquet) ne fonctionnait pas correctement et ne se deploye pas dans le délai imparti. Il peut être verrouillé mécaniquement ou ne pas être capable de se déplacer dans la position «verrouillée»/«sûre» afin que la cabine ne puisse pas tomber. Si l'appareil dispose d'un commutateur de position pour indiquer la position «verrouillée», veuillez le vérifier également.

Erreur de communication de l'alimentation électrique intelligente [2208]

L'unité d'alimentation intelligente s'est arrêté pour communiquer correctement. Vérifiez le câblage et la terminaison du bus. Assurez-vous qu'il est constamment alimenté et ne peut pas être éteint avec la lampe de la cabine.

Indicateur de étage 1 de voiture erreur de communication - [2209]

La communication avec l'indicateur d'étage dans la cage via le système de bus a échoué. Le temps de contrôle du rythme cardiaque s'est écoulé. Vérifiez le fonctionnement et l'alimentation électrique de l'écran et assurez-vous que le câblage du bus est correct avec des terminaisons aux deux extrémités. Vérifiez également que le numéro de nœud surveillé correspond bien au numéro utilisé par l'indicateur de plancher dans la voiture.

Indicateur de étage 2 de voiture erreur de communication - [2210]

La communication avec l'indicateur d'étage dans la cage via le système de bus a échoué. Le temps de contrôle du rythme cardiaque s'est écoulé. Vérifiez le fonctionnement et l'alimentation électrique de l'écran et assurez-vous que le câblage du bus est correct avec des terminaisons aux deux extrémités. Vérifiez également que le numéro de nœud surveillé correspond bien au numéro utilisé par l'indicateur de plancher dans la voiture.

Défaut de freinage > [2211]

Le variateur a signalé un message d'urgence présenté sous forme de texte provenant directement de l'unité. Veuillez vérifier les réglages pour la surveillance du freinage de la commande. Vérifiez exactement si l'entrée de surveillance du frein signale lors de l'arrêt que le frein a été appliqué à nouveau.

Surveillance du circuit d'essai de freinage déclenchée [2212]

La fonction d'entrée «Surveillance du circuit d'essai de freinage» doit être à 24 V en fonctionnement normal et ne peut descendre à 0 que lorsque le test de freinage est activé. Cela garantit que l'ascenseur ne peut pas passer en fonctionnement normal si l'un

des contacteurs utilisés pour maintenir le frein ouvert est bloqué.

Seuil d'erreur d'exécution de lubrification atteint [2213]

Le système de commande de l'ascenseur émet une erreur si le réservoir d'huile est vide car le temps de fonctionnement paramétré de la pompe à huile (lubrification) a été dépassé. L'ascenseur passe alors en mode hors service. Vous pouvez modifier la valeur en changeant dans le menu après «Menu Réglages > Plus… > Unité d'entraînement > Plus… > Encore plus… > Fonction de lubrification».

Détection de survitesse [2214]

Maximale autorisée pour cette installation d'ascenseur a été dépassée pendant la conduite. Par conséquent, l'ascenseur a été arrêté d'urgence en enclenchant le frein sans condition. Le seuil de déclenchement peut être assez bas dans la zone de la porte lorsque les interrupteurs de verrouillage sont ouverts.

Détecteur de doigt de porte x déclenchée en continu [2215]

Le signal du capteur de protection des doigts est continuellement interrompu pendant plus de 10 secondes. Cela empêchera l'ascenseur de fonctionner en opération normale ou d'inspection.

Limitation de la force d'ouverture de la porte x actionnée en permanence [2216]

La porte signalait en permanence que la force d'ouverture autorisée avait été dépassée. Le problème peut être causé par un objet ou une pierre dans le seuil de la porte.

Aucun point de freinage de la conduite [2217]

L'entraînement n'a pas transmis de point de freinage (Control Effort) via le système de bus. Vérifiez si l'entraînement est capable de fonctionner en mode position. S'il s'agit d'un entraînement hydraulique CANopen, il est probable qu'il ne puisse fonctionner qu'en mode vitesse. Dans ce cas, changez le paramètre 'Mode de deplacement (profil)' en 'Mode profil de vitesse (classique)'.

Téléphone d'urgence de l'ascenseur n'est pas prêt [2218]

Le téléphone d'urgence de l'ascenseur a indiqué qu'il n'était plus prêt, par ex. s'il n'était plus connecté au réseau cellulaire. En conséquence, l'ascenseur est généralement mis hors service.

Interrupteur d'arrêt déclenché dans la voiture [2219]

L'interrupteur d'arrêt dans la voiture a été déclenché. Ce signal d'entrée est normalement augmenté (24 V) si l'ascenseur doit être rendu opérationnel. Si ce signal est tombé, l'ascenseur fera un arrêt d'urgence. Vous trouverez l'option correspondante dans «Menu Réglages > Plus… > Les bases > Plus… > Encore plus… > Utilisation du Interrupteur d'arrêt dans la voiture».

La rétraction du tablier télescopique a échoué [2220]

En règle générale, les tabliers télescopiques sont à ressort et maintenus par un électro-aimant. En cas de panne de courant, ils sont poussés vers l'extérieur et lorsque le courant revient, l'ascenseur doit les repousser en se déplaçant sous le plancher inférieur de sorte que le tablier touche le plancher. Ce processus a échoué.

Variateur hors service > E [2221]

Le variateur de frequence a indiqué une erreur qui empêche généralement son bon fonctionnement. Réparez donc l'erreur du variateur de frequence, puis mettez le variateur sous tension et enfin reinialiser la manœuvre.

Surveillance de la température du réservoir d'huile [2222]

L'entrée dédiée à la surveillance de la température dans le réservoir d'huile hydraulique a été déclenchée. Le seuil de température est défini par l'interrupteur lui-même. Ces dispositifs sont généralement fermés si la température est normale et ouvrent le circuit lorsque la température dépasse la plage de fonctionnement.

Interrupteur des pompiers activé en permanence [2223]

L'un des interrupteurs des pompiers de la voiture fonctionne en continu sans que l'ascenseur ne soit en fonctionnement pour les pompiers. Si cela se produit par inadvertance sans que le service d'incendie soit réellement allumé, vous devez vérifier le câblage pour des problèmes tels qu'un court-circuit dans l'interrupteur.

Interrupteur d'arrêt des pompiers activé en permanence [2224]

L'un des interrupteurs des pompiers de la voiture fonctionne en continu sans que l'ascenseur ne soit en fonctionnement pour les pompiers. Si cela se produit par inadvertance sans que le service d'incendie soit réellement allumé, vous devez vérifier le câblage pour des problèmes tels qu'un court-circuit dans l'interrupteur.

Dérive de la tension d'alimentation détectée (UAC<180V) [2225]

La tension d'alimentation du réseau surveillée par le contrôleur est tombée sous les 180V AC pendant un court moment. Cela peut entraîner une série de défauts secondaires très difficiles à détecter. Les deux entrées de surveillance (L/N) doivent être connectées à l'entrée 110/230V du bloc d'alimentation qui fournit les 24V DC pour le contrôleur lui-même.

Positionner la distance préréglée du codeur hors de portée [2226]

La valeur prédéfinie du codeur de position déclenchée par l'entrée dédiée pour cet étage et cette direction était à plus de 150 mm de la valeur de position actuelle. Le préréglage du codeur a donc été rejeté. Vérifiez l'affectation de l'entrée et les interrupteurs à solénoïde qui déclenchent habituellement le préréglage pour que le codeur de position fonctionne correctement.

Pont/dérivation de la chaîne de sécurité de came détecté [2227]

Un pont de circuit de sécurité a été détecté en mettant brièvement en marche le circuit de sécurité après que la porte ait été complètement ouverte. Seul le contact (L) dans le circuit de sécurité peut être atteint avec la tension. Si la tension (à l'envers) atteint également les contacts de porte (A/B), la commande suppose un pontage qui représente un risque d'accident élevé et bloque l'ascenseur.

Le frein de câble s'est déclenché [2228]

Le frein à câble s'est déclenché. Cela se produit généralement

lorsqu'un UCM (mouvement involontaire de la voiture) est détecté. L'ascenseur doit être vérifié par un technicien de service avant d'être remis en service.

Contacteur de zone de porte de surveillance de frein à câble [2229]

La surveillance des contacteurs qui reflètent l'état des deux canaux de zone de porte a été déclenchée. Ce signal de surveillance est normalement actif lorsque la cabine a quitté la zone de porte et est réinitialisé lorsque l'ascenseur atteint la zone de porte. Ce signal doit être un 'ET' logique des deux canaux de zone de porte. Il peut s'agir de la sortie d'un circuit de sécurité qui vérifie qu'aucun des deux canaux n'est suspendu.

Contacteur du circuit de sécurité de surveillance du frein à câble [2230]

La surveillance des contacteurs reflétant l'état du circuit de sécurité a été déclenchée. Ce signal de surveillance est normalement actif lorsque le circuit de sécurité dans la zone de porte a été ouvert. Le signal disparaîtra si l'extrémité du circuit de sécurité est fermée ou a été ouverte, mais que la voiture est déjà en dehors de la zone de porte.

Temporisation de la mesure de charge au démarrage [2231]

Aucune mesure de charge valide n'a été reçue lors du démarrage du variateur. Il s'agit généralement d'un problème spécifique aux plates-formes élévatrices où la plate-forme monte et descend sur une tige filetée rotative. Ces ascenseurs ne peuvent mesurer la charge que lorsque le frein est ouvert et que le variateur est sous tension.

Signal d'inspection du toit de la cabine est manquant [2232]

Même après environ 10 secondes, aucun signal d'inspection de la voiture n'est transmis. Ceci est nécessaire pour être sûr que l'ascenseur est en mode normal ou d'inspection.

Signal d'inspection de la fosse est manquant [2233]

Même après environ 10 secondes, aucun signal d'inspection de la fosse n'est transmis. Ceci est nécessaire pour s'assurer que l'ascenseur est en mode normal ou d'inspection.

Signal de validation du frein manquant au démarrage [2234]
Signal de validation du frein actif après l'arrêt [2235]

Le signal d'activation du frein est utilisé pour les onduleurs à bornes classiques pour indiquer au contrôleur qu'il est correct d'ouvrir le frein. À l'arrêt, le signal doit être abandonné et atteint un pic élevé au démarrage, puis retombé lorsque les signaux de vitesse ont été abandonnés.

Signal d'activation du frein absent pendant la conduite [2236]

Le signal d'activation du frein est utilisé pour les onduleurs à bornes classiques pour indiquer au contrôleur qu'il est correct d'ouvrir le frein. À l'arrêt, le signal doit être abandonné et atteint un pic élevé au démarrage, puis retombé lorsque les signaux de vitesse ont été abandonnés.

Signal d'activation du frein absent à l'arrêt [2237]

Le signal d'activation du frein est utilisé pour les onduleurs à

bornes classiques pour indiquer au contrôleur qu'il est correct d'ouvrir le frein. À l'arrêt, le signal doit être abandonné et atteint un pic élevé au démarrage, puis retombé lorsque les signaux de vitesse ont été abandonnés.

Signal d'sauvetage d'urgence est manquant [2238]

Même après environ 10 secondes, aucun signal de sauvetage d'urgence n'est indiqué. Ceci est nécessaire pour s'assurer que l'ascenseur est en mode normal ou en mode secours d'urgence.

Chaîne de sécurité de verrouillage de porte paliere étage [2239]
Chaîne de sécurité de verrouillage de porte palière en marche étage [2240]

La «chaîne de sécurité de verrouillage de porte palière» a été ouverte. Cela peut être causé par un contact de serrure de porte défectueux ou par le contact de la cabine/de la cabine avec la porte/la serrure /bras de serrure. Consultez les schémas de cette installation d'ascenseur pour suivre le problème dans la chaîne de verrouillage de la porte palière.

Signal de validation d'entraînement manquant [2241]

Le signal d'entrée qui active les signaux de sortie du variateur 1..6 est manquant. Ce signal provient généralement d'un démarreur progressif.

Service d'amarrage de surveillance des contacteurs [2242]

Le contacteur pour l'opération de service d'amarrage qui est utilisé pour ponter les contacts de porte doit être surveillé par une entrée de retour afin de s'assurer que le contacteur ne se bloque jamais. Ce signal de retour a été dans le mauvais état. Si l'opération de service d'amarrage n'est pas active, l'entrée de retour doit avoir un pic élevé. Si le contacteur a été activé afin de ponter les contacts de sécurité de la porte, l'entrée de retour doit avoir une crête basse.

Synchronisation des cylindres hydrauliques a échoué [2243]

Pour resynchroniser les vérins, l'ascenseur se déplace jusqu'au tampon situé sous l'étage le plus bas, avec une vitesse rampante, et y reste pendant un certain temps avec les vannes ouvertes jusqu'à ce que tous les vérins soient à nouveau complètement rétractés. Si l'ascenseur n'a jamais atteint la position de resynchronisation et que le temps de supervision a expiré, cette erreur sera générée.

Échec du trajet de secours [2244]

Le temps de contrôle pour le trajet de l'alimentation de secours est écoulé. L'ascenseur n'était pas en mesure de se rendre à l'étage de secours. L'opération a donc été définitivement interrompue.

Répétition de l'défaut de communication de l'unité x [2245]

L'unité de porte s'est arrêtée de communiquer correctement. Vérifiez le câblage et la terminaison du bus. Assurez-vous qu'il est constamment alimenté et ne peut pas être éteint avec l'eclairage de la cabine.

Erreur répétée de l'unité de porte x [2246]

L'unité de porte signale qu'elle est en mode de fonctionnement

erroné. Veuillez vérifier l'entraînement de porte ou l'unité de commande de porte pour plus de détails. Cela peut être une porte bloquée, un moteur ou une courroie défectueux.

Défaut/délai d'attente came mobile retractée [2247]

Le dispositif retractable (Tacquet) ne fonctionnait pas correctement et ne se rétractait pas dans le délai imparti. Il peut être verrouillé mécaniquement ou ne pas être capable de se déplacer dans la position «déverrouillé»/«relâché» afin que la cabine puisse se deplacer. Si l'appareil dispose d'un commutateur de position pour indiquer la position «déverrouillée», veuillez le vérifier également.

Les boulons du dispositif à cliquet sont tombés pendant la conduite [2248]

Pendant le déplacement, l'interrupteur de fin de course 'rétracté' du dispositif à cliquet est tombé. On peut supposer que les boulons du dispositif à cliquet ne sont plus en position rétractée. L'ascenseur a donc été arrêté

Commutateurs de borne (pré-limite d'assemblage) défectueux [2249]

Les signaux de l'interrupteur de borne de gaine (pré-limite) sont défectueux. Fondamentalement, les interrupteurs de pré-limite en haut et en bas de la gaine ne peuvent pas être actionnés en même temps. Gardez à l'esprit que les interrupteurs sont normalement fermés. Ils s'ouvrent si la cabine atteint la position haute ou basse.

Défaut d'unité de superviseur de position > Exxx [2250]

L'unité de supervision de la position a signalé un message d'urgence présenté comme un texte provenant directement de l'unité. Ce texte n'est pas traduisible par la suite car il a été récupéré directement de l'unité d'entraînement (variateur). Pour plus de détails sur le message, veuillez vous reporter au manuel du superviseur de position (codeur de sécurité).

Maximum de trajets atteint avec l'énergie de secours [2251]

Le nombre maximum de voyages qui a été paramétré dans les paramètres de l'alimentation de secours a été atteint.

Le test automatique des freins a échoué [2252]

Normalement, ce test est effectué lorsque l'ascenseur est au ralenti, les portes sont fermées et aucun passager n'est entré dans la cabine. Dans ce test, un côté du frein est ouvert et on vérifie si la voiture reste dans sa position. Si la cabine commence à bouger, le test échoue et l'ascenseur passe en mode de verrouillage.

Relais de pontage interrupteur d'arrêt dans la voiture [2253]

Le relais utilisé pour ponter le commutateur d'arrêt de voiture pour les opérations de remise à niveau et de rappel au feu ne fonctionne pas ou est cassé. Cela signifie que l'entrée de supervision 'Supervision du relais de pontage du commutateur d'arrêt d'urgence en voiture' ne suit pas la sortie du relais. L'entrée de supervision doit être connectée à un contact normalement fermé du relais de manière à ce qu'elle ait un pic élevé lorsque le relais est désactivé.

Temps de contrôle Test automatique des freins [2254]

Normalement, ce test est effectué lorsque l'ascenseur est au ralenti, les portes sont fermées et aucun passager n'est entré dans la cabine. Dans ce test, un côté du frein est ouvert et on vérifie si la voiture reste dans sa position. Si le test ne peut pas être terminé en une minute, une situation de temporisation se produira.

Protection contre les chutes, Surveillance du contacteur [2255]

La supervision du contacteur de protection contre les chutes s'est déclenchée. Cette supervision contrôle le contacteur qui actionne effectivement la bobine de protection contre les chutes. Lorsque ce contacteur est désactivé, l'entrée de supervision doit être réactivée.

Échec du test automatique des protection contre les chutes [2256]

Cet ascenseur est équipé d'un dispositif de protection contre les chutes qui est activé en permanence. Afin de s'assurer qu'il est en état de marche, il sera testé une fois par jour. Pour ce faire, on éteint le contacteur qui commande le verrou et on vérifie ensuite si le verrou a effectivement été libéré grâce au signal de retour.

Max. essais de nivellage par étage/heure [2257]

L'ascenseur a fait autant de tentatives pour remettre la cabine à niveau, en une heure au même étage, comme indiqué dans le paramètre « Menu des paramètres » > « Plus… » > « Unité d'entraînement » > « Plus… » > « Re -nivellement' > 'Tentatives de renivellement par étage/heure'.

Relais d'entraînement embarqué défectueux [2258]

Cet appareil est équipé de relais de commande supplémentaires pour la translation de tension. Ces relais ont un contact de surveillance intégré pour s'assurer qu'ils ne restent pas bloqués. Ce signal de surveillance indique qu'au moins un des relais pourrait être défectueux.

L'unité d'encodeur de sécurité (PSU) a détecté un circuit de porte défectueux [2259]

Certaines unités de surveillance de position (PSU) sont capables de détecter des circuits de sécurité de porte défectueux ou croisés. Si un appareil a détecté une telle erreur, une erreur est émise et l'appareil (PSU) maintient normalement le circuit de sécurité ouvert.

L'approche de l'étage comportant des portes à ouverture anticipée prend un temps anormalement long [2260]

L'ascenseur a pris un temps anormalement long pour atteindre un étage doté d'une ouverture anticipée des portes. Cela a pour effet secondaire qu'un passager est plus susceptible de trébucher lorsqu'il quitte la cabine. Lorsque la fonction d'ouverture anticipée des portes est activée, les portes commencent à s'ouvrir alors que l'ascenseur est encore en mouvement. Cependant, la porte ne doit pas être complètement ouverte avant que l'ascenseur ne se soit arrêté.

Arrêt inattendu du lecteur [2261]

Le variateur s'est arrêté de manière inattendue et est entré dans

l'état de défaut. Normalement, après avoir détecté une erreur, le variateur de fréquence envoie un code d'erreur qui peut être enregistré. Si aucun code d'erreur n'est envoyé, ce message d'erreur général est ajouté à l'historique.

Klaxon des alarme incendie/pompiers est activé [2262]

Cette entrée documente que le « klaxon pompiers/pompiers » a été activé pour informer un technicien travaillant sur l'ascenseur qu'un déclenchement incendie ou pompiers a été demandé alors que l'ascenseur est en mode inspection ou qu'un assistant d'inspection est actif.

Destination non atteignable (distance minimale de déplacement) [2263]

La destination ne peut être atteinte avec aucune des vitesses disponibles sans déclencher la surveillance de la durée d'exécution.

Le pontage de porte du module SZ est suspendu [2264]

Le module utilisé pour contourner les interrupteurs des moyens de verrouillage de la porte semble être bloqué et contourne la zone de la porte sans s'activer.

Surveillance de l'éclairage des cages [2265]

Le dispositif de surveillance des lampes a déclenché l'entrée de surveillance [NC] pour indiquer que les lampes (LED/ampoules) ne fonctionnent plus correctement ou sont (partiellement) défectueuses. Ce type d'appareil de surveillance peut mesurer la luminosité de la voiture ou au moins le courant électrique qui traverse les lampes. La surveillance peut être activée/désactivée dans les paramètres du Liftier.

Supervision de la précision du codeur de position [2266]

En enregistrant les positions absolues des signaux de zone externe avec l'encodeur de position et en les comparant ensuite avec les valeurs enregistrées en entrant dans le même étage, le système a détecté à plusieurs reprises une différence notable qui pourrait avoir été causée par l'encodeur de position. Cette surveillance peut être activée et désactivée dans les paramètres du préposé à l'ascenseur.

Compteur journalier d'intervalle de maintenance [2267]

Le seuil d'intervalle d'entretien pour le compteur journalier indique que l'ascenseur doit être mis hors service. Vous pouvez définir l'intervalle ou le seuil suivant dans 'Service et assemblage' > 'Entretien' > 'Plus…' > 'Encore plus…' > 'Intervalles d'entretien' > 'Intervalles d'entretien hors service'.

Compteur de temps de fonctionnement d'intervalle de maintenance [2268]

Le seuil d'intervalle d'entretien pour les heures de fonctionnement indique que l'ascenseur doit être mis en mode de fonctionnement Hors service. Vous pouvez définir l'intervalle ou le seuil suivant dans 'Service et assemblage' > 'Entretien' > 'Plus…' > 'Encore plus…' > 'Intervalles d'entretien' > 'Intervalles d'entretien hors service'.

Intervalle de maintenance Date & Heure [2269]

L'intervalle d'entretien Date & Heure indique que l'ascenseur doit

être mis en mode de fonctionnement Hors service. Vous pouvez définir la prochaine date et heure dans 'Service et assemblage' > 'Entretien' > 'Plus…' > 'Encore plus…' > 'Intervalles d'entretien' > 'Intervalles d'entretien hors service'.

Temps de contrôle Test autom. des freins de sécurité [2270]
Le test du frein de sécurité automatique a échoué [2271]

Ce test est effectué lorsque l'ascenseur est à l'arrêt, que les portes sont fermées et qu'aucun passager n'est monté dans la cabine. Le test enclenche électriquement le dispositif de sécurité. Un capteur vérifie ensuite le fonctionnement mécanique et transmet l'information au contrôleur.

Contrôle du frein de sécurité x déclenché [2272]

Ce test est effectué lorsque l'ascenseur est à l'arrêt, que les portes sont fermées et qu'aucun passager n'est monté dans la cabine. Le test enclenche électriquement le dispositif de sécurité. Un capteur vérifie ensuite le fonctionnement mécanique et transmet l'information au contrôleur.

Défaillance de la chaîne de sécurité passive durant le voyage le haut [2273]
Défaillance de la chaîne de sécurité passive durant le voyage le bas [2274]

La 'chaîne de sécurité passive' a été ouverte. Cela peut être causé par les interrupteurs de fin de course, le régulateur de vitesse ou la parachute. Consultez les schémas de cette installation d'ascenseur pour le suivi du défaut de la chaîne de sécurité passive.

Relais à impulsions lumineuses dans l'arbre [2275]

Le contrôleur d'ascenseur a essayé de commuter le relais d'impulsion pour l'éclairage de la cage, mais l'entrée de retour de ce même relais indique un état incorrect. Vérifiez donc le câblage du relais d'impulsion de lumière de l'arbre et si ce contact de retour fonctionne.

Supervision des relais ASME Hydro-ACR [2276]

Le relais ACR utilisé pour combler les sécurités des portes des ascenseurs hydrauliques résidentiels ASME n'a pas fonctionné correctement. L'entrée de retour ne reflète pas l'état correct du relais. Ainsi, soit le relais, soit le contact de retour est défectueux, ou la sortie contrôlant le relais est défaillante.

Réservé [2277...2279]

Défaut de communication de surveillance de la courroie de traction [2280]

Si vous avez installé un dispositif qui surveille les noyaux en acier de vos courroies de traction ou vos câbles plastifiés, le rythme cardiaque du bus est surveillé afin de détecter si l'unité se déconnecte.

L'état de la surveillance des ceintures de traction est manquant [2281]

Si vous avez installé un dispositif qui surveille les noyaux en acier de vos courroies de traction ou vos câbles plastifiés, le mot d'état du bus (PDO) est surveillé afin de détecter si des données sont disponibles.

Erreur Courroie/câble de traction usé [2282]

Si l'ascenseur est équipé d'un dispositif de surveillance des courroies/câbles de transport qui surveille l'état des âmes en acier des courroies ou des câbles plastifiés, vous recevrez un avertissement d'usure et plus tard un message d'erreur d'usure si ces dispositifs détectent que le les ceintures ou les cordes sont usées en raison de la rupture des âmes en acier.

Mauvais étage de destination approché [2283]

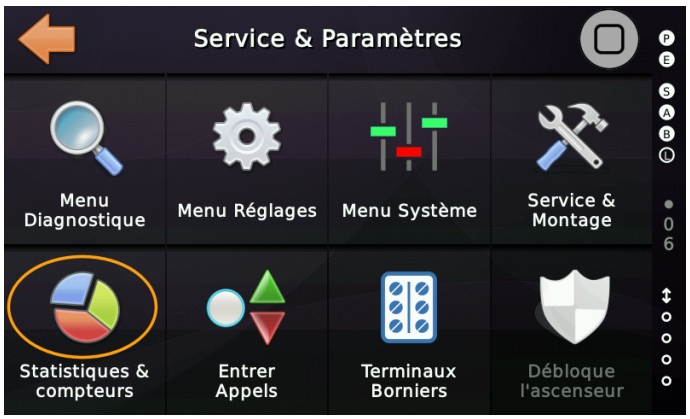
L'ascenseur s'est déplacé vers le mauvais étage de destination. Cela peut être dû à une erreur de communication entre le contrôleur et le variateur. Veuillez vérifier la vitesse affichée par le variateur et le contrôleur pour vous assurer qu'elles correspondent exactement. Si elles ne sont pas identiques, le rapport de démultiplication, le diamètre de poulie de traction réglé, la résolution de l'encodeur ou, dans le cas d'encodeurs rotatifs, la circonférence de la poulie de l'encodeur peuvent être incorrects.

110 Statistiques & Compteur

THOR fournit un riche ensemble de valeurs statistiques enregistrées lors de l'exécution. Ils sont stockés de manière non volatile dans la mémoire flash THOR.

Vous trouvez la boîte de dialogue associée en appuyant sur le bouton Favoris, puis en suivant l'icône « Statistiques et compteurs ».





110.1 Compteurs et temps génériques

- Compteur de trajets
- Compteur de temps de fonctionnement
- Changements de direction
- Compteur d'énergie d'entraînement, en cas d'utilisation d'une unité d'entraînement CANopen, fournissant la consommation

- Nombre de cycles des contacteurs principaux vers le haut et vers le bas
- Cycles de remise à niveau vers le haut et vers le bas

- Temps d'attente des appels (moyen et maximum)
- Temps de transfert (moyen et maximum)
- Temps de trajet (moyen et maximum)

- Cycles de porte de cabine/cabine pour porte A/B/C/D
- Cycles cage/porte palière pour A/B/C/D par étage

110.2 TOP 5 des cycles de porte palière

En plus de la liste des mouvements de portes palières pour tous les étages/portes, THOR propose également une liste TOP#5 des portes palières les plus fréquemment cyclées pour faciliter l'identification des portes qui nécessitent le plus de « soins ».

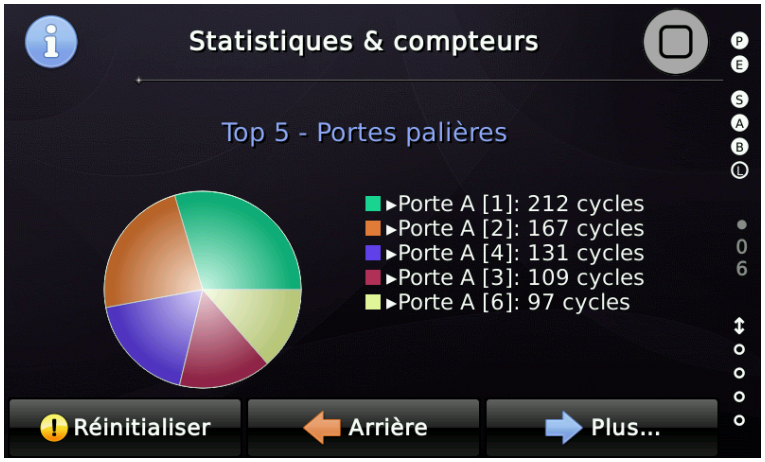


Figure 212: TOP#5 des portes palières les plus fréquemment actionnées

110.3 Compteur d'autonomie d'éclairage de cabine

Les heures de fonctionnement de l'éclairage de la cabine, qui est généralement allumé, sont comptées en interne. Le compteur s'arrête lorsque l'éclairage de la cabine a été éteint via la fonction de sortie 'Signaux d'état/contrôleur → Éclairage de la cabine éteint'. La valeur est indiquée en heures avec une décimale.

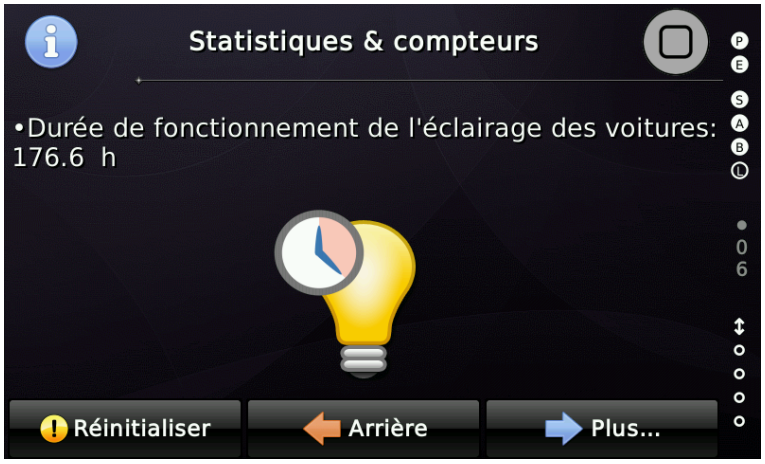
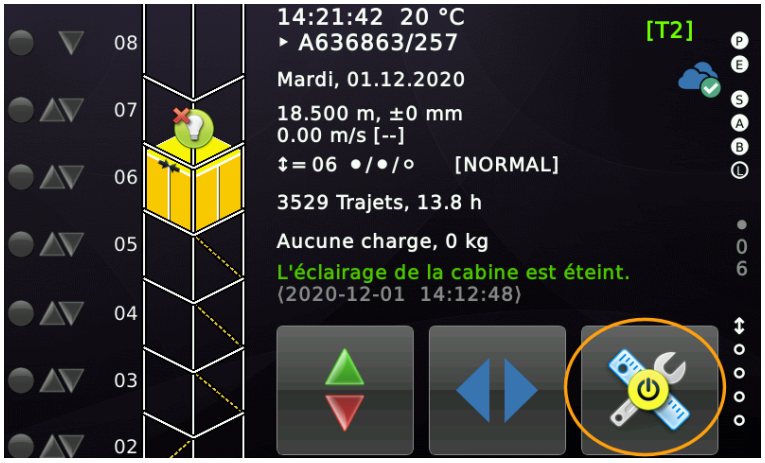


Figure 213: Compteur d'autonomie d'éclairage de voiture

110.4 Point d'entretien

Chaque fois que vous désactivez enfin la maintenance, les valeurs « spot » seront remises à zéro, ce qui permet d'avoir plus facilement une idée de ce que l'ascenseur a fait depuis la dernière fois où il a été entretenu.





111 Entrée de disponibilité du téléphone de l'ascenseur d'urgence

Afin de rendre l'ascenseur uniquement opérationnel, si le dispositif d'appel d'urgence est également opérationnel et dispose d'une réception et d'un abonnement valide, l'unité téléphonique peut fournir une sortie, qui peut être connectée à la fonction d'entrée **«Signaux d'état/contrôleur → Ascenseur d'urgence Indication de disponibilité du téléphone»** sur le contrôleur de l'ascenseur.

En utilisant un délai réglable pour détecter le signal de disponibilité ayant atteint son point culminant, l'ascenseur entrera dans l'état de fonctionnement « Hors service » et libérera le passager à l'étage possible suivant.

Tant que le signal de disponibilité atteint son maximum, le contrôleur d'ascenseur suppose que l'unité téléphonique est prête. Au démarrage du système, un délai supplémentaire garantit que le téléphone dispose d'un certain temps pour devenir opérationnel.

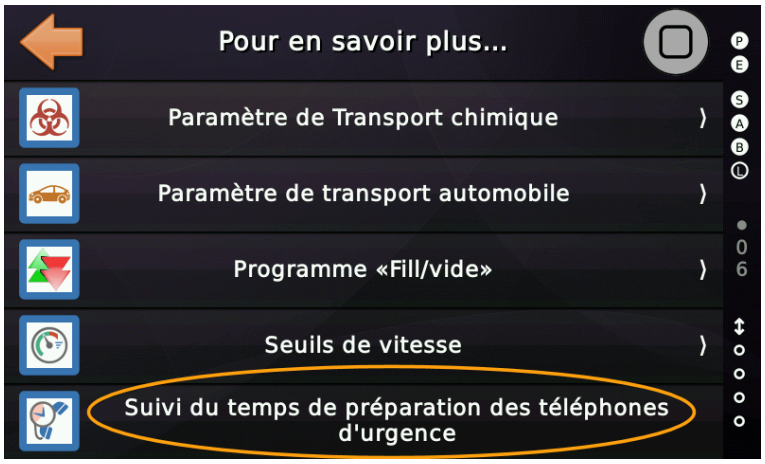


Figure 214: Délai de disponibilité du téléphone d'ascenseur d'urgence

Les paramètres peuvent être trouvés en appuyant sur le bouton matériel 'Favoris' puis aller plus loin dans 'Menu Paramètres' → 'Contrôleur/Pilotage' → 'Plus...' → 'Encore plus...' → 'Beaucoup plus... ' → 'En savoir plus...' → 'Indication de disponibilité du téléphone de l'ascenseur d'urgence'.

112 Gestion intelligente de la lumière du puits

112.1 Résumé

Le contrôleur d'ascenseur peut allumer/éteindre la lumière de la gaine à la demande, par exemple lorsque le mode de fonctionnement Pompiers a été demandé. Pour cela, une sortie pour contrôler le relais à impulsions lumineuses de l'arbre et une entrée pour détecter l'état du relais à impulsions sont nécessaires.

De plus, une fonction d'entrée peut être utilisée pour commuter le relais d'impulsion à la demande.

Si vous ne prévoyez pas d'utiliser un relais d'impulsion, deux sorties supplémentaires « marche/arrêt » peuvent être utilisées pour contrôler des relais simples. Mais gardez à l'esprit que cela pourrait rendre votre éclairage de gaine inutilisable si le contrôleur d'ascenseur n'est pas opérationnel.

Les paramètres peuvent être trouvés en appuyant sur le bouton matériel 'Favoris' puis aller plus loin dans 'Menu Paramètres' → 'Contrôleur/Pilotage' → 'Plus...' → '... ' → 'Rarement utilisé...' → 'Gestion intelligente de la lumière du puits'.

112.2 Entrées/Sorties

- Signaux d'état/contrôleur → Bouton d'éclairage du puits (boutons d'éclairage de l'arbre [NO])
- Signaux d'état/contrôleur → État de la lumière de la gaine Relais à impulsion, tous les étages (entrée de commentaires)

112.3 Sorties

- Signaux d'état/contrôleur → Relais d'impulsion de lumière d'arbre, tous les étages (sortie d'impulsion)
- Signaux d'état/contrôleur → Éclairage de gaine allumée
- Signaux d'état/contrôleur → Éclairage de gaine éteinte (sorties relais simples)

La durée d'impulsion pour commuter le relais à impulsions est de 500 ms.
Le temps de supervision est de 1500 ms. Le signal de supervision est toujours requis, indépendamment du type de relais utilisé.

112.4 Automatique et Manuel

Les raisons pour lesquelles la lumière s'allume automatiquement, si le signal de retour indique qu'elle est éteinte, sont :

- Inspection ou fonctionnement électrique d’urgence
- Entretien
- Pompiers
- Surveillance de porte supplémentaire

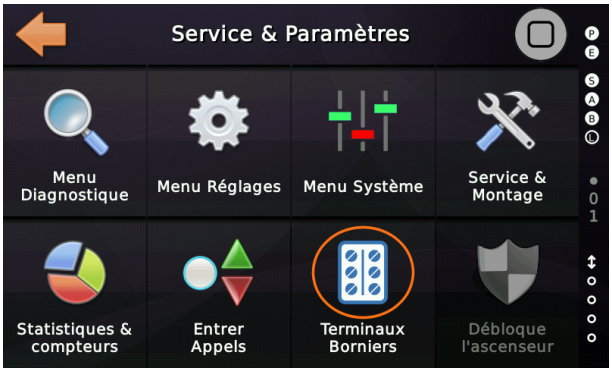
Le technicien peut toujours et à tout moment allumer/éteindre la lumière manuellement en actionnant le relais impulsionnel. Si le signal d'état indique que la lumière doit être allumée manuellement pendant une longue période (par défaut 5 heures) sans qu'aucune raison (liste ci-dessus) soit en attente (le technicien a allumé la lumière manuellement et a oublié en quittant les lieux), la lumière s'allumera. éteint à nouveau.

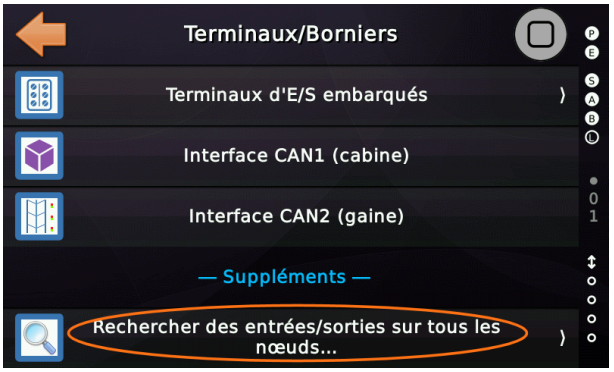
112.5 Surveillance

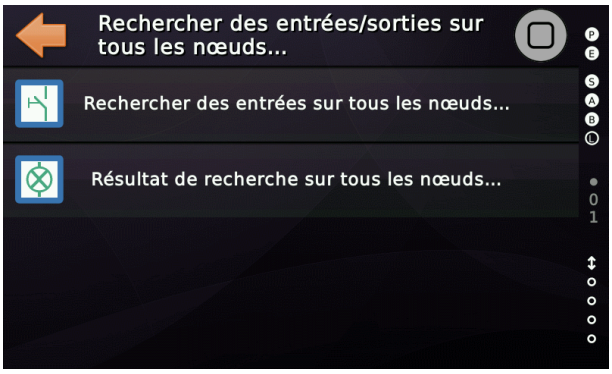
Une erreur est générée lorsque le contrôleur d'ascenseur allume ou éteint activement le relais à impulsions, puis après 1500 ms, le contact de retour de ce même relais n'a pas réagi à l'impulsion. Ainsi, le contrôleur d’ascenseur ne générera pas d’erreur lorsque le technicien allumera ou éteint manuellement la lumière.

113 Rechercher des bornes d'entrée ou de sortie

Pour rechercher des fonctions d'entrée ou de sortie spécifiques ou pour rechercher des terminaux d'entrée ou de sortie libres, vous pouvez utiliser l'aide de cet assistant, que vous pouvez trouver en suivant le chemin du menu « Terminal » :



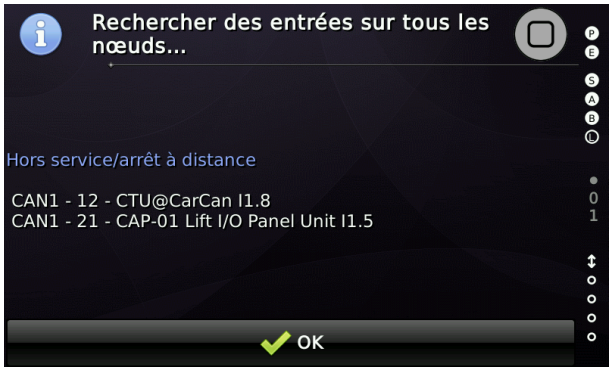






L'assistant de recherche parcourt toutes les unités du panneau d'E/S du système de bus, y compris le contrôleur d'ascenseur lui-même. Il ne laisse de côté que les unités cachées derrière les ponts CANopen. Dans la boîte de dialogue des résultats, il indique où il a trouvé la fonction du terminal. Si vous souhaitez rechercher une entrée ou une sortie vide, utilisez « *désactivé - inutilisé* ». Gardez à l'esprit qu'un terminal peut n'avoir aucune fonction d'entrée programmée mais qu'il est en fait déjà utilisé comme sortie ou vice versa.

Dans cet exemple, l'entrée « *Hors service/Arrêt à distance* » a été détectée deux fois. Une fois sur le panneau d'E/S de toit de voiture CAN 1 – Nœud 12 et une fois sur un panneau d'atterrissage CAN2 – Nœud 21.



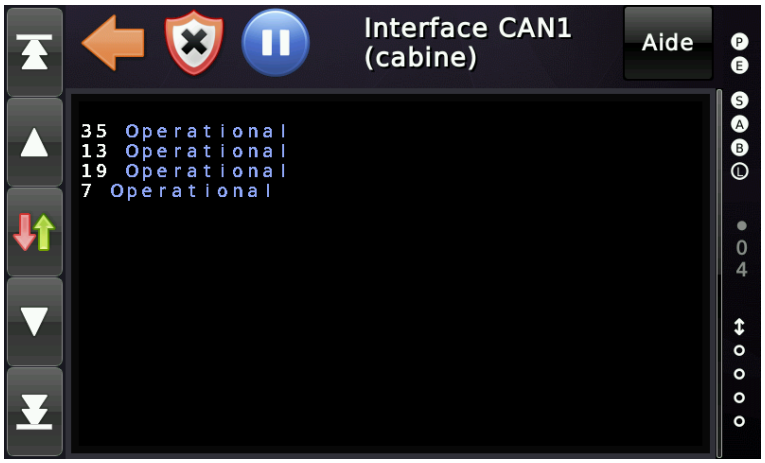
Il s'agit d'un conflit classique car cette entrée pilotée par clé ne doit être programmée qu'une seule fois dans le système.

114 Moniteur CANopen simple

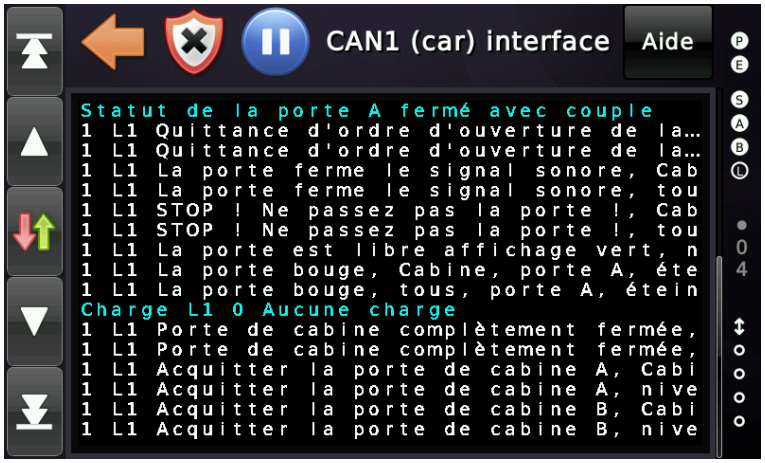
Le moniteur CANopen intégré peut être utilisé pour rendre visibles les messages sur le bus et les traduire en texte clair.

Il peut être atteint en naviguant vers 'Menu de diagnostic' ▶ 'Liste des nœuds CANopen' ▶ 'Journalisation CANopen'.

Après avoir sélectionné l'interface CAN1 ou CAN2, les nœuds visibles sont d'abord affichés avec leur état de fonctionnement.



Toutes les entrées, sorties, commandes de porte, mots d'état de porte, commandes PSU et mots d'état PSU, erreurs de bus et l'état de la mesure de charge numérique, qui sont ensuite transmis via le système de bus, sont traduits en texte lisible.



L'enregistrement peut être arrêté à l'aide de la touche pause. Le contenu de l'enregistrement peut être effacé avec le bouton bouclier.

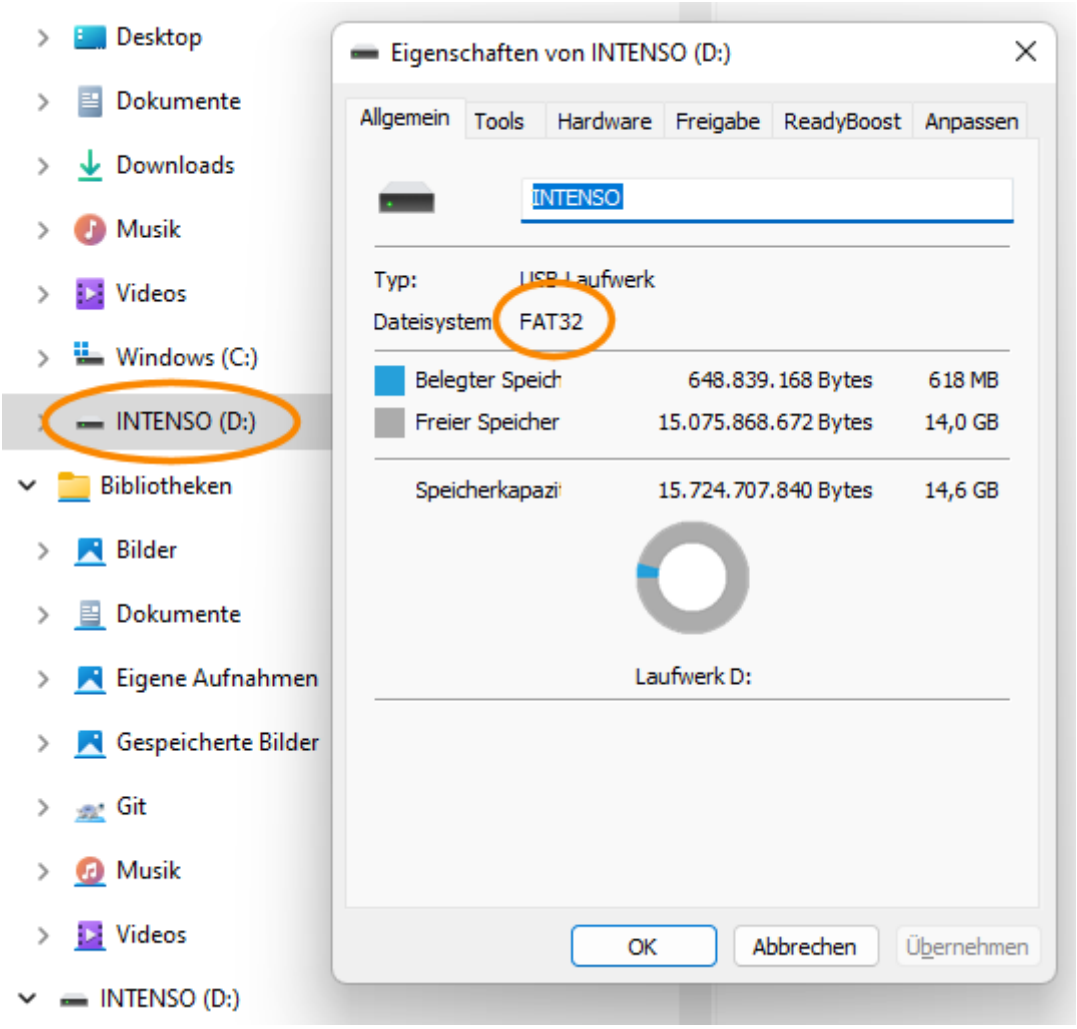
Lorsque l'enregistrement est en pause, le contenu du champ de texte peut être déplacé de gauche à droite et de haut en bas avec votre doigt.

115 Enregistrement de la mémoire de masse

Pour aider le technicien dans sa tâche de suivi des pannes, en particulier si la panne en question ne se produit qu'une fois par semaine ou par mois, l'enregistrement des déplacements sur une mémoire de masse USB peut s'avérer utile.

L'enregistrement peut être activé ici en appuyant sur le bouton matériel "Favoris", puis en allant dans le "Menu diagnostic" → "Plus..." → "Encore plus..." → "Encore plus..." → "Fonctions spéciales... → "Enregistrement sur mémoire de masse USB".

Le stockage s'effectue sur une clé USB FAT32 branchée. Vérifiez que la clé USB en question utilise le système de fichiers FAT32 et non exFAT, qui fait l'objet de brevets Microsoft®. Vous pouvez vérifier le système de fichiers utilisé en cliquant sur la mémoire de masse dans votre explorateur Windows® avec le bouton droit de la souris, puis en sélectionnant "Plus d'options... → "Propriétés". Vous pouvez formater une clé USB vide en utilisant FAT32.



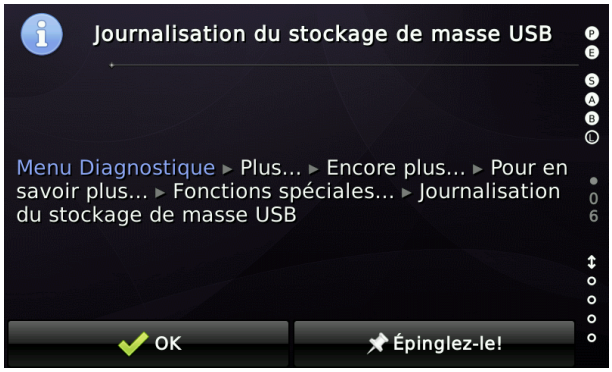
115.1 Noms de fichiers

Le système crée un fichier journal par jour, dont le nom contient la date et le jour de la semaine. Voici un exemple : 'Fri_28_Jul_2023_log.txt' Vérifiez donc que l'heure et la date sont correctement réglées dans le contrôleur avant de lancer une session d'enregistrement.

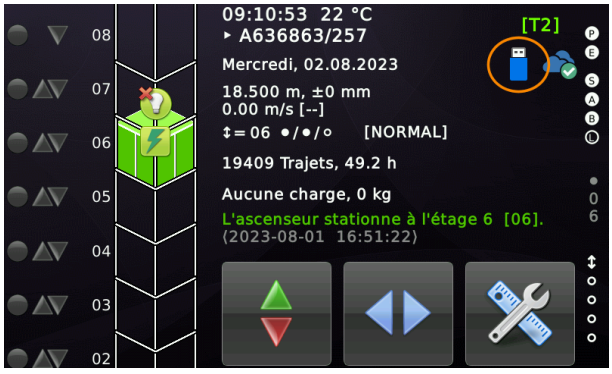
115.2 Activation de la session d'enregistrement

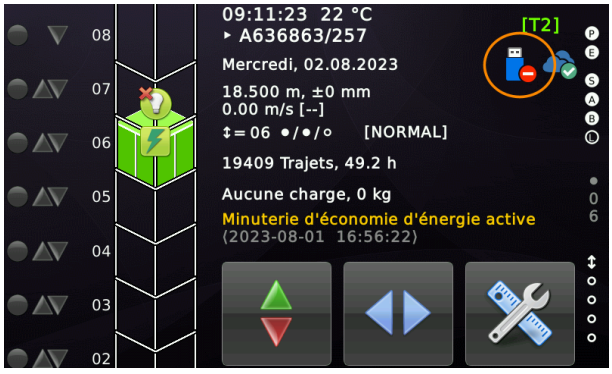
Pour activer l'enregistrement, entrez dans le paramètre dédié et sélectionnez la durée que vous souhaitez enregistrer. Si l'enregistrement a été activé et que la clé USB a été trouvée, vous verrez un écran comme celui-ci:





Sur le bureau, une icône vous rappelle que l'enregistrement est actif. En cas de problème avec la clé ou si la clé est pleine, vous verrez une icône rouge au-dessus du symbole de la clé.





115.3 Format de fichier

Les fichiers journaux ont l'extension d'un fichier texte (.txt) mais sont en fait des fichiers JSON. Les fichiers JSON sont des fichiers texte qui peuvent être lus par l'homme, mais qui présentent un format permettant de traiter ces fichiers dans de futurs outils logiciels. Dans le résumé suivant, nous allons nous plonger dans les différents blocs de texte du fichier journal et les décrire en détail.

115.3.1 Entrer et annuler un appel

Le bloc de texte dédié contient l'horodatage, l'étage, la porte et le type d'appel.

```
,{"register_call":{
"time":"2023-07-28,12:06:27",
"floor":4,
"door":"A",
"call":1,
"comment":"Appel de cabine"
}}
```

Lorsqu'un appel est désactivé à nouveau ou que tous les appels d'un type sont annulés, ce bloc est créé :

```
,{"cancel_call":{
"time":"2023-07-28,12:06:33",
"floor":4,
"door":"A",
"call":1,
"comment":"Appel de cabine"
}}
```

```
,{"cancel_all_calls":{
"time":"2023-07-28,12:06:33",
"call":1,
"comment":"Appel de cabine"
}}
```

Les valeurs possibles pour la propriété "call" sont les suivantes :

```
1..3   - Appel de cabine (1 – normal, 2 – faible priorité, 3 – haute priorité)
4..5   - Appel d'etage (4 – normal, 5 – extra)
6..7   - Appels prioritaires (6 – faible priorité, 7 – haute priorité)
8..9   - Montée Appel d'etage (8 – normal, 9 – extra)
10..11 - Descente Appel d'etage (10 – normal, 11 – extra)
```

115.3.2 Direction du voyage

```
,{"object":{
"mplex":"0x502C00",
"time":"2023-07-28,12:06:27",
"name":"Sens de marche actuel",
"value":1,
"floor":1,
"comment":"montée"
}}
```

115.3.3 État de la porte

Un changement de sens de déplacement est indiqué par un bloc de texte, comme dans cet exemple.

```
,{"object":{
"mplex":"0x503B01",
"time":"2023-07-28,12:06:33",
"name":"État de la porte A",
"value":3,
"floor":3,
"comment":"en ouverture"
}}
```

Les valeurs possibles sont les suivantes:

```
0 - La porte est dans un état ambigu.
1 - La porte est en arrêt d'urgence.
2 - La porte s'est arrêtée (avec un couple) à la position actuelle (intermédiaire).
3 - La porte s'ouvre.
4 - La porte s'est ouverte.
5 - La porte se ferme.
6 - La porte est fermée.
```

115.3.4 Plus de compteurs et de valeurs

Les autres valeurs et compteurs sont toujours stockés selon le même schéma. Le multiplexeur CANopen peut être utilisé pour identifier les valeurs par certains logiciels. Le nom affiché est utile au technicien qui lit le fichier.

115.3.5 Exemple "Compteur de trajet" :

```
,{"object":{
"mplex":"0x652001",
"time":"2023-07-28,12:06:34",
"name":"Compteur de trajet",
"value":19329,
"floor":3
}}
```

115.3.6 Exemple "Valeur de nivellement" (nivellement de la valeur)

```
,{"object":{
"mplex":"0x504300",
"time":"2023-07-28,12:06:35",
"name":"Valeur de nivellement",
"value":2,     → [mm]
"floor":3
}}
```

115.3.7 Erreurs de bus

Les erreurs de bus sont enregistrées dans ce formulaire:

```
,{"can_error":{
"time":"2023-07-28,12:32:23",
"can":1,
"count":1
}}
```

L'interface CAN1 ou CAN2 et le compteur d'erreurs actuel sont enregistrés dans le fichier journal.

115.3.8 Changements de paramètres

Si le technicien modifie un paramètre du contrôleur de l'ascenseur, cette modification est également enregistrée dans les fichiers journaux.

```
,{"parameter":{
"mplex":"0x000001",
"method":1,
"privilege":4265728,
"time":"2023-07-28,12:43:15",
"name":"Temporisation de stationnement",
"hint":"Cet objet définit le temps de retour a l'etage de stationnement de l'ascenseur en l'absence
d'appels. L'étage de stationnement est déterminé par le mode de stationnement et d'autres options.",
"oldval":"300",
"newval":"310",
"entity":""
}}
```

115.3.9 Notifications, avertissements et erreurs

Toute notification, tout avertissement ou toute erreur est enregistré de cette manière détaillée:

```
,{"message":{
"code":"[0013]",
"time":"2023-07-28,12:32:30",
"name":"Inspection désactivée",
"hint":"L'opération de contrôle d'inspection a été désactivée via les entrées affectées au boîtier
de contrôle d'inspection de la fosse (gaine) et du toit de la cabine.",
"flags":"144",
"floor":6,
"doors":0,
"position":18500,     → [mm]
"distance":0,         → [mm]
"velocity":0,         → [mm/s]
"payload":1,
"weight":0,
"trips":19330,
"hours":49.0,
"turns":4716,
"mode":17,
"maintenance":0,
"keep closed":0,
"landings":0,
"assembly":0,
"bridging":0,
"zones":[1,1],
"direction":0,
"chain":[1,0,0,0,0,0],
"relay":[0,0,0,0]
},

"chain":{"0.1":[1,0,0,0,0,0],"0.2":[1,0,0,0,0,0],"0.3":[1,0,0,0,0,0],"0.4":[1,0,0,0,0,0],"0.5":
[1,0,0,0,0,0],"0.6":[1,0,0,0,0,0],"0.7":[1,0,0,0,0,0],"0.8":[1,0,0,0,0,0],"0.9":[1,0,0,0,0,0],"1.0":
[1,0,0,0,0,0],"1.1":[1,0,0,0,0,0],"1.2":[1,0,0,0,0,0],"1.3":[1,0,0,0,0,0],"1.4":[1,0,0,0,0,0],"1.5":
[1,0,0,0,0,0],"1.6":[1,0,0,0,0,0],"1.7":[1,0,0,0,0,0],"1.8":[1,0,0,0,0,0],"1.9":[1,0,0,0,0,0]},

"relay":{"0.1":[0,0,0,0],"0.2":[0,0,0,0],"0.3":[0,0,0,0],"0.4":[0,0,0,0],"0.5":[0,0,0,0],"0.6":
[0,0,0,0],"0.7":[0,0,0,0],"0.8":[0,0,0,0],"0.9":[0,0,0,0],"1.0":[0,0,0,0],"1.1":[0,0,0,0],"1.2":
[0,0,0,0],"1.3":[0,0,0,0],"1.4":[0,0,0,0],"1.5":[0,0,0,0],"1.6":[0,0,0,0],"1.7":[0,0,0,0],"1.8":
[0,0,0,0],"1.9":[0,0,0,0]},

"velos":
{"0.1":0,"0.2":0,"0.3":0,"0.4":0,"0.5":0,"0.6":0,"0.7":0,"0.8":0,"0.9":0,"1.0":0,"1.1":0,"1.2":0,"1.
3":0,"1.4":0,"1.5":0,"1.6":0,"1.7":0,"1.8":0,"1.9":0},

"posis":
{"0.1":18500,"0.2":18500,"0.3":18500,"0.4":18500,"0.5":18500,"0.6":18500,"0.7":18500,"0.8":18500,"0.
9":18500,"1.0":18500,"1.1":18500,"1.2":18500,"1.3":18500,"1.4":18500,"1.5":18500,"1.6":18500,"1.7":1
8500,"1.8":18500,"1.9":18500}}
```

Outre l'horodatage, le nom et le texte d'aide ou d'indication concernant l'événement, vous disposerez d'une sorte de "rétroviseur" de deux secondes pour la chaîne de sécurité, les relais pilotes, la vitesse et les valeurs de position, exprimées en millimètres.

La propriété "code" contient le code de l'événement dans le même format, qui peut être trouvé dans l'annexe du manuel.

115.3.10 Démarrage et arrêt

Le démarrage et l'arrêt de l'ascenseur sont enregistrés avec la charge utile, si une valeur de charge utile en [kg] ou [%] est disponible. Sinon, seule l'énumération de la charge, comme la pleine charge ou la charge normale, est enregistrée.

```
,{"start_driving":{
"time":"2023-07-28,19:41:43",
"velocity":"V4 - 1600",      → [mm/s]
"floor":8,
"load":158,
"comment":"Charge normale"
}}
```

Un nouvel arrêt ressemblerait à ceci:

```
,{"stop_driving":{
"time":"2023-07-28,19:41:51",
"position":7589,      → [mm]
"acceleration":610,   → [mm/s²]
“maxpower”:1250,      → [W] Only available,if the drive is transmitting the power consumption.
"floor":6
}}
```

Un arrêt inconditionnel, qui se produit en raison d'une erreur, généralement entre les étages, produirait ce bloc de texte supplémentaire. Ce bloc contient le masque de la chaîne de sécurité. Dans l'exemple donné, le dernier signal, la serrure à came de la porte, est ouvert, ce qui est indiqué par un zéro.

```
,{"stop_unconditional":{
"time":"2023-07-28,19:41:51",
"position":7589,
"chain":[1,1,1,1,1,0],
"debug":3
}}
```

La valeur "debug" est en fait une valeur interne qui pointe vers l'appelant qui a provoqué l'arrêt. Cela peut être intéressant pour communiquer avec les développeurs de logiciels. La valeur "position" est la position de la voiture à l'arrêt en millimètres.

Dans le cas où l'unité d'entraînement rencontre un problème, un bloc d'erreur est envoyé dans le fichier journal:

```
,{"error_driving":{
"time":"2023-07-28,19:43:16",
"position":7589,      → [mm]
"velocity":820,       → [mm/s]
"acceleration":787,   → [mm/s²]
"floor":3
}}
```

115.3.11 Indication du sens de l'inspection

Lorsque le technicien appuie sur un bouton de direction, qu'il soit en inspection ou en opération électrique d'urgence, un bloc de texte est généré, comme suit:

```
,{"insp_direction":{
"time":"2023-07-28,19:47:21",
"direction":1,
"comment":”montée”
}}
```

115.3.12 Signal de zone de porte extérieure

L'indication de la zone de la porte extérieure est enregistrée de la manière suivante. Dans l'exemple donné, le signal de la zone est un pic élevé de zéro à un.

```
,{"ext_door_zone":{
"time":"2023-07-28,19:47:23",
"state":”0 > 1”,
"position":7589,      → [mm]
"floor":3
}}
```

115.3.13 Consommation maximale du dernier voyage

Si l'unité d'entraînement mesure la consommation d'énergie pendant la conduite, vous trouverez un élément dans le fichier d'enregistrement après un voyage, qui ressemble à ceci:

```
,{"object":{
"mplex":"0x503600",
"time":"2023-08-01,13:31:22",
"name":"Consommation maximale du dernier voyage",
"value":"205;1;2;823",
"floor":2
}}
```

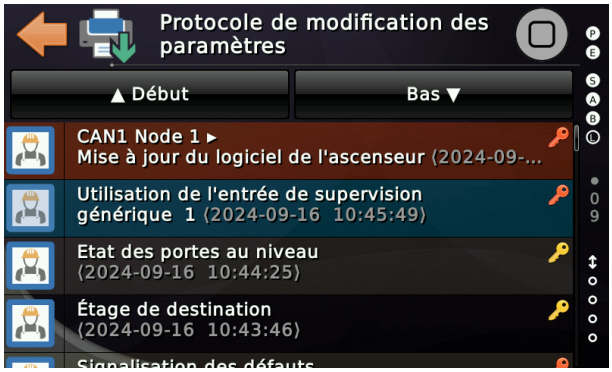
Les valeurs "205;1;2;823" signifient qu'il y a eu un pic de consommation d'énergie de 205 W lors de la conduite de l'étage 1 à l'étage 2, atteignant une vitesse maximale de 823 mm/s.

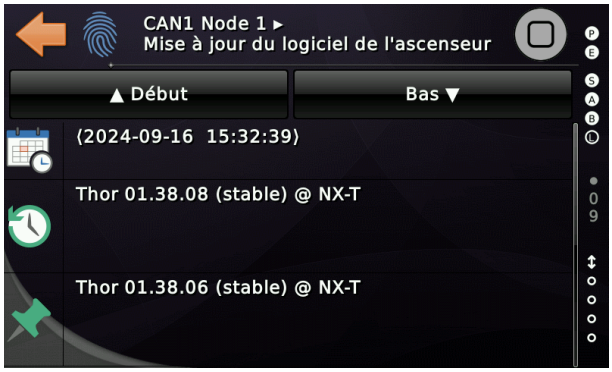
116 Mettre à jour le firmware en toute sécurité

Le stockage de masse USB et carte SD peut être utilisé pour mettre à jour le micrologiciel. Il est également possible de télécharger manuellement un nouveau firmware via la connexion cloud au lieu de lire le fichier de mise à jour à partir d'un périphérique de stockage de masse USB/SD.

Le logiciel ne peut être mis à jour que manuellement et uniquement localement sur l'appareil si...

- L'ascenseur doit être commuté en inspection, contrôle de retour ou arrêt d'urgence.
- Pour mettre à jour le firmware, le code de configuration doit être saisi sur place.
- Le fichier du firmware est validé par la commande d'ascenseur. Pour ce faire, le jeton ELF, le CRC32 intégré du fichier, l'ID fabricant et le code produit sont vérifiés.
- De plus, l'ingénieur sur site doit vérifier le SHA du fichier précédemment spécifié dans les notes de version. Les notes de version étaient auparavant envoyées à l'ingénieur, généralement par courrier électronique, de la même manière que le fichier, qui est généralement transféré via un service de partage de fichiers. Le logiciel d'ascenseur existant calcule le SHA du fichier demandé à partir de la clé USB/carte Micro SD et l'affiche à l'écran de manière facile à lire.
- Le logiciel ne peut être mis à jour que si toutes les conditions sont remplies.
- Toute mise à jour du logiciel est également enregistrée dans le journal des modifications des paramètres, qui ne peut être supprimé par le technicien.

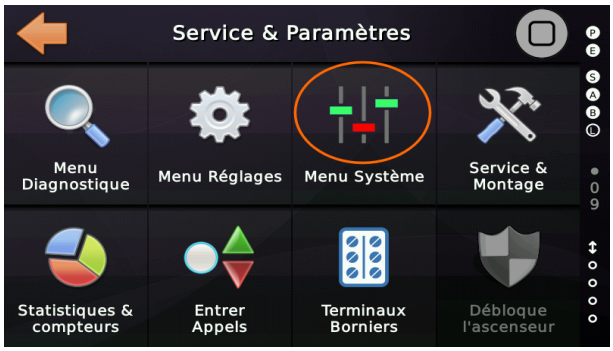




116.1 Créer une copie de sauvegarde du logiciel actuel

Afin de garantir qu'en cas d'erreur improbable et imprévue, il soit possible de revenir à la version précédente du programme et ainsi de maintenir l'ascenseur opérationnel, il est recommandé d'effectuer une sauvegarde du logiciel avant de mettre à jour le logiciel.

Vous trouverez le paramètre correspondant en appuyant d'abord sur « Accueil », puis sur le bouton matériel « Favoris » puis allez dans « Menu Système » → « Système » → « Sauvegarde/Mise à jour du logiciel ».



Notez que vous devez entrer le code **SETUP** et avoir l'opération d'inspection, l'opération électrique de secours ou l'arrêt d'urgence activé afin de pouvoir effectuer une sauvegarde.



Pour effectuer une sauvegarde sur un périphérique de stockage de masse (USB/SD), sélectionnez « *Sauvegarde du logiciel* ». Il vous sera alors demandé de sélectionner manuellement le nom et l'emplacement de stockage, comme indiqué dans la boîte de dialogue.



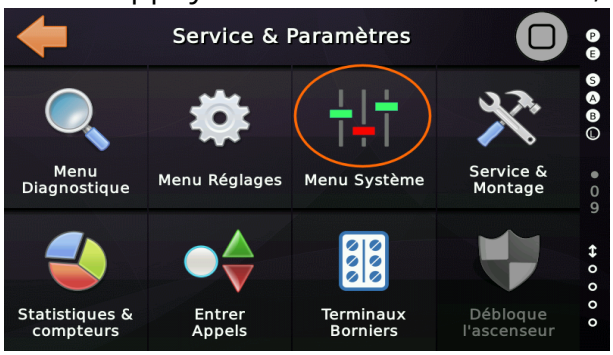


Pour enregistrer le fichier dans un autre dossier, appuyez deux fois sur le nom de ce dossier afin de basculer vers ce dossier.

Le fichier de sauvegarde ne peut être utilisé que pour restaurer à nouveau le même contrôle. Il ne convient pas pour mettre à jour d'autres contrôles.

116.2 Mise à jour via stockage de masse SD/USB

Vous pouvez trouver le paramètre correspondant en appuyant d'abord sur « Accueil », puis sur le bouton matériel « *Favoris* » puis en allant dans « *Menu système* » → « *Système* » → « *Sauvegarde/mise à jour du logiciel* ».



Notez que vous devez saisir le code SETUP et activer l'inspection, le contrôle de retour ou l'arrêt d'urgence pour effectuer une mise à jour.





Pour effectuer une mise à jour via le stockage de masse (USB/SD), sélectionnez « Mise à jour du logiciel ». Il vous sera maintenant demandé de sélectionner manuellement le fichier de mise à jour comme indiqué dans la boîte de dialogue.





Le SHA du fichier de mise à jour est désormais calculé et affiché à l'écran.

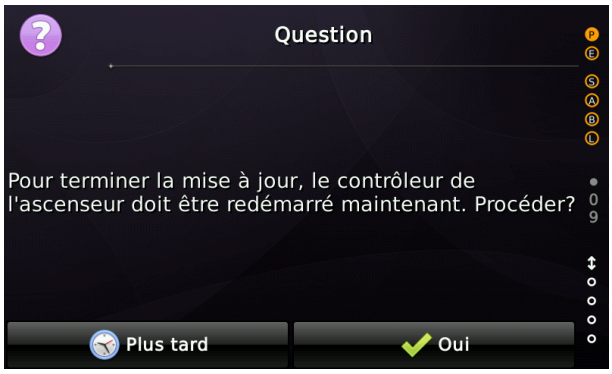


La tâche du technicien est maintenant de comparer le HASH affiché avec le hachage de la note de version qu'il a précédemment reçue par e-mail.

Ce n'est que si ce numéro de hachage est identique que le logiciel sera installé en appuyant sur « OK ».

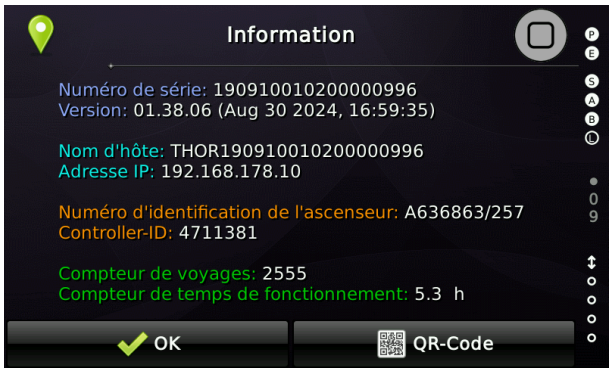
Si le numéro SHA correspond, appuyez sur OK, sinon appuyez sur Annuler.



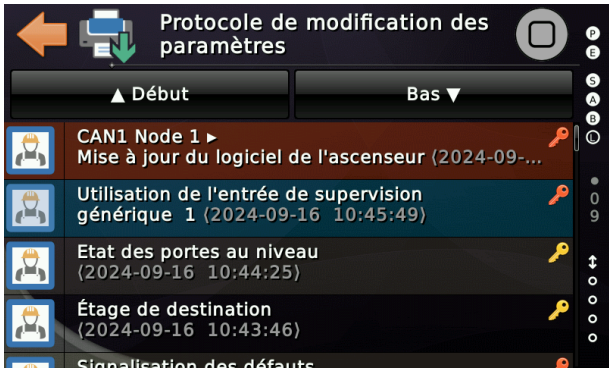


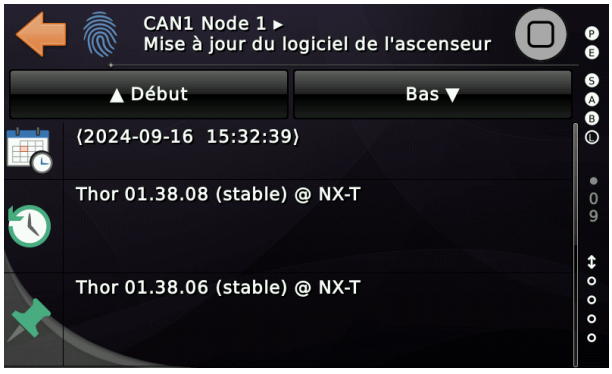
Après avoir redémarré le logiciel de contrôle de l'ascenseur, vous pouvez vérifier la mise à jour du logiciel en faisant glisser votre doigt une fois vers le bas sur l'écran principal, puis en utilisant l'icône verte pour afficher les informations du système.





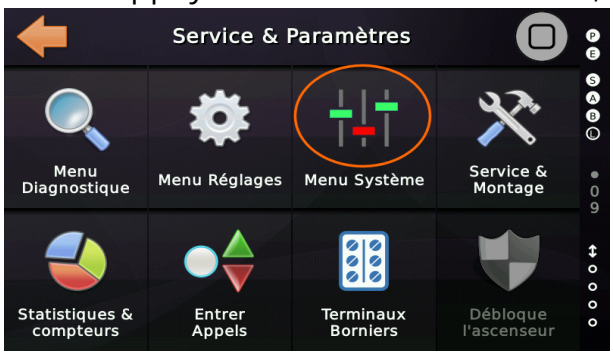
Toutes les mises à jour du logiciel sont également enregistrées dans le journal des modifications des paramètres et ne peuvent pas être supprimées par le technicien.





116.3 Mise à jour via le service cloud

Vous pouvez trouver le paramètre correspondant en appuyant d'abord sur « Accueil », puis sur le bouton matériel « *Favoris* » puis en allant dans « *Menu système* » → « *Système* » → « *Sauvegarde/mise à jour du logiciel* ».

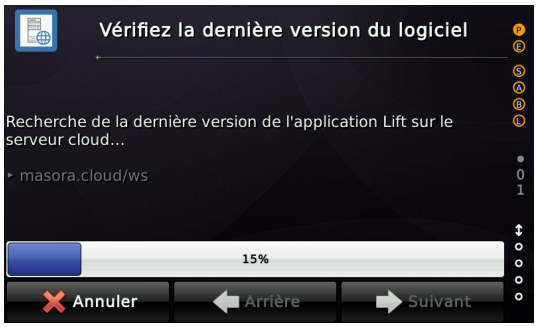


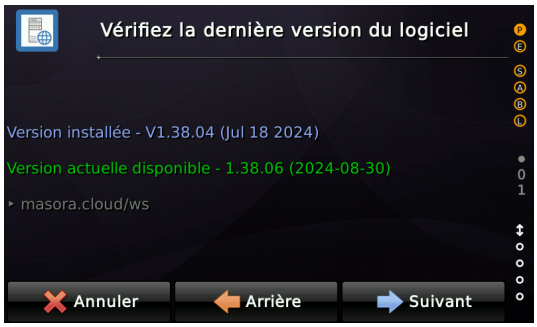
Notez que vous devez saisir le code SETUP et activer l'inspection, le contrôle de retour ou l'arrêt d'urgence pour effectuer une mise à jour.



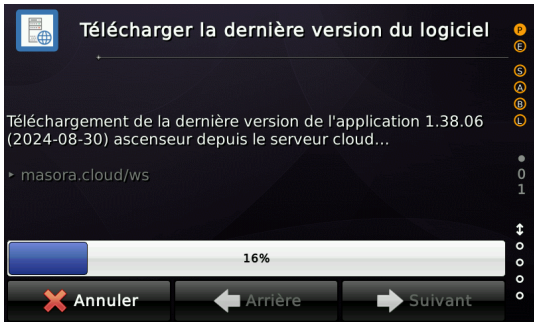


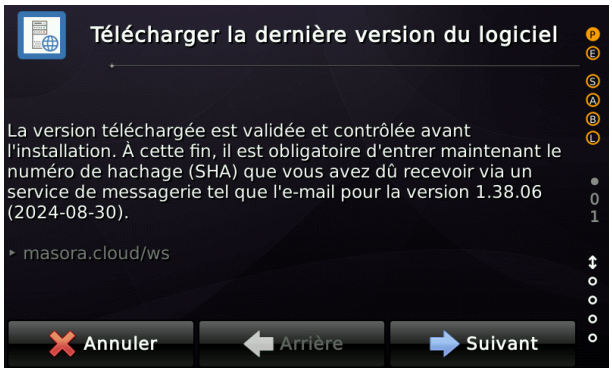
Pour télécharger un fichier de mise à jour via le service cloud, sélectionnez « Rechercher la dernière version du logiciel ». Si la connexion réussit, la version actuellement installée et celle qui peut être téléchargée sous forme de mise à jour s'afficheront.

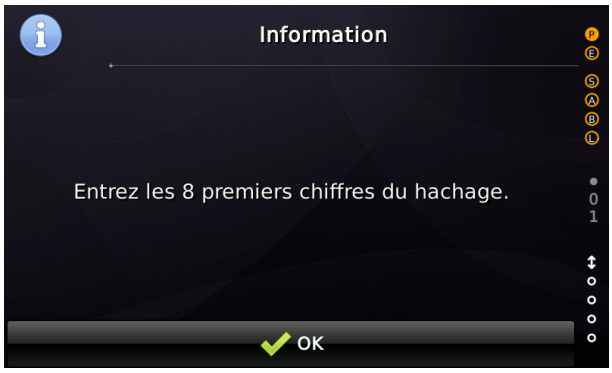






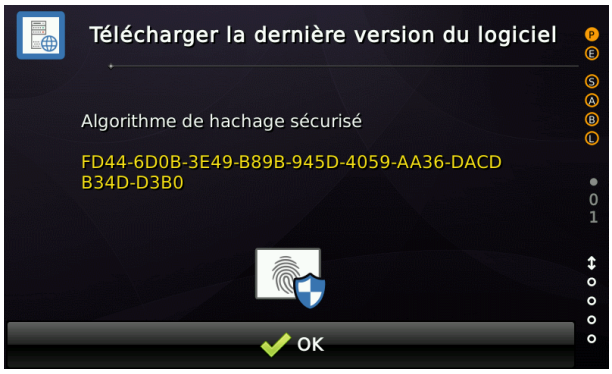




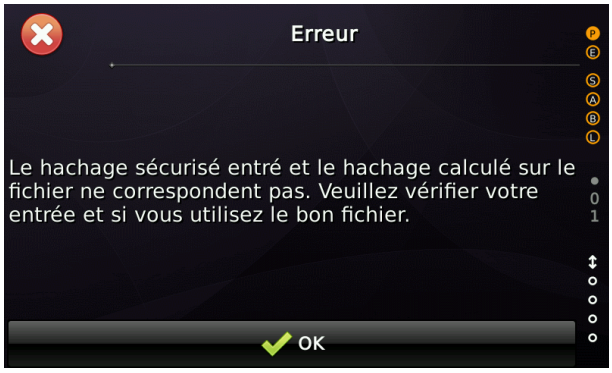


Le SHA du fichier de mise à jour est désormais calculé mais **n'est pas** affiché à l'écran. **Au lieu de cela, le technicien doit désormais saisir les huit premiers chiffres du HASH de la note de version qu'il a précédemment reçue par e-mail.**



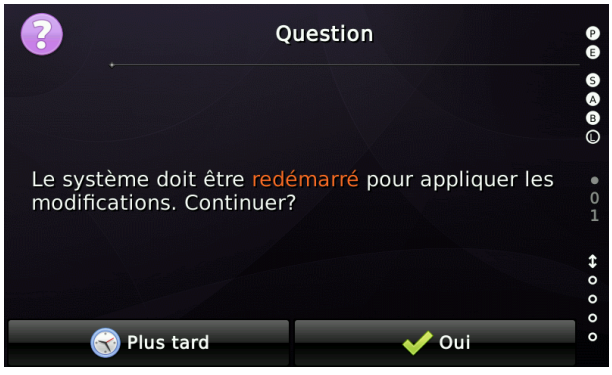


Si le hachage ne correspond pas ou a été mal saisi, le processus de mise à jour ne peut pas être effectué. Sinon, la mise à jour sera installée.



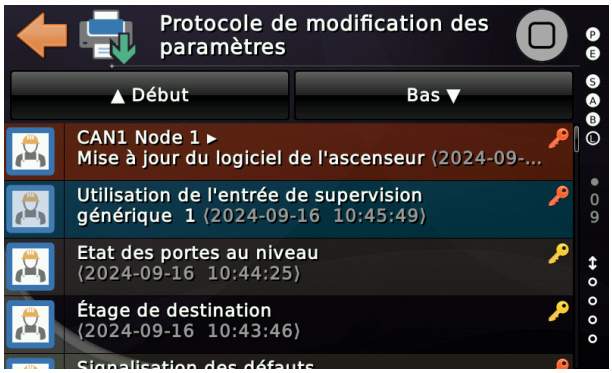


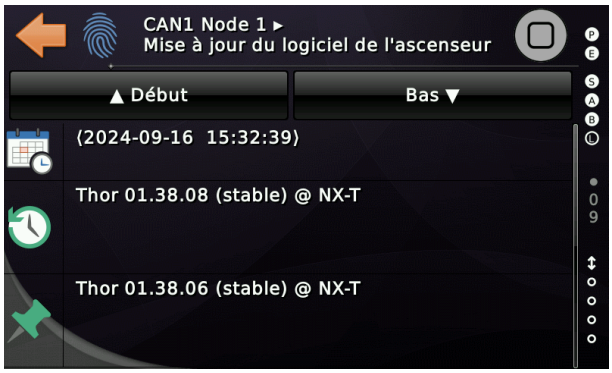
Après le redémarrage, vous pouvez voir que le logiciel a été mis à jour.





Toutes les mises à jour du logiciel sont également enregistrées dans le journal des modifications des paramètres et ne peuvent pas être supprimées par le technicien.





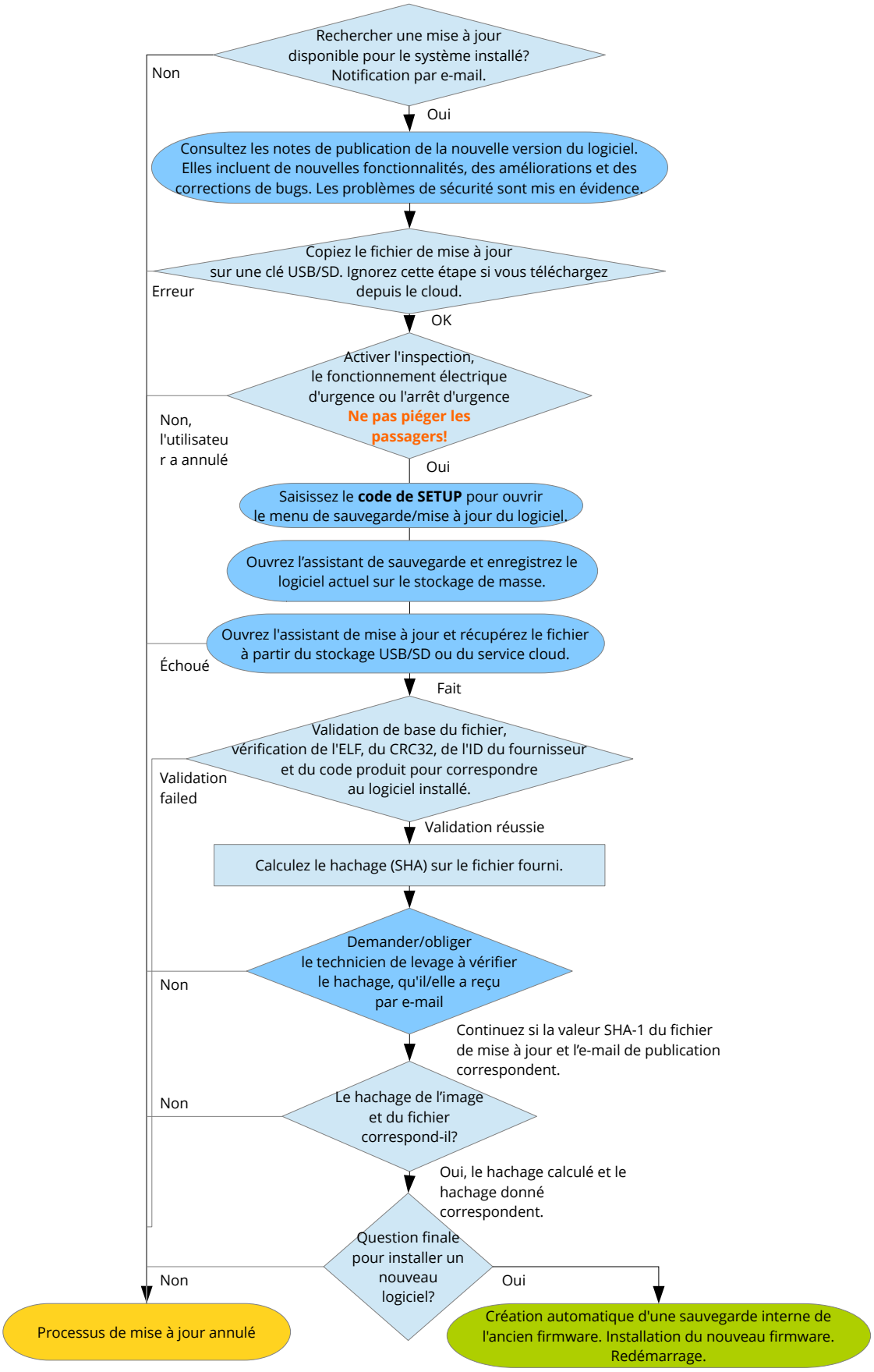


Figure 215: Mise à jour/sauvegarde du logiciel Float Chart

117 Signaler des incidents/problèmes

En cas d'incident, il est important que nous disposions d'une manière structurée de réagir. Les rapports de bogues/erreurs/sécurité/problèmes/incidents peuvent nous être envoyés directement par e-mail :

hq@thor.engineering

Les rapports soumis doivent être clairs, complets et concis. Les rapports doivent inclure un nom, un numéro d'ascenseur/contrôleur, une adresse e-mail et suffisamment d'informations pour vérifier rapidement l'erreur à l'aide du rapport. Veuillez donc décrire le problème et les étapes qui en sont la cause aussi précisément que possible. Un rapport d'incident est un fichier qui documente tous les événements susceptibles d'avoir causé des problèmes de fonctionnement ou de sécurité avec un produit. Il est utilisé pour enregistrer ce qui s'est passé et généralement les étapes nécessaires pour reproduire le problème, les violations de sécurité et les comportements inappropriés sur le site d'installation. Cela aide également la direction à mettre en œuvre de nouvelles politiques pour déterminer l'efficacité de ces changements en termes de sécurité et de qualité. Notre fichier modèle de rapport d'incident sur le serveur de l'entreprise ressemble à ceci (09/04/2024) :

```
Rapport d'incident d'ingénierie THOR
================================

Un rapport d'incident est un fichier qui documente tous les événements susceptibles d'avoir causé
des problèmes de fonctionnement ou de sécurité avec un produit.

Sujet : /* Donnez un titre à l'incident ! */
Date : jj.mm.aaaa
Mis à jour: --.--.----

Introduction - La première partie du rapport d'incident couvre qui/quoi/quand et où de l'incident.
-

Texte – Décrivez l'incident du début à la fin, en veillant à énumérer les détails par ordre
chronologique pour éviter toute confusion. Si possible, incluez les détails du technicien
nécessaires pour reproduire le problème. Cela accélérera le processus de remédiation.

Paramètres ou environnement - Veuillez inclure l'impression des paramètres du contrôleur avec le
rapport.
-

Installation concernée
-

Problèmes causés par l'incident
-

Témoins/journalistes
-

Solution rapide / Solution temporaire / à court terme sur le site d'installation
-

---
Signé par : /* Fournir le nom complet et la signature de l'auteur du rapport d'incident pour assumer
la responsabilité et la tenue des dossiers. */
```

Ce diagramme RACI décrit les responsabilités de traitement des rapports d'incidents au sein de l'organisation.

R – Responsable (Responsable)

A – Responsable (responsable)

C – Conseil (Consulté)

I – Informé (Informé)

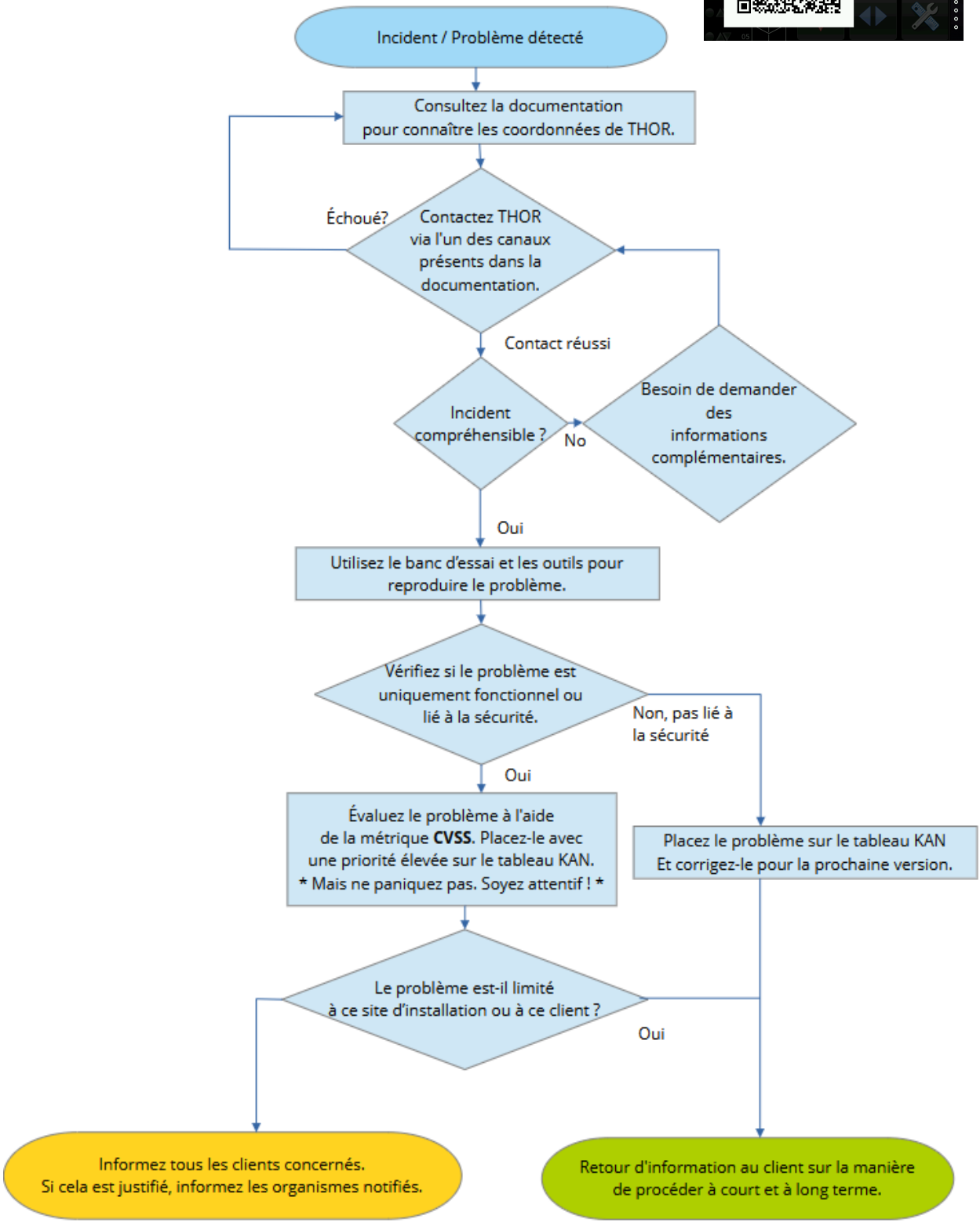
	Lars Gustafsson	Roy Schneider	Thomas Reul
Commentaires des clients (COMMENCER)	I*		R
Obtenir/vérifier les détails (CRÉER)		I	R
Vérifier/Valider (FAIRE)		I	R
Créer un environnement de test (MISE EN ŒUVRE)		R	I
résolution de problèmes (MISE EN ŒUVRE)		R	I
Vérifier la solution (TEST/REVUE)		I	R
Mettre à jour la documentation (REVOIR)	I	R	C
Informer les clients (LIBÉRER)	A		R

Illustration 216: RACI pour le rapport d'incidents

*) Si l'incident est lié à la sécurité.

Figure 217: Organigramme de rapport d'incident





Liste des figures

Figure 1: Indicateur de fonctionnement - 'LED de respiration'....27
Figure 2: Bureau en mode paysage....28
Figure 3: Bureau en mode portrait....28
Figure 4: Éléments du desktop....29
Figure 5: Vue I / O glissée vers le bas du desktop....31
Figure 6: État du signal d'un port d'entrée....32
Figure 7: Signal de réinitialisation du panneau de broches d'inspection....35
Figure 8: Ascenseur en attente de la réinitialisation d’inspection de la fosse....36
Figure 9: Confirmation de réinitialiser l'opération d'inspection de la fosse....36
Figure 10: Mode d'opération bloqué....37
Figure 11: Déblocage par la Vue Icônes....37
Figure 12: Confirmer le déblocage de l'ascenseur....37
Figure 13: Structure du menu de Thor....38
Figure 14: Affichage de l'icône Favoris....38
Figure 15: Niveau de menu typique....39
Figure 16: Élément de menu nécessitant le privilège de mot de passe de configuration....40
Figure 17: Batterie de secours pour l'heure/date....42
Figure 18: Sélection de la langue principale et alternative....44
Figure 19: Passer à la langue alternative....45
Figure 20: Diagramme circulaire montrant les 5 principaux défauts....52
Figure 21: Journal des modifications des paramètres de levage trouvé sous Système → Sécurité....53
Figure 22: Paramètre de levage simple/d'équipe....57
Figure 23: Sélection du numéro de membre de l'équipe....57
Figure 24: L'ascenseur avec mode d’opération d’assemblage activé....61
Figure 25: Exemple de liste de nœuds @ CAN1....65
Figure 26: Paramètres du niveau du sol supérieur/inférieur....66
Figure 27: Ascenseur en inspection / sauvetage d'urgence....67
Figure 28: Assistant de formation manuel....67
Figure 29: Effacer tous les niveaux d'étages....67
Figure 30: Écran principal de l'assistant de voyage d'apprentissage....69
Figure 31: De l'utilisation d'un encodeur USP....72
Figure 32: Activation / désactivation de l'utilisation du circuit de sécurité du bloc d'alimentation....73
Figure 33: PSU Commandes et options....74
Figure 34: Enseigner les limites d'inspection....76
Figure 35: Enseigner la limite supérieure....76
Figure 36: Enseigner la limite inférieure....77
Figure 37: Assistant d'apprentissage manuel de voyage....78
Figure 38: Assistant de déclenchement de réglage automatique....80
Figure 39: Assistant d'apprentissage automatique de voyage....80
Figure 40: USP Commandes et Options....83
Figure 41: Enseigner les limites d'inspection....85

Figure 42: Apprentissage de la limite supérieure....85
Figure 43: Apprentissage de la limite inférieure....86
Figure 44: Déplacement d'apprentissage automatique....86
Figure 45: Enseigner la limite inférieure....87
Figure 46: Assistant d'apprentissage automatique de voyage....88
Figure 47: Assistant de déclenchement de réglage automatique....88
Figure 48: PSU Commandes et Options....90
Figure 49: PSU Configurer et enseigner....91
Figure 50: L'encodeur de position d'indication n'est pas en mode d'apprentissage....92
Figure 51: Assistant de voyage d'apprentissage manuel....93
Figure 52: Réglage des positions à l'étage....94
Figure 53: Mise du bloc d'alimentation en mode de fonctionnement normal....95
Figure 54: PSU Commande et Options....96
Figure 55: Configuration et apprentissage du bloc d'alimentationo....97
Figure 56: Indice PSU n'étant pas en mode apprentissage....98
Figure 57: Course d'apprentissage automatique....99
Figure 58: Course d'apprentissage automatique....99
Figure 59: Voyage d'apprentissage automatique actif....100
Figure 60: Réglage des positions au niveau du étage....100
Figure 61: Mettre le bloc d'alimentation en mode de fonctionnement normal....102
Figure 62: Assistant de distance de freinage....103
Figure 63: Table au niveau d'étage....105
Figure 64: Assistant de réglage au niveau du sol....106
Figure 65: Options d'opération d'inspection....111
Figure 66: Supervision des pannes de courant sur la carte SB (matériel de référence)....114
Figure 67: Entrée de supervision de défaillance de phase [Toolbox]....116
Figure 68: Acquittement de la supervision de la tension de l'éclairage de la cabine [Toolbox] 117
Figure 69: Paramètre de traitement des appels....118
Figure 70: Indication spéciale 'ascenseur occupé' utilisée par l'opération PB / APB [Toolbox] 121
Figure 71: Signal d'appel 'Appel invité' [Toolbox View]....128
Figure 72: Éléments du journal créés par l'opération d'appel d'invités....130
Figure 73: Signal d'accusé de réception de stationnement [Toolbox]....133
Figure 74: Minuterie d'éclairage de cabine....134
Figure 75: Sortie pour éteindre les lumières de la cabine [Vue Toolbox]....135
Figure 76: Minuteries pour réduire et éteindre les affichages au sol....136
Figure 77: Minuteries à économie d'énergie....141
Figure 78: Plan pour fonctionnement en circulation....142
Figure 79: Mode de circulation activé et désactivé à nouveau....144
Figure 80: Les appels des passagers inhibent le temps....144
Figure 81: Options de préférence de cabine....145
Figure 82: Signal d'accusé de réception utilisé par préférence de voiture [Vue de la Toolbox] 147
Figure 83: Options d'appel de cabine et d'appel palier....148

Figure 84: Paramètre de désactivation de l'appel de cabine....148
Figure 85: Tableau de désactivation des appels de cabine....149
Figure 86: Désactivation des appels....149
Figure 87: Appel de cabine activé après l'exécution....150
Figure 88: Activation de l'appel à l'arrivée après l'exécution....150
Figure 89: Icône de saisie de code....152
Figure 90: Signal de cabine pour la saisie du code....152
Figure 91: Planificateur hebdomadaire utilisé pour réactiver les appels de cabine verrouillés 153
Figure 92: Verrouillage des appels prioritaires avec les appels d'atterrissage....153
Figure 93: Mode de déplacement directe....154
Figure 94: Gaine divisée en zones....156
Figure 95: Signal du ventilateur de la voiture (moteur)....158
Figure 96: Signal d'accusé de réception du bouton de ventilateur de voiture....159
Figure 97: Bouton de ventilateur de voiture....160
Figure 98: Dialogue principal de l'interrupteur de fin de course....163
Figure 99: Options concernant l'opération de test de fin de course....164
Figure 100: Distance de l'interrupteur de fin de course au dernier étage....164
Figure 101: Distance de l'interrupteur de fin de course au premier étage....164
Figure 102: Événements enregistrés dans le journal de bord....165
Figure 103: Conduite à une étage avant une butée....166
Figure 104: Démarrage du test pour entrer dans le fin de course....166
Figure 105: Résultat du test, indiqué si le test a été exécuté....167
Figure 106: Ascenseur tourné vers l'opération de sauvetage d'urgence afin de déplacer la cabine en dehors du fin de course....167
Figure 107: Entrée du journal de bord pour un test de fin de course....168
Figure 108: L’entrée d’un test de fin de course contient la position et la vitesse....168
Figure 109: Test du régulateur de vitesse....169
Figure 110: Activez ensuite le test en utilisant le bouton «Activer le test»....169
Figure 111: Notez que la cabine doit être à niveau dans la zone de la porte....177
Figure 112: Requête de sécurité pour 'assurer que l'assistant est activé avec un but....177
Figure 113: Brève introduction à l’assistant de test....178
Figure 114: L’écran principal de l’assistant de test affiche l’étage actuel et permet à l’utilisateur de sélectionner la direction en balayant la valeur de plancher sur la gauche....178
Figure 115: Après avoir sélectionné l'étage suivant en balayant les chiffres, sélectionnez "Démarrer" pour lancer la séquence de tests....178
Figure 116: Après avoir sélectionné l'étage suivant en balayant les chiffres, sélectionnez "Démarrer" pour lancer la séquence de tests....179
Figure 117: Résultats des tests et remarque que l'ascenseur est maintenant en mode de fonctionnement bloquant. La lumière d'arrière-plan commence à clignoter jusqu'à ce que l'utilisateur le touche à nouveau....179
Figure 118: Débloquer l'ascenseur avant de retourner au niveau du sol....179
Figure 119: Demande de sécurité pour le déblocage de l’élévateur....180
Figure 120: Le déblocage de l'ascenseur est en cours....180

Figure 121: Appuyez sur le bouton «Retour» pour commencer à revenir au sol.....180
Figure 122: Ascenseur bloqué par l’assistant de test, après avoir fermé l’assistant.....181
Figure 123: Débloquez enfin l'ascenseur pour passer en mode de fonctionnement normal..181
Figure 124: L'assistant de test de la chaîne de sécurité.....183
Figure 125: Le test du supervision de déplacement.....184
Figure 126: Ascenseur bloqué par la supervision d'exécution.....184
Figure 127: Chemin du menu menant aux options de protection contre les chutes.....190
Figure 128: Option permettant de définir le temps de supervision pour le maniement du boulon..... 191
Figure 129: Option pour définir un délai pour actionner le pêne après l'arrêt du pont élévateur 191
Figure 130: Événements enregistrés dans le journal de bord.....192
Figure 131: Signal de retour de fonction d'entrée de la protection contre les chutes [Vue Toolbox]..... 193
Figure 132: Fonction de sortie pour actionner le boulon de la protection anti-chute [Vue Toolbox]..... 194
Figure 133: Levée en mode veille / arrêt à distance.....195
Figure 134: Options relatives à l’opération «Arrêt à distance/veille».....196
Figure 135: Événements enregistrés dans le journal de bord.....197
Figure 136: Fonction de saisie pour activer la mise hors tension / veille à distance [Vue Toolbox]..... 198
Figure 137: Fonctions de sortie reflétant le processus [Vue Toolbox].....199
Figure 138: Ascenseur en mode point intermédiaire.....201
Figure 139: Options concernant l'opération point intermédiaire.....202
Figure 140: Ascenseur en mode de fonctionnement d'alarme incendie.....203
Figure 141: Niveaux d'alarme incendie.....205
Figure 142: Niveau d'alarme incendie non accessible.....205
Figure 143: Éléments d'événement (journal).....206
Figure 144: Fonctions d'entrée utilisées pour activer l'alarme incendie.....207
Figure 145: Fonctions d'entrée utilisées pour les détecteurs d'incendie / de fumée.....208
Figure 146: Les sorties [Toolbox].....209
Figure 147: Mode de fonctionnement sauvetage enregistré par le journal de bord.....212
Figure 148: Table de porte à croix pour pompiers.....223
Figure 149: Paramètres d'alimentation d'urgence.....228
Figure 150: Éléments du journal pour le fonctionnement de l'alimentation de secours.....232
Figure 151: Desktop sur le fonctionnement de l'alimentation de secours.....232
Figure 152: Planning hebdomadaire activant l'opération de pointe.....247
Figure 153: Liste des nœuds CANopen, montrant l'encodeur.....250
Figure 154: Paramètre de correction de position (préréglage).....251
Figure 155: Tableau des valeurs de correction de position (préréglage) [vers le haut].....251
Figure 156: Paramètres de l'unité d'entraînement.....254
Figure 157: Type de paramètre d'unité d'entraînement.....254
Figure 158: Options d'unité d'entraînement.....255
Figure 159: Schémas des pinces à câble.....260

Figure 160: Dialogue Distances et décélération....267
Figure 161: Courbe d'entraînement utilisant le profil de vitesse avec rampement....268
Figure 162: Courbe d'entraînement en utilisant le profil de position sans fluage....268
Figure 163: Paramètre de démarrage rapide....269
Figure 164: Paramètre pour le délai de démarrage rapide....270
Figure 165: Délai de démarrage rapide par défaut....270
Figure 166: Parameter for delaying the Begin of the Quick-Start....271
Figure 167: Door close width required for engaging the Quick-Start....271
Figure 168: Schéma fonctionnel de démarrage rapide....272
Figure 169: Contacts de relais de démarrage rapide....273
Figure 170: Fonction de sortie pour actionner le relais de démarrage rapide....274
Figure 171: Signaux de protection contre les chutes/ antidérapants....275
Figure 172: Distances et zones autour du niveau du sol....278
Figure 173: Paramètre de porte....282
Figure 174: Tables de porte....282
Figure 175: Propriétés de la porte....283
Figure 176: Options des fins de course de porte....283
Figure 177: Options et heures des portes....284
Figure 178: Minuteries de porte....284
Figure 179: Plus de minuteries de porte....284
Figure 180: Détecteurs de porte et boutons....285
Figure 181: Masque de porte à came en retrait....286
Figure 182: Plus d'options de porte....289
Figure 183: Table à étages, ayant des portes emboîtables....293
Figure 184: Paramètre de signal de surveillance de porte supplémentaire....298
Figure 185: Sortie du test de surveillance de porte supplémentaire....298
Figure 186: Entrée de supervision de porte supplémentaire0....298
Figure 187: Toolbox: Exemples de signaux d'entrée destinés à déclencher l'ouvre-porte battant 301
Figure 188: Toolbox: Exemples de signaux de sortie pour activer l'ouvre-porte battant....301
Figure 189: Réglages de la température ambiante minimale / maximale autorisé....305
Figure 190: Signal de position normale de la barrière 1....306
Figure 191: Signal de position d'inspection de la barrière 1....306
Figure 192: Fonctionnalité optionnelle de faible hauteur/tête....306
Figure 193: Paramètre de dispositif de tacquet....309
Figure 194: Table de sol à dispositif à cliquet....311
Figure 195: Chemin d'accès à l'état du dispositif à cliquet....312
Figure 196: État du dispositif de tacquet....312
Figure 197: Contact de dispositif à cliquet dans la chaîne de sécurité....314
Figure 198: Planificateur de temps utilisé pour déclencher la resynchronisation du vérin hydraulique....316
Figure 199: Éléments du journal de bord de resynchronisation du vérin hydraulique....317
Figure 200: Exemple de planificateur de temps....336
Figure 201: Sortie buzzer personnalisable....338

Figure 202: Options pour les entrées de supervision génériques.....339
Figure 203: Paramètres BACnet dans l'interface utilisateur de THOR.....354
Figure 204: Paramètres MODbus dans l'interface utilisateur de THOR.....367
Figure 205: Paramètres MQTT dans l'interface utilisateur de THOR.....382
Figure 206: État de la connexion réseau MQTT.....384
Figure 207: Fonctions de sortie pour la vanne de montée lente.....426
Figure 208: Schémas du circuit de détection de chaîne de sécurité sur la carte Thor-SB.....439
Figure 209: I/O SB-Board – Voir le manuel du matériel pour plus de détails.....440
Figure 210: Principe du circuit de sécurité sur la carte THOR-SZ.....442
Figure 211: I/O SZ-Board – Voir le manuel du matériel pour plus de détails.....443
Figure 212: TOP#5 des portes palières les plus fréquemment actionnées.....615
Figure 213: Compteur d'autonomie d'éclairage de voiture.....615
Figure 214: Délai de disponibilité du téléphone d'ascenseur d'urgence.....617
Figure 215: Mise à jour/sauvegarde du logiciel Float Chart.....636
Illustration 216: RACI pour le rapport d'incidents.....638
Figure 217: Organigramme de rapport d'incident.....639