

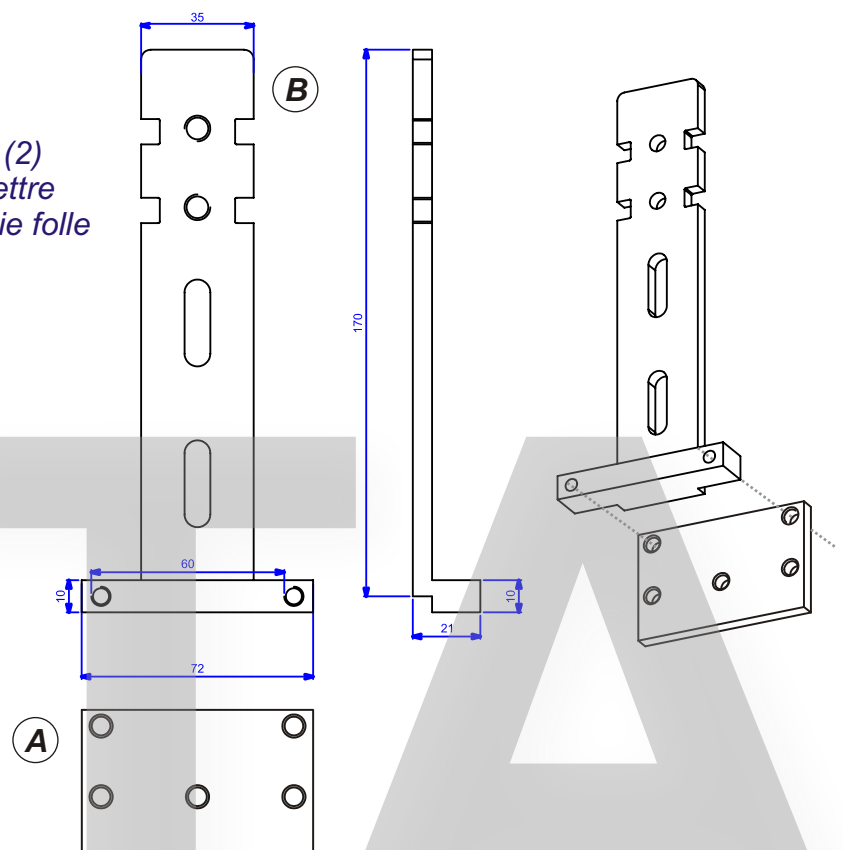


1



2

- 1) *fixer la pate d'entrènement sur le panneau de tête*
- *la platine A est placée à l'intérieur du panneau .Elle est fixée par 3 vis.*
  - *l'équerre B ce reprend sur A par 2 vis (voir shema)*
  - *fixer la pate de jonction courroie C (2) sur l'équerre B cela vas vous permettre d'aligner votre poulie moteur et poulie folle sur cet axe.*



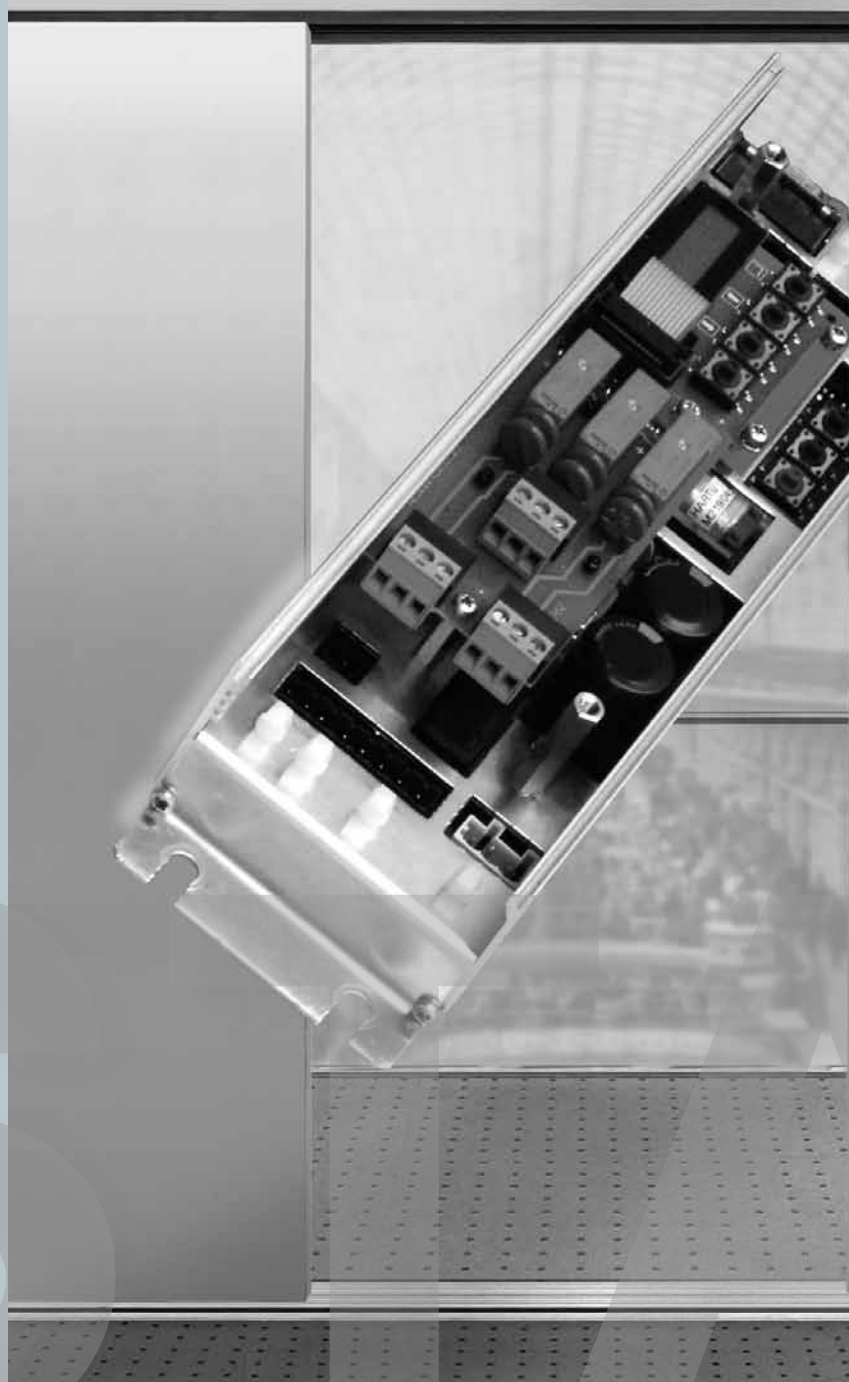




# STA -DOL18

Rév. 10, édition 11/2007

[www.sta-ascenseurs.com](http://www.sta-ascenseurs.com)



1	Sommaire.....	2
2	Consignes générales de sécurité.....	2
3	Introduction .....	3
4	Présentation des éléments de commande .....	5
5	Consignes générales de sécurité.....	6
6	Terminologie .....	6
7	Montage mécanique et réglage.....	6
8	Mise en service électrique.....	7
9	La courbe de déplacement.....	9
10	Profils AT18 FW Version 1.32.....	10
11	Réglages électriques avec l'éditeur minimal .....	13
12	Contacts du relais (option).....	14
13	Réglage des paramètres avec le module terminal ou le terminal de poche .....	15
14	Affichage des états de fonctionnements.....	16
15	Protocole de réglage .....	17
16	Notes .....	18
17	Annexe.....	19

## 2 Consignes générales de sécurité

### À observer avant la mise en service

Lisez attentivement le présent document. Il contient des informations importantes sur l'installation, l'utilisation et la sécurité de l'appareil.

### Instructions particulières

Trois types de signalisations particulières sont utilisés dans le manuel pour mettre en valeur des informations importantes :



#### AVERTISSEMENT

Ce symbole indique des risques mortels, de blessures graves ou de dégâts matériels importants si les mesures de précaution correspondantes ne sont pas mises en œuvre.



#### ATTENTION

Ce symbole indique des risques de blessures ou de dégâts matériels si les mesures de précaution correspondantes ne sont pas mises en œuvre.



#### NOTE

Ce symbole signale une information importante sur le produit ou une partie essentielle du manuel, pour laquelle on doit être particulièrement attentif.

La commande de porte d'ascenseur est une commande « intelligente » pour les portes de cabines et de cages d'ascenseur, qui peuvent être activées avec des vitesses et des accélérations réglables. L'unité de commande sans entretien se compose d'un moteur à courant continu et de mécanismes non autobloquants, dont la vitesse de rotation est contrôlée. La transmission de force motrice a lieu avec une courroie dentée. La courroie dentée est guidée par un galet de guidage et peut être équipée de deux cames d'entraînement de porte. Il est ainsi possible de commander des portes à ouverture centrale ou latérale.

STA-DOL18 est actuellement livrée avec les moteurs suivants:

Moteur M2 - 24 V/1,8 A pour un poids total de battant de 120 kg

Moteur M3 - 30 V/4,0 A pour un poids total de battant de 180 kg

Aucun détecteur de fin de course n'est nécessaire pour le fonctionnement de la commande. La largeur des portes est déterminée automatiquement à partir des positions « OUVERTE » et « FERMÉE ».

L'affichage des états de fonctionnement en cours s'effectue au moyen de l'affichage à 7 segments (H5000) de l'appareil de commande.

Ces instructions rapides sont valables pour les appareils fonctionnant avec la version 1.3 ou supérieure du logiciel SW.

**NOTE**

Pour des raisons de clarté, ces instructions rapides ne détaillent pas complètement tous les types du produit et ne peuvent pas non plus prendre en compte toutes les situations possibles d'installation, de fonctionnement et de maintenance.

Si vous souhaitez davantage d'informations, ou si vous rencontrez des problèmes particuliers qui ne trouvent pas de solutions suffisamment détaillées dans le manuel, vous pouvez contacter le service d'assistance téléphonique STA au 01 55 81 07 74

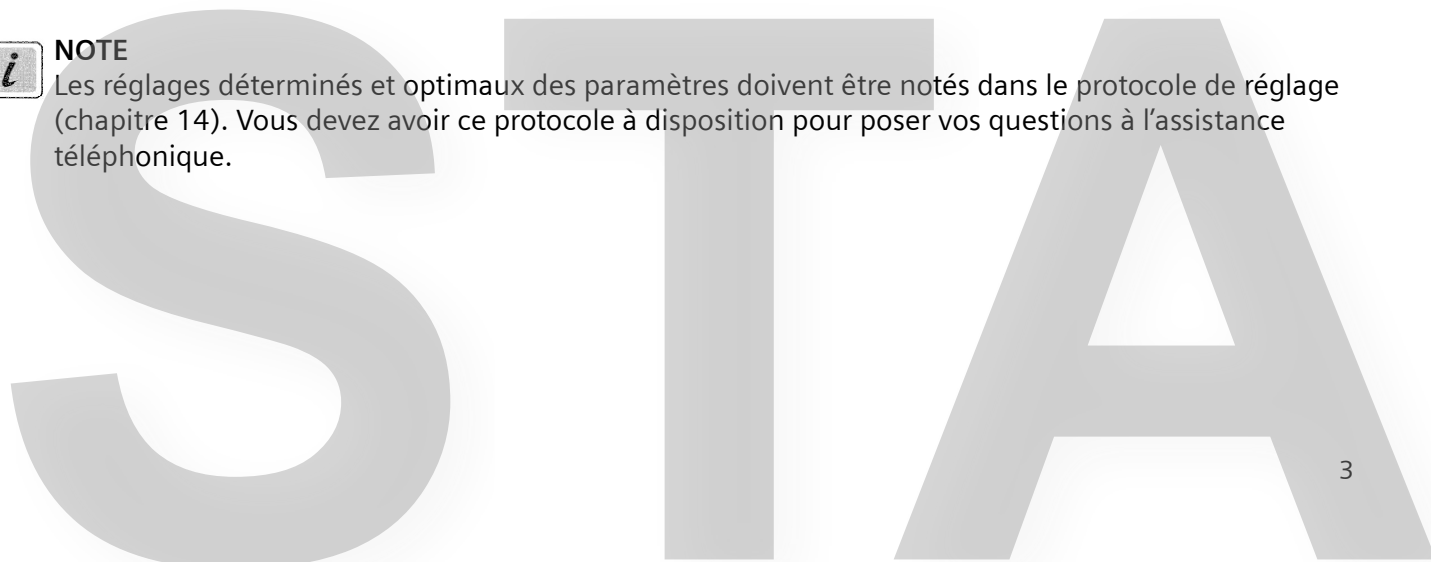
En outre, nous vous informons que le contenu de ce manuel ne fait pas partie d'une convention présente ou existante, d'un engagement contractuel ou d'un lien juridique, ni ne peut servir de modification à l'un de ces éléments juridiques. Toutes les obligations de Siemens ressortent du contrat de vente adéquat qui contient également toutes les conditions de garanties complètes, qui sont les seules valables. Ces dispositions contractuelles de garantie ne sont ni étendues ni limitées par la mise en œuvre de ce manuel d'utilisation.

**ATTENTION**

La force de fermeture statique maximale ne peut pas dépasser 150 N en prenant en compte les contrepoids !

**NOTE**

Les réglages déterminés et optimaux des paramètres doivent être notés dans le protocole de réglage (chapitre 14). Vous devez avoir ce protocole à disposition pour poser vos questions à l'assistance téléphonique.



**NOTE**

Les transformateurs de la gamme AT sont équipés d'une fiche à contact de protection, conformément aux directives VDE. Cette fiche ne doit être retirée (sectionnée) en aucun cas. Elle constitue en effet un maillon de la chaîne de sécurité du système AT, sous la forme de la fonction « arrêt d'urgence ».

Les manuels d'utilisation de toutes les commandes indiquent dans leurs consignes de sécurité l'obligation de couper l'alimentation du système avant d'entreprendre des travaux sur l'entraînement. Les transformateurs raccordés de manière définitive, même s'ils disposent d'un commutateur d'arrêt d'urgence autonome, représentent une modification de l'appareil certifié selon la norme EN 81/2 et ne sont donc pas autorisés. Pour les raisons indiquées ci-dessus, il convient donc de ne pas effectuer de branchement définitif qui ne pourrait pas assurer la coupure d'alimentation nécessaire, conforme et obligatoire du système. Les modifications apportées aux composants de la gamme AT, au moteur, à la commande et au transformateur électrique conduisent à la perte de la garantie contre les défauts et de tout droit à indemnisation.

# STA

## 4 Présentation des éléments de commande

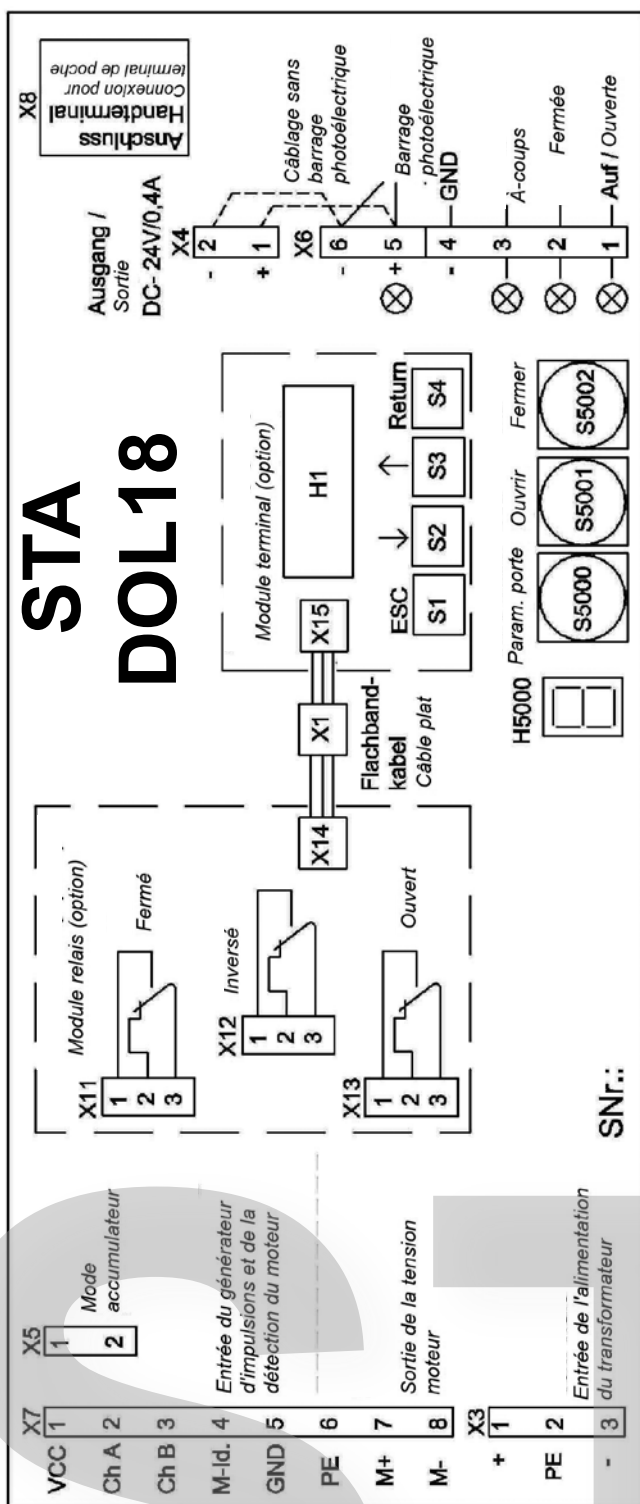


Illustration 1

### Module de base STA -DOL18

X1: Connexion à câble plat des modules auxiliaires

X3: Connexion transformateur de l'alimentation secteur

X4: Sortie tension 24 V - 0,4 A

X5: Signal d'entrée du module d'alimentation de secours

X6: Raccordement des signaux d'entrée  
- Barrage photoélectrique  
- À-coups  
- Fermeture  
- Ouverture

X7: Connecteur moteur

X8: Connexion pour terminal de poche et adaptateur USB (Frontend PC AT)

H5000: affichage à 7 segments de l'état de la porte et des codes d'erreurs

S5000: Bouton de paramétrage de la porte

S5001: Bouton de service « OUVRIR »

S500: Bouton de service « FERMER »

### Module relais (option):

X11: Sortie relais « FERMÉ »

X12: Sortie relais « Inversée »

X13: Sortie relais « OUVERT »

X14: Connexion à câble plat pour l'appareil de commande

### Module terminal (option):

X15: Connexion à câble plat pour l'appareil de commande

H1 : Affichage LCD

S1-S4 : Boutons de commande pour le module terminal

## 5 Consignes générales de sécurité



### AVERTISSEMENT

Seul du personnel qualifié peut travailler sur cet équipement ou dans le secteur où il se trouve. Ce personnel doit se familiariser avec l'ensemble des avertissements, des instructions et des fonctions de l'appareil de commande de porte indiqués dans ce manuel.

Le terme personnel qualifié regroupe ici

les personnes familiarisées avec l'assemblage, le montage, la mise en service et le fonctionnement du produit et qui ont acquis

les compétences nécessaires pour ces tâches, au cours :

- De leur formation scolaire ou professionnelle ou d'une habilitation, pour la mise en marche ou l'arrêt de circuits, d'appareils et de systèmes électriques selon les normes de sécurité ;
- De leur formation scolaire ou professionnelle, pour l'entretien et l'utilisation d'équipements de sécurité selon les normes de sécurité ;
- D'une formation aux premiers secours.

Le fonctionnement correct et sécurisé de cet appareil suppose des conditions de transport et de stockage appropriées, ainsi qu'une utilisation et une maintenance attentives. Toutes les liaisons électriques doivent être contrôlées avant la mise en service, afin de vérifier la sécurité des contacts. Lors de travaux sur la commande de porte, celle-ci doit être isolée du réseau d'alimentation électrique en retirant le connecteur d'alimentation.

## 6 Terminologie

**Vitesse d'initialisation** = vitesse diminuée après la mise en circuit, dans le sens de l'ouverture et de la fermeture, jusqu'à ce que le mode normal soit reconnu.

**Vitesse lente** = vitesse diminuée à l'approche de la position OUVERTE de la porte de l'ascenseur (distance d'avance lente).

**Vitesse lente de recul** = vitesse diminuée à proximité de la position FERMÉE de la porte d'ascenseur (distance de recul lent).

**Distance d'avance lente** = course de la porte de l'ascenseur à l'approche de la position OUVERTE.

**Distance de recul lent** = course de la porte de l'ascenseur à l'approche de la position FERMÉE.

## 7 Montage mécanique et réglage



### ATTENTION

Le fonctionnement sans danger de la commande de porte d'ascenseur est conditionné par une installation et une mise en marche effectuées selon les règles de l'art par du personnel qualifié, en tenant compte des instructions de ce manuel. Avant de travailler sur la commande de porte, assurez-vous que la commande n'est pas sous tension. C'est à cette seule condition que vous pourrez garantir l'immobilité de la porte. L'assemblage et le réglage mécaniques de la commande de porte d'ascenseur suivent les étapes suivantes :

1. Montez le moteur sur la fixation moteur (joint antivibratile). Si nécessaire, montez ensuite le moteur sur l'équerre de montage.
2. Montez le galet de guidage, si nécessaire avec l'équerre de montage. Veillez au bon alignement du pignon moteur et du galet de guidage, qui doivent correspondre le plus exactement possible (alignement).
3. Vissez la courroie dentée avec la came d'entraînement de la porte et montez-la dessus.
4. Ajustez la courroie dentée à l'aide du dispositif tendeur. La tension de courroie correcte est obtenue lorsque la courroie dentée peut être enfoncée au centre d'env. 3 cm par mètre de distance entre le pignon moteur et le galet de guidage.
5. Installez l'appareil de commande à proximité du moteur d'entraînement (tenir compte de la longueur du câble).
6. Installez le transformateur à proximité de l'appareil de commande (tenir compte de la longueur du câble).

### **ATTENTION**

En cas de défaillance de l'appareil de commande ou de court-circuit dans la ligne de sortie du transformateur, la température du boîtier de ce dernier peut dépasser 105 °C. C'est pour cela que le transformateur doit être monté uniquement dans des zones ne présentant aucun risque d'inflammation et qui ne sont pas accessibles à des personnes non autorisées. Le personnel de service doit être informé de cette caractéristique.

## **8 Mise en service électrique**

### **AVERTISSEMENT**

Lors du fonctionnement des appareils électriques, certains de leurs éléments sont inévitablement sous tension dangereuse.

Un non-respect des instructions de fonctionnement peut conduire par conséquent à des blessures graves ou à des dommages matériels importants.

Il est donc impératif de respecter ces instructions.

Lors de la mise en service de la commande (en particulier lors de la détermination automatique des paramètres), les déplacements des portes ne peuvent pas toujours être contrôlés de l'extérieur. Le barrage photoélectrique n'est pas actif pendant la course d'apprentissage.

Il est donc primordial qu'une personne autorisée se trouve à la porte d'ascenseur pour veiller à ce que personne ne puisse s'approcher pendant la mise en service. Après la mise en service de la porte d'ascenseur, le personnel de service devra vérifier les puissances et forces admissibles de l'ensemble du système (d'ascenseur).

### **NOTE**

La température de moteur ne doit pas être inférieure à 0 °C lors de la course d'apprentissage des paramètres. La valeur de la masse de porte déterminée serait fautive. De même, la vitesse de fermeture et la vitesse en à-coups pourraient se trouver dans une plage non valable.

1. Tirez la porte en position « FERMÉ ».
2. Ouvrez le couvercle du boîtier.
3. Branchez le connecteur moteur X7.

### **NOTE**

Afin qu'aucun déplacement incontrôlé ne soit déclenché pendant le démarrage, le connecteur X6 pour les entrées de la commande ne sera pas encore raccordé.

4. Reliez le transformateur de l'alimentation secteur au réseau (30 V AC). Le fusible du système ne doit pas dépasser 10 A.
5. Actionnez et tenez enfoncé le bouton rouge « PARAM PORTE » (S5000).
6. Connectez la sortie du transformateur de l'alimentation secteur à X3.
7. Appuyez sur le bouton rouge « PARAM PORTE » (S5000) jusqu'à ce que l'affichage à 7 segments (H5000) indique « \_ ».
8. Après une courte pression du bouton « OUVRIR » (S5001) ou « FERMER » (S5002), la course d'apprentissage est lancée. L'affichage (H5000) indique « H. ». L'apprentissage comprend de 1 à 2 cycles d'ouverture et de fermeture d'environ 10 cm à vitesse réduite.  
Vient ensuite un cycle d'ouverture et fermeture de 5 cm à vitesse de recul réduite, pour déterminer le frottement du système de porte.  
Ensuite, la porte s'ouvre et se ferme à vitesse réduite (course complète). Au cours du cycle d'ouverture, après env. 10 cm de course, une rampe d'accélération courte est appliquée pour déterminer la masse de la porte.  
En position « FERMÉ », les paramètres et la largeur de porte calculée sont enregistrés. L'affichage (H5000) indique « u ».
9. La porte peut maintenant être ouverte avec le bouton « OUVERT » S5001.  
Pendant l'ouverture, l'affichage (H5000) indique « o ».
10. Éteignez la commande en retirant le connecteur d'alimentation ou le connecteur X3.
11. Connectez les signaux de commande au connecteur X6 en suivant le schéma de raccordement (voir en annexe).
12. Raccordez le barrage photoélectrique à X6 (voir Illustration 1 ou le diagramme sur le couvercle).  
Si l'entrée du barrage photoélectrique n'est pas utilisée, il faut relier X6 à X4, comme indiqué sur le schéma de branchement des câbles.
13. Raccordez les bornes X6 et X4.



## ATTENTION

La commande est prête à fonctionner dès la première mise en marche. L'actionnement d'un signal de commande permet de conduire la porte dans la direction commandée.

14. Allumez la commande (raccordez le connecteur d'alimentation et le connecteur X3)  
Les quatre diodes situées près de la connectique X3 indiquent le signal pilote actuellement actif. S'il n'y a pas d'obstacle sur le trajet de la porte, la diode du barrage photoélectrique reste allumée.
15. En activant le signal de commande « FERMER », la porte se déplace en position « FERMÉE » à la vitesse d'initialisation. En activant le signal de commande « OUVERT », la porte se déplace en position « OUVERTE » à la vitesse initiale.
16. Si la commande a reconnu les positions finales de porte « OUVERTE » et « FERMÉE », les déplacements suivants d'ouverture et de fermeture sont effectués à nouveau à vitesse normale.
17. Pour des applications spécifiques, il est possible d'adapter les valeurs de déplacements de la porte à chaque cas. Pour ce faire, il est nécessaire de connecter un module terminal (option), un terminal d'utilisateur Service Tool ou de passer par un PC connecté par son adaptateur USB (option), sur lequel le programme de commande AT Frontend PC est lancé. Son fonctionnement est décrit au chapitre 1.

Vous pouvez également effectuer des réglages simples en utilisant les trois boutons et l'affichage à 7 segments de l'appareil de base (voir chapitre 10).

## 9 La courbe de déplacement

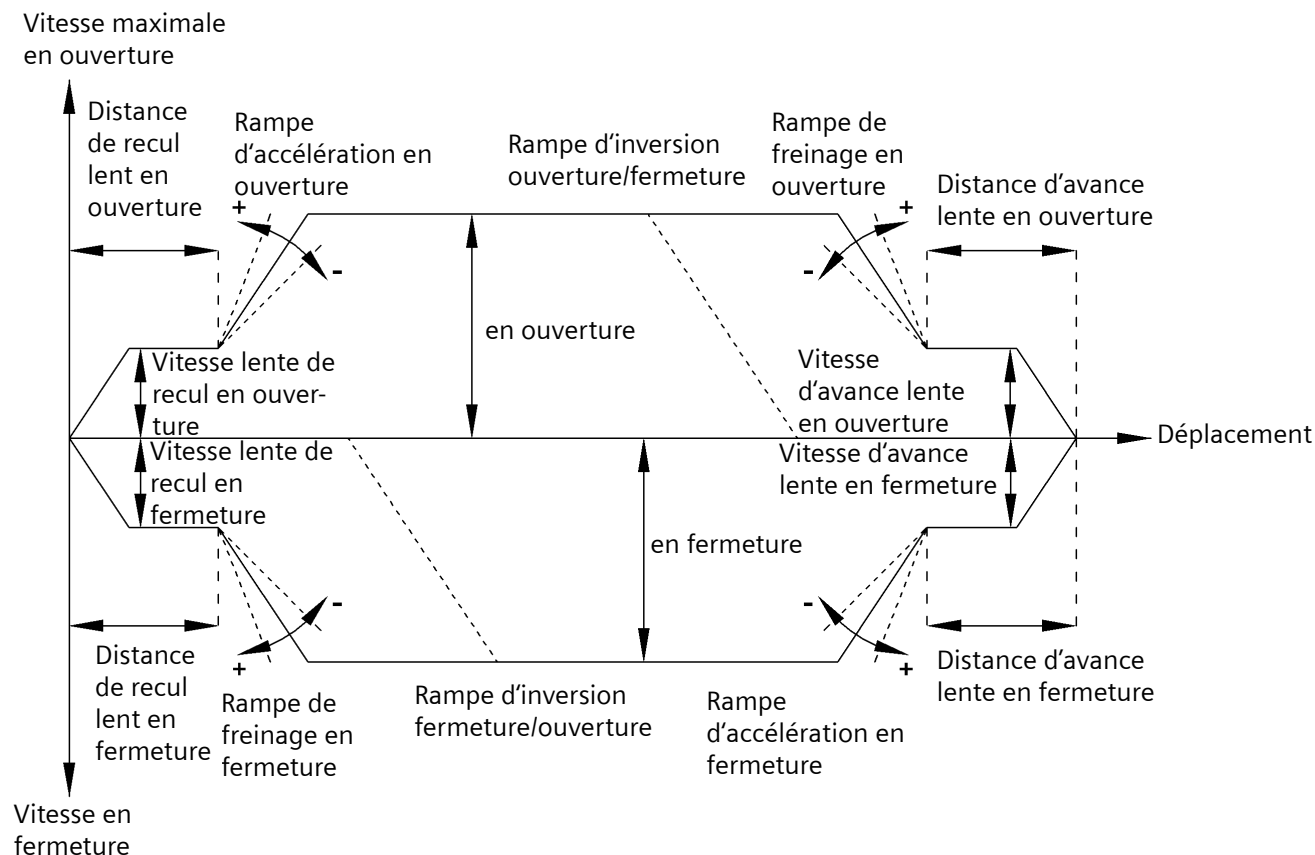


Illustration 2

Rampe d'inversion OUVRIR\_FERMER = Inversion du déplacement de la direction OUVRIR à la direction FERMER. Rampe d'inversion FERMER\_OUVRIR = Inversion du déplacement de la direction FERMER à la direction OUVRIR.

Lors de l'inversion de la direction d'ouverture en direction de fermeture, la porte est freinée selon la rampe d'inversion OUVRIR\_FERMER et démarre le déplacement de fermeture avec la rampe d'accélération de fermeture.

### AVERTISSEMENT

Après la mise en exploitation de la porte d'ascenseur, le personnel de service devra vérifier les puissances et forces admissibles de la porte la plus lourde du système d'ascenseur et les ajuster si les valeurs admissibles maximales sont dépassées.

La courbe de limite de vitesse est une courbe caractéristique permettant de déterminer la vitesse maximale de la porte  $V_{max}$  admise en fonction de la masse totale du battant de porte. Conformément à la norme EN 81, l'énergie cinétique maximale de la porte en direction de fermeture ne peut pas dépasser 10 J.

Si le dispositif d'inversion est désactivé, l'énergie cinétique ne doit pas dépasser 4 J. Les multiplications et démultiplications de la courroie dentée ne sont pas autorisées, car cela modifierait les énergies cinétiques ou les forces statiques s'appliquant sur la porte. La valeur de largeur de porte ne serait plus valable.

**10 Profils AT18 FW Version 1.32**

Paramètres	Unité	Moteur 1 (GR63*55) 24 V transmission 1/10					
		P1	P2	P3	P4	P5	P6
Distance d'avance lente en ouverture	mm	30	20	20	30	30	30
Distance de recul lent en ouverture	mm	30	30	30	40	40	30
Distance d'avance lente en fermeture	mm	20	0	0	0	0	0
Distance de recul lent en fermeture	mm	40	30	30	40	40	30
Vitesse maximale en ouverture	mm/s	700	400	500	700	800	800
Vitesse d'avance lente en ouverture	mm/s	40	40	50	60	70	70
Vitesse lente de recul en ouverture	mm/s	60	40	50	60	70	70
Vitesse d'initialisation en ouverture	mm/s	90	50	60	70	90	90
Vitesse maximale en fermeture	mm/s	319	250	300	319	319	250
Vitesse d'avance lente en fermeture	mm/s	60	40	50	60	70	70
Vitesse lente de recul en fermeture	mm/s	40	40	50	60	70	70
Vitesse d'initialisation en fermeture	mm/s	90	50	60	70	90	90
Vitesse en à-coups en fermeture	mm/s	150	100	100	150	150	150
Rampe d'accélération en ouverture	mm/s <sup>2</sup>	1300	800	1000	1200	1400	1400
Rampe de freinage en ouverture	mm/s <sup>2</sup>	600	600	800	1000	1200	1200
Rampe d'inversion OUVRIER/FERMER	mm/s <sup>2</sup>	1200	600	800	1000	1200	1200
Rampe d'accélération en fermeture	mm/s <sup>2</sup>	500	600	800	1000	1200	500
Rampe de freinage en fermeture	mm/s <sup>2</sup>	500	600	800	1000	1200	500
Rampe d'inversion FERMER/OUVRIR	mm/s <sup>2</sup>	850	800	1000	1200	1400	1200
Couple continu (électrique) en ouverture	A	1,5	1,0	1,2	1,5	1,7	1,5
Couple continu (électrique) en fermeture	A	1,5	1,0	1,2	1,5	1,7	1,5
Couple de pression de recul	A	3,0	2,0	2,5	3,0	3,5	3,5
Force statique d'ouverture	N	300	300	300	300	300	300
Force statique de fermeture	N	90	90	90	90	90	90
Force statique de recul en fermeture	N	90	90	90	90	90	90
Force statique d'à-coups	N	90	90	90	90	90	90

P1: Profil par défaut M1

P1: Profil par défaut M1

P2: Profil 1 min. M1

P2: Profils 1 min. M1

P3: Profil 2 min. M1

P3: Profils 2 min. M1

P4: Profil 1 max. M1

P4: Profils 1 max. M1

P5: Profil 2 max. M1

P5: Profils 2 max. M1

P6: Profil spécifique M1

P6: Profils spécifiques M1

Paramètres	Unité	Moteur 2 (M48*50) 24 V transmission 1/15					
		P1	P2	P3	P4	P5	P6
Distance d'avance lente en ouverture	mm	25	20	20	25	25	25
Distance de recul lent en ouverture	mm	30	30	30	40	50	30
Distance d'avance lente en fermeture	mm	20	0	0	0	0	20
Distance de recul lent en fermeture	mm	40	30	30	40	50	40
Vitesse maximale en ouverture	mm/s	500	300	400	500	500	500
Vitesse d'avance lente en ouverture	mm/s	40	40	50	60	70	40
Vitesse lente de recul en ouverture	mm/s	60	40	50	60	70	60
Vitesse d'initialisation en ouverture	mm/s	90	50	60	70	90	90
Vitesse maximale en fermeture	mm/s	250	150	200	300	400	150
Vitesse d'avance lente en fermeture	mm/s	60	40	50	60	70	60
Vitesse lente de recul en fermeture	mm/s	40	40	50	60	70	40
Vitesse d'initialisation en fermeture	mm/s	90	50	60	70	90	90
Vitesse en à-coups en fermeture	mm/s	150	100	100	150	150	150
Rampe d'accélération en ouverture	mm/s <sup>2</sup>	850	600	700	850	850	850
Rampe de freinage en ouverture	mm/s <sup>2</sup>	500	500	600	800	850	850
Rampe d'inversion OUVRIER/FERMER	mm/s <sup>2</sup>	500	500	600	800	850	850
Rampe d'accélération en fermeture	mm/s <sup>2</sup>	500	500	600	800	850	500
Rampe de freinage en fermeture	mm/s <sup>2</sup>	500	500	600	800	850	500
Rampe d'inversion FERMER/OUVRIR	mm/s <sup>2</sup>	850	600	700	850	850	850
Couple continu (électrique) en ouverture	A	1,0	0,8	1,0	1,2	1,3	1,0
Couple continu (électrique) en fermeture	A	1,0	0,8	1,0	1,0	1,0	1,0
Couple de pression de recul	A	2,5	2,0	2,4	2,6	3,0	2,5
Force statique d'ouverture	N	120	120	120	120	120	120
Force statique de fermeture	N	120	120	120	120	120	120
Force statique de recul en fermeture	N	120	120	120	120	120	120
Force statique d'à-coups	N	120	120	120	120	120	120

P1: Profil par défaut M2  
 P1: Profil par défaut M2

P2: Profil 1 min. M2  
 P2: Profils 1 min. M2

P3: Profil 2 min. M2  
 P3: Profils 2 min. M2

P4: Profil 1 max. M2  
 P4: Profils 1 max. M2

P5: Profil 2 max. M2  
 P5: Profils 2 max. M2

P6: Profil spécifique M2  
 P6: Profils spécifiques M2

Paramètres	Unité	Moteur 3 (GR63*55) 30 V transmission 1/15					
		P1	P2	P3	P4	P5	P6
Distance d'avance lente en ouverture	mm	30	20	20	30	30	30
Distance de recul lent en ouverture	mm	30	30	30	40	40	30
Distance d'avance lente en fermeture	mm	20	0	0	0	0	0
Distance de recul lent en fermeture	mm	40	30	30	40	40	30
Vitesse maximale en ouverture	mm/s	650	400	500	650	650	650
Vitesse d'avance lente en ouverture	mm/s	40	40	50	60	70	70
Vitesse lente de recul en ouverture	mm/s	60	40	50	60	70	70
Vitesse d'initialisation en ouverture	mm/s	90	50	60	70	90	90
Vitesse maximale en fermeture	mm/s	319	250	300	319	319	250
Vitesse d'avance lente en fermeture	mm/s	60	40	50	60	70	50
Vitesse lente de recul en fermeture	mm/s	40	40	50	60	70	50
Vitesse d'initialisation en fermeture	mm/s	90	50	60	70	90	60
Vitesse en à-coups en fermeture	mm/s	150	100	100	150	150	100
Rampe d'accélération en ouverture	mm/s <sup>2</sup>	1300	800	1000	1200	1400	1400
Rampe de freinage en ouverture	mm/s <sup>2</sup>	600	600	800	1000	1200	1200
Rampe d'inversion OUVRIIR/FERMER	mm/s <sup>2</sup>	1200	600	800	1000	1200	1200
Rampe d'accélération en fermeture	mm/s <sup>2</sup>	500	600	800	1000	1200	500
Rampe de freinage en fermeture	mm/s <sup>2</sup>	500	600	800	1000	1200	500
Rampe d'inversion FERMER/OUVRIR	mm/s <sup>2</sup>	850	800	1000	1200	1400	1200
Couple continu (électrique) en ouverture	A	1,0	0,7	1,0	1,2	1,5	1,2
Couple continu (électrique) en fermeture	A	1,0	0,7	1,0	1,2	1,5	1,2
Couple de pression de recul	A	3,0	2,0	2,5	3,0	3,0	3,0
Force statique d'ouverture	N	300	300	300	300	300	300
Force statique de fermeture	N	90	90	90	90	90	90
Force statique de recul en fermeture	N	90	90	90	90	90	90
Force statique d'à-coups	N	90	90	90	90	90	90

P1: Profil par défaut M3

P1: Profil par défaut M3

P2: Profil 1 min. M3

P2: Profils 1 min. M3

P3: Profil 2 min. M3

P3: Profils 2 min. M3

P4: Profil 1 max. M3

P4: Profils 1 max. M3

P5: Profil 2 max. M3

P5: Profils 2 max. M3

P6: Profil spécifique M3

P6: Profils spécifiques M3

## 11 Réglages électriques avec l'éditeur minimal

L'éditeur minimal est constitué des trois boutons internes et de l'affichage à 7 segments. Il permet de définir des profils et les forces de fermeture des portes. Il rend ainsi inutile le recours à un module terminal, un terminal de poche ou au programme AT-Frontend PC. La force de fermeture est réglée avec un contre-poids, en utilisant la formule de calcul simplifiée  $1\text{ kg pour }10\text{ N}$ . Cette valeur doit être soustraite de la valeur maximale 150 N.

Réglage :

1. Démarrage de l'éditeur minimal : Actionnez et tenez enfoncés en même temps les boutons de service « OUVERT » et « FERMÉ » (S5001 et S5002), immédiatement après avoir mis la commande sous tension. L'affichage à diodes (H5000) indique un « 8 » pendant env. 5 secondes.
2. Lorsque l'affichage n'indique plus « 8 », relâchez les deux boutons.
3. Après 3 secondes, il s'affiche en alternance un « C » (profil de marche) et une valeur numérique. La valeur numérique affichée indique le numéro de profil enregistré dans l'AT18 (valeur 1 à 6).
4. Les boutons de service « OUVRIR » et « FERMER » (S5001 et S500) permettent de choisir le profil souhaité.
5. En appuyant longuement (>2 s) sur le bouton de paramétrage (S5000), la valeur réglée est sauvegardée. Un point apparaît dans le coin inférieur droit de l'affichage.
6. Une pression brève sur le bouton de paramétrage (S5000) rouge permet de commuter sur le paramètre « A » (contre-poids). La valeur numérique affichée en alternance représente le contrepoids en kilogrammes (plage de réglage de 0 à 6 kg). On peut la modifier en utilisant les boutons de service « OUVERT » et « FERMÉ » (S5001 et S5002).
7. En appuyant longuement (>2 s) sur le bouton de paramétrage (S5000), la valeur réglée est sauvegardée.
8. Pour quitter l'éditeur minimal, éteignez puis rallumez l'alimentation électrique.



### NOTE

Une saisie dans le menu de paramètre « C » (sélection profil) écrase toujours la valeur enregistrée dans le menu de paramètre « A ». Il est par conséquent recommandé de régler le contrepoids en dernier lieu.



### AVERTISSEMENT

Afin de pouvoir limiter la vitesse de fermeture et d'à-coups en fonction de la masse de la porte, il faut impérativement effectuer une nouvelle course d'apprentissage (avec le bouton S5000) après tout changement de profil de marche.

# STA

## 12 Contacts du relais (option)

Les contacts de relais du module de relais optionnel peuvent être utilisés pour signaler à la commande centrale de l'ascenseur les états de porte suivants:

- |                                    |   |  |
|------------------------------------|---|--|
| X11 (Broche 1 et Broche 3 fermées) | - | La porte a atteint la position « FERMÉE »  |
| X12 (Broche 1 et Broche 3 fermées) | - | Inversion de marche de la porte en raison d'un blocage. Interruption du barrage photoélectrique ou demande d'ouverture |
| X13 (Broche 1 et Broche 3 fermées) | - | La porte a atteint la position « OUVERTE ».  |
- Sur l'illustration 1, les contacts sont représentés à l'état inactif (Broche 2 et Broche 3 fermées).



### AVERTISSEMENT

L'appareil de commande de porte n'est pas un dispositif de sécurité. Les contacts de relais ne peuvent donc pas être utilisés pour le circuit de sécurité de l'ascenseur.

Lorsque le couvercle du boîtier est ouvert, seule une très faible tension de sécurité (inférieure à 42 V) peut être utilisée pour l'appareil de commande. Lorsque le module relais est raccordé à des tensions plus élevées (max. 230 V AC), le capot de protection prévu doit être refermé.

Les précautions suivantes doivent être observées :

Les lignes raccordées doivent être adaptées à la tension utilisée et être dotées d'une isolation suffisante (isolation double ou renforcée). Nous recommandons des câbles avec un diamètre extérieur de 6 à 7 mm.

Les fils conducteurs isolés simples doivent être éloignés d'au moins à 5 mm de l'ouverture du câble sous le capot et raccordés le plus près possible des bornes. Les câbles doivent être protégés contre l'arrachement sous le capot en plastique.

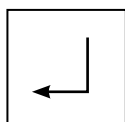
Une attache de câble serrée fortement autour du câble empêche celui-ci d'être tiré par l'ouverture ovale du capot du relais. Cette attache doit être installée à une distance minimale de 5 mm de la gaine extérieure du câble, à l'intérieur du capot de protection. On peut toucher les composants de la commande et du câble de raccordement, comme le connecteur moteur et ses câbles, uniquement si les câbles sous tension disposent d'une isolation supplémentaire ou renforcée.

Ne raccordez pas les tensions de différents réseaux (par exemple, 24 V et 230 V) au module relais.

# STA

## 13 Réglage des paramètres avec le module terminal ou le terminal de poche

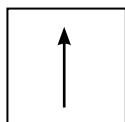
Pour le diagnostic et le réglage des paramètres, on peut utiliser soit le module terminal (en option), soit le terminal de poche. Les touches et les boutons de commande de ces outils ont des désignations et des utilisations identiques.



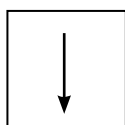
Touche de confirmation, passage au sous-menu inférieur.



Touche d'annulation, retour au menu supérieur.



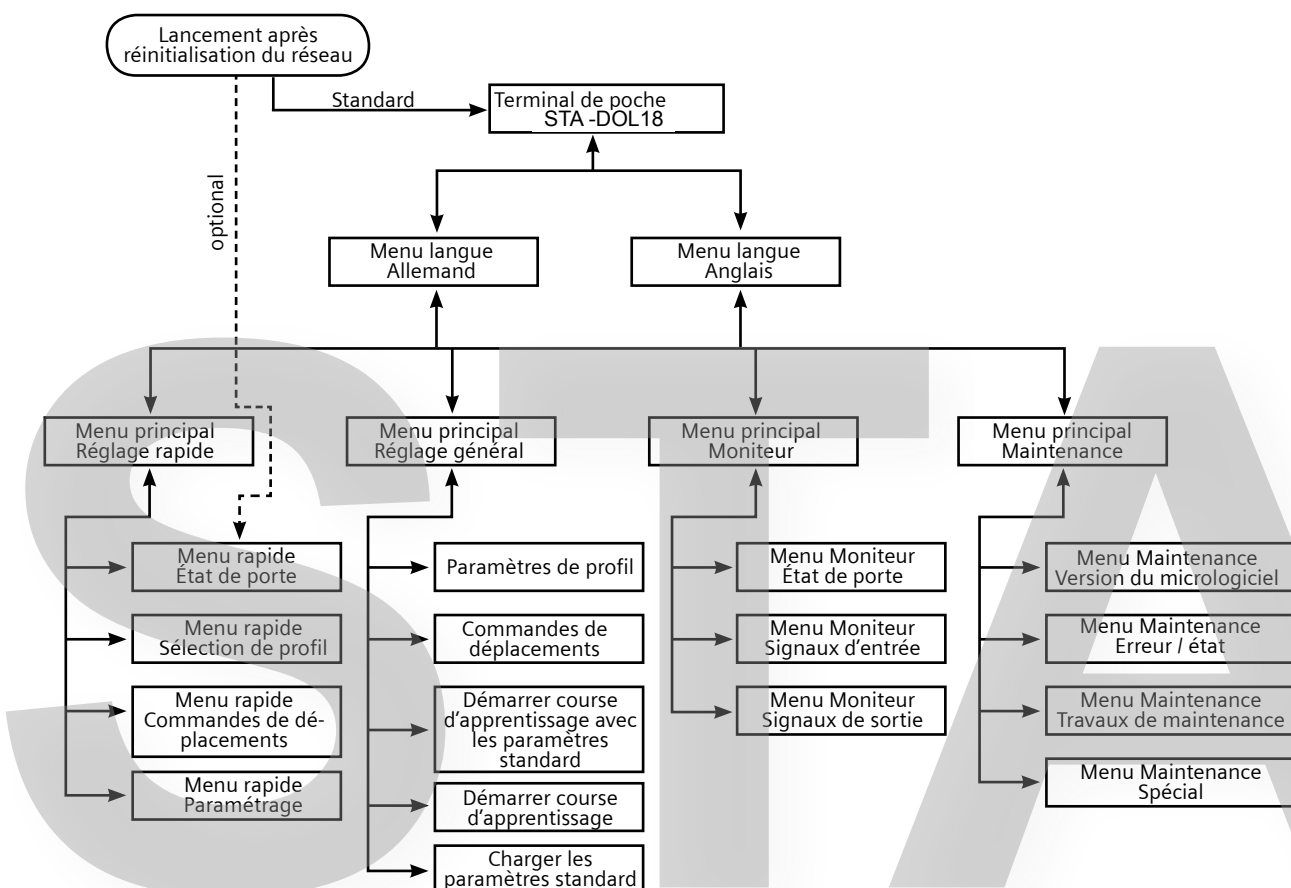
Touche de sélection menu, augmentation d'une valeur de paramètre.



Touche de sélection menu, diminution d'une valeur de paramètre.

La prise en charge d'un paramètre modifié se fait toujours en position de porte « FERMÉ ».

### Menu du Service Tool:



## 14 Affichage des états de fonctionnements

L'affichage à 7 segments H5000 indique les états suivants :

Affichage	Signification
0	Signal du barrage photoélectrique activé (barrage photoélectrique interrompu)
1	Erreur EEPROM, RAM ou CPU (erreur système)
2	Erreur EEPROM
3	Erreur dans la 2e voie de déconnexion
4	Prolongation du temps d'ouverture pour une durée accrue de fonctionnement du moteur
5	Moteur non défini*
6	Moteur bloqué dans le sens de la fermeture
7	Erreur du générateur d'impulsions
8	Éditeur minimal lancé (boutons de service OUVRIER et FERMER actionnés en même temps)
9	Surintensité du moteur
A	Éditeur minimal actif (réglage de la force)
b	Réserve
c	Blocage lors de l'ouverture
C	Éditeur minimal actif (réglage du profil)
d	Porte immobilisée lors du déplacement d'initialisation (aucun signal OUVRIER, ni FERMER)
E	Surtension du moteur
F	Sous-tension du moteur
h	Réserve
H	Détermination de paramètres (course d'apprentissage)
n	Valeurs de frottement de la porte trop haute
L	Erreur de mesure du courant
o	Fonction OK
P	Erreur de paramètre (erreurs dans la course d'apprentissage)
u	Porte fermée
U	Poids max. de porte dépassé
-	Commande en attente de la course d'apprentissage

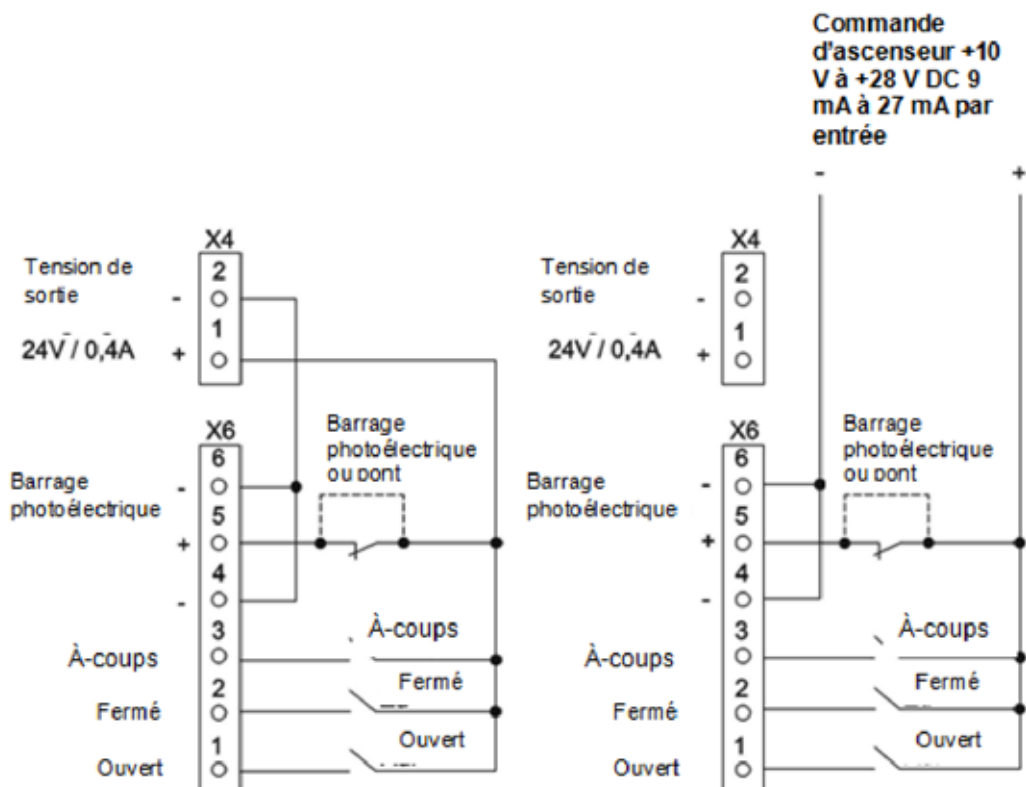
\* Lors de l'utilisation d'un autre modèle de moteur, une nouvelle mise en service doit être effectuée en respectant les indications de ce manuel d'utilisation.

## 15 Protocole de réglage

Fonction	Moteur 2 (24 V - 1,8 A, porte jusqu'à 120 kg)		Moteur 3 (30 V - 4 A, porte jusqu'à 180 kg)		Eingestellter Wert
	Zone de réglage	Réglage d'usine	Zone de réglage	Réglage d'usine	
Distance d'avance lente en ouverture	0... 100 mm	25 mm	0... 100 mm	30 mm	mm
Distance de recul lent en ouverture	0... 100 mm	30 mm	0... 100 mm	30 mm	mm
Distance d'avance lente en fermeture	0... 100 mm	20 mm	0... 100 mm	20 mm	mm
Distance de recul lent en fermeture	0... 100 mm	40 mm	0... 100 mm	40 mm	mm
Vitesse maximale en ouverture	100... 500 mm/s	500 mm/s	100... 650 mm/s	650 mm/s	mm/s
Vitesse d'avance lente en ouverture	30... 90 mm/s	40 mm/s	30... 90 mm/s	40 mm/s	mm/s
Vitesse lente de recul en ouverture	30... 90 mm/s	60 mm/s	30... 90 mm/s	60 mm/s	mm/s
Vitesse d'initialisation en ouverture	30... 90 mm/s	90 mm/s	30... 90 mm/s	90 mm/s	mm/s
Vitesse maximale en fermeture	100... 500 mm/s	250 mm/s	100... 500 mm/s	319 mm/s	mm/s
Vitesse d'avance lente en fermeture	30... 90 mm/s	60 mm/s	30... 90 mm/s	60 mm/s	mm/s
Vitesse lente de recul en fermeture	30... 90 mm/s	40 mm/s	30... 90 mm/s	40 mm/s	mm/s
Vitesse d'initialisation en fermeture	30... 90 mm/s	90 mm/s	30... 90 mm/s	90 mm/s	mm/s
Vitesse en à-coups en fermeture	50... 250 mm/s	150 mm/s	50... 250 mm/s	150 mm/s	mm/s
Rampe d'accélération en ouverture	300... 850 mm/s <sup>2</sup>	850 mm/s <sup>2</sup>	300... 1400 mm/s <sup>2</sup>	1300 mm/s <sup>2</sup>	mm/s <sup>2</sup>
Rampe de freinage en ouverture	300... 850 mm/s <sup>2</sup>	500 mm/s <sup>2</sup>	300... 1400 mm/s <sup>2</sup>	600 mm/s <sup>2</sup>	mm/s <sup>2</sup>
Rampe d'inversion OUV- RIR/FERMER	300... 850 mm/s <sup>2</sup>	500 mm/s <sup>2</sup>	300... 1400 mm/s <sup>2</sup>	1200 mm/s <sup>2</sup>	mm/s <sup>2</sup>
Rampe d'accélération en fermeture	300... 850 mm/s <sup>2</sup>	500 mm/s <sup>2</sup>	300... 1400 mm/s <sup>2</sup>	500 mm/s <sup>2</sup>	mm/s <sup>2</sup>
Rampe de freinage en fermeture	300... 850 mm/s <sup>2</sup>	500 mm/s <sup>2</sup>	300... 1400 mm/s <sup>2</sup>	500 mm/s <sup>2</sup>	mm/s <sup>2</sup>
Rampe d'inversion FER- MER/OUVRIR	300... 850 mm/s <sup>2</sup>	850 mm/s <sup>2</sup>	300... 1400 mm/s <sup>2</sup>	850 mm/s <sup>2</sup>	mm/s <sup>2</sup>
Couple continu (élec- trique) en ouverture	0... 1,5 A	1 A	0... 2,5 A	1,0 A	A
Couple continu (élec- trique) en fermeture	0... 1,0 A	1 A	0... 2,5 A	1,0 A	A
Couple de pression de recul	0... 5,0 A	2,5 A	0... 10 A	3,0 A	A
Force statique d'ouvertu- re	70... 120 N	120 N	70... 300 N	300 N	N
Force statique de ferme- ture	70... 120 N	120 N	70... 230 N	90 N	N
Force statique de recul en fermeture	70... 120 N	120 N	70... 230 N	90 N	N
Force statique d'à-coups	70... 120 N	120 N	70... 230 N	90 N	N



17 Annexe



Raccordement avec alimentation interne de 24 V

Raccordement avec alimentation externe

Illustration 3

À-coups = désactivé et Commande À-coups enclenchés simultanément (valable uniquement pour le sens de fermeture).



**NOTE**

La sortie tension de 24 V X4 ne peut pas être installée sur une source de tension externe (p. ex., une commande d'ascenseur supérieure).

Une connexion du raccordement 2 de X4 (24 V moins) contre PE possible.

