

NOM : _____

AIDE DE DEPANNAGE

Messages d'erreur MIC V



Original J 155 544 D Ae10 12.93

INDEX

1.	EXPLICATION D'UTILISATION	3
1.1.1	<i>Information type d'entraînement AC (Antriebs-Code)</i>	4
1.1.2	<i>Définition de SPAC (SPéciale ACTion)</i>	4
2.	Liste des événements	5
2.1	A.....	5
2.1.1	ALIM	6
2.2	C	7
2.3	D	7
2.4	E.....	8
2.5	F.....	10
2.6	I.....	11
2.7	K.....	13
2.7.1	KLIM	16
2.8	L.....	20
2.9	M.....	21
2.10	N	21
2.11	O	22
2.12	P.....	23
2.12.1	PECV	24
2.12.2	PUP	27
2.13	R	29
2.13.1	RUEC	30
2.14	S.....	31
2.14.1	SKO	32
2.15	T.....	36
2.15.1	TKON	37
2.16	U	40
2.16.1	UFE	40
2.17	V.....	41
2.17.1	VAL	41
2.17.2	VLIM	42
2.18	X.....	44
2.19	Z.....	45

1. EXPLICATION D'UTILISATION

La table suivante donne les informations de chaque événement possible.
Elle est divisée en 4 groupes

ALL / LIFT
KOMD
ANTR
TUER

La table est affichée par ordre alphabétique sans distinction des groupes.

La table est sous la forme suivante :

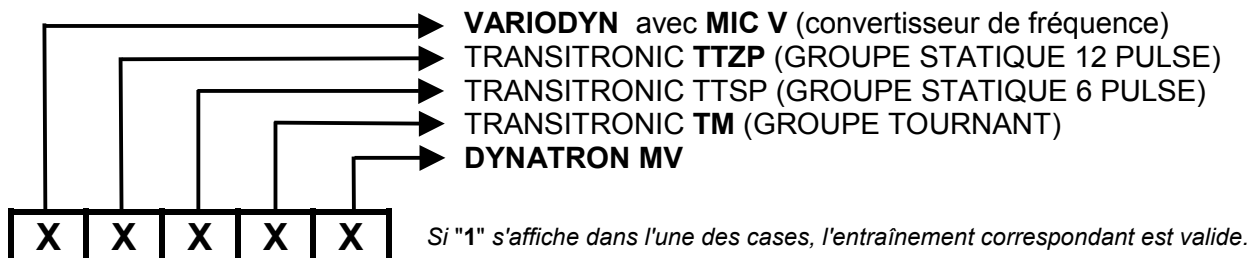
F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION

- F\$..** : nom de l'événement (mnémonique)
- NR** : numéro de l'événement
- MEL** : l'événement s'affiche dans le **MAIN ERROR LOG** (Y = oui, N = non)
- LIM** : (*Limit-Wert*)
nombre d'événements limite dans les 5 minutes avant action conséquence (fatale erreur ou autre). LIM = 0 -> pas d'actions conséquence
- PC** : (*Print-Code*)
erreur possible en fonction du circuit microprocesseur utilisé
M en cas de circuit **MPSZ**
P en cas de circuit **PAK**
MP indifférent suivant circuit **MPSZ** ou **PAK**
- AC** : (*Antriebs-Code*)
indique pour quel type d'entraînement l'erreur est possible, voir ci-dessous pour explication supplémentaire.
- SPAC** : (*Spéciale-Action*)
indication pour spécification en cas d'action spéciale, voir ci-dessous pour explication supplémentaire.

1.1.1 Information type d'entraînement AC (*Antriebs-Code*)

Pour chaque événement, l'indication AC informe, à partir d'un *chiffre hexadécimal*, si un type d'entraînement précis a été considéré.

Pour être utilisé, le *code hexadécimal* doit être transformé en code binaire et inséré dans le tableau ci-dessous.



0	0	0	0	1	= 01 →	valide seulement pour DYN MV
0	0	0	1	0	= 02 →	valide seulement pour TM
0	0	0	1	1	= 03 →	valide pour DYN MV et TM
0	0	1	0	0	= 04 →	valide seulement pour TTSP
0	1	0	0	0	= 08 →	valide seulement pour TTZP
1	0	0	0	0	= 10 →	valide seulement pour VARIODYN
1	1	1	1	1	= 1F →	valide pour VARIODYN, TTZP, TTSP, TM, DYN MV et TM

1.1.2 Définition de SPAC (*SP*éciale *AC*tion)

Dans l'indication SPAC, ces différentes informations peuvent être indiquées :

NO = Pas d'actions consécutives.

F = Le " **FATAL ERROR FLAG** " est posé de façon continue.

B = Le " **FATAL ERROR FLAG** " est posé et la commande est réinitialisée.
Après 200 secondes (3 min.), le FLAG est effacé automatiquement et une réinitialisation s'ensuit. L'ascenseur essaie de reprendre le fonctionnement normal.

Entre temps démarre un temps de contrôle de 200 secondes. Si une autre séquence d'erreurs se produit dans ce laps de temps, déclenchant l'action spéciale " **B** ", le **FATAL ERROR FLAG** est posé de façon continue.

.. = L'action conséquence (spéciale) est mentionnée dans " **ACTIONS** "

@ = L'action conséquence (spéciale) est mentionnée dans la liste erreurs concernée.

2. LISTE DES ÉVÉNEMENTS

2.1 A

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
ACHW	10	Y	1	P		..	ERREUR D'ARCNET PAR LE MATERIEL
ACLN	11	N	1	P		..	ERREUR D'ARCNET PAR LES CONNEXIONS
ACST	13	N	1	P		..	ERREUR D'ARCNET SUR LE FORMAT
ACSW	9	Y	1	P		..	ERREUR D'ARCNET PAR LE LOGICIEL
ACTO	12	N	1	P		..	ERREUR D'ARCNET EN TEMPS

Cause : Voir ACER-file "ARCNET ERROR CODES" dans listing

Action :

- Selon ACER-file dans listing

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
ACVF	82	Y	1	P	10	@	ERREUR CONVERTISSEUR OU IVXVF

Cause : Le print IVXVF a détecté une faute sur un élément externe au convertisseur de fréquence.
Le n° dans le champ value (HEX) correspond à l'erreur en décimal de l'IVXVF.

Action :

- Voir error log IVXVF

2.1.1 ALIM

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
ALIM	21	Y	4	MP	6	B	LIMITE D'ACCELERATION DEPASSEE

Cause : L'accélération maximum ALIM (paramètre ALIM dans le segment PARO) a été dépassée durant 20 cycles de TO.
(TO = temps entre deux mesures, paramètre PAVLRE dans le secteur PARO).
Le nombre dans le champ de valeur indique le type de course FTP comme mentionne dans "ANTR" programme.

0000	INF	course d'inspection
0001	B1F	course d'isonivelage dans la zone de porte
0002	B2F	course d'isonivelage en dehors de la zone de porte
0003	B3F	course d'isonivelage dans la zone KSE-D ou étage court
0004	LEF	course d'apprentissage
0005	ABF	course d'ajustement
0006	NOF	cours normale
0007	N1F	course d'isonivelage avec distance connue
0008	N2F	course d'isonivelage en fonction des informations de gaine
0009	KOF	course de correction à l'étage suivant
000C		valeur initiale
FFFF		aucun type de course en particulier

Action :

- contrôler le paramètre d'accélération PADA
- contrôler l'alimentation (*fusibles*) des champs génératrices FGH1 et FGH2
- augmenter l'amplification de la régulation de vitesse avec P2 de RVI
- remplacer les circuits RVI, SUA ou le tachymètre digital
- augmenter le paramètre ALIM à petits pas (dans le secteur PARO).

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
ANTR	20	Y	0	MP	F	NO	OFFSET DE L'ARRET D'URGENCE IDENTIFIE

Cause : Organisation des données.
Le nombre dans le champ de valeur est sans signification.

Action : • aucune

2.2 C

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
COMM	84	Y	1	P	10	@	PROBLEMES DE COMMUNICATION

Cause : Problème de communication

Action :

- Contrôler les connexions, câbles entre les prints.

2.3 D

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
DD	19	Y	1	MP		..	APPEL CONTINU PENDANT PLUS 1 MINUTE

Cause : La cabine a desservi un appel – cabine (C) ou appel étage (E) mais ne peut pas effacer l'entrée du bouton d'appel. Cela signifie soit que le bouton est défectueux, soit que quelqu'un appuie dessus en permanence.
Le n° dans le champ value (HEX) correspond au numéro d'entrée sur le circuit EA est à calculer en fonction du nombre dans le champ de valeur et la table CTABM dans le secteur PAEQ (**Attention** : 0 = 1er bouton).

Action :

- Conséquence :
pendant les 10 minutes, cet ordre ou appel n'est plus accepté.
- contrôler le bouton et son câblage.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
DRIF	31/36	Y	0	MP	17	NO	CONTROLE DU SENS DE MARCHE

Cause : Le sens de marche de la cabine n'est pas dans le sens de fonctionnement (dérivage) et, par conséquent, il se produit un arrêt d'urgence.
La tolérance accordée (en pas de 0,5mm) est ajustée par le paramètre DRITOL dans le secteur PARO.
Le n° dans le champ value (HEX) correspond à l'erreur en décimal de l'IVXVF.
Le **numéro de code d'erreur** est pour

DYN/Variodyn= 31

TM/T6= 36

Action :

- contrôler l'ensemble du système de pesée
- augmenter le paramètre DRITOL dans le secteur PARO.

Variodyn : Le nombre dans le champ valeur en Hex correspond à l'erreur IVXVF en décimal.

2.4 E

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
EK	5	Y	1	MP		..	DEFAULT SUR ENTREE EK

Cause : Le "scanner service routine" (SCSR) (la routine scrutation) indique par télégramme qu'un contact ne commute pas du tout, soit parce que le contact n'est pas raccordé à la bonne place, soit parce qu'il est à la terre. Le nombre dans le champ de valeur est en hexadécimal, ce nombre correspond au numéro du contact. Un des conducteurs avec le même numéro de colonne est défectueux.

Action

- conséquence : aucun changement des entrées de la colonne défectueux du EK ne sera détecter tant que le défaut existe
- tester si le ou les contacts concernés sont à la terre ou si les diodes sont en court-circuit.
- pendant la mise en service: comparer que la définition du EK correspond avec l'installation
- changer le circuit EK (après test des entrées).

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
EKST	14	N	1	P		NO	DEFAULT EK

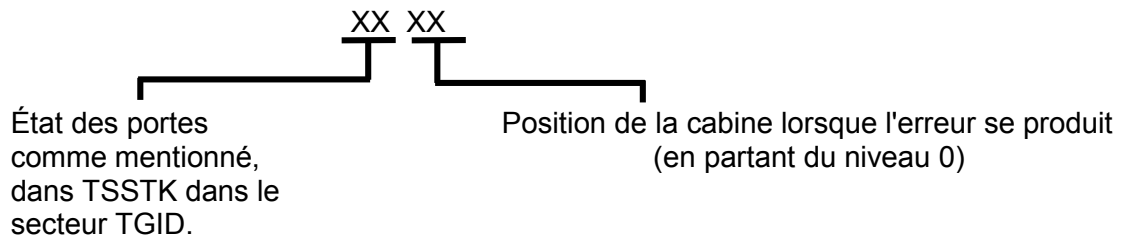
Cause : Rebondissement de contact
 Dérangement sur une entrée à contact, un contact commute un court instant (par exemple 60 m/s).
 Le dérangement apparaît environ xx fois par jour et le numéro du contact en hexadécimal apparaît dans le champ de valeur selon le fichier EK.

Action :

- Il est nécessaire d'échanger le contact ou relais.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
ETO	54	Y	1	MP		NO	COMMUTATION INOPINEE DE KET-O

Cause : Le contact KET-O a commuté portes fermées.
(Peut-être un rebond du contact).
Le nombre dans le champ de valeur a la signification suivante :



00	porte en fermeture
01	porte fermée
02	porte en ouverture
03	porte ouverte
04	état des portes non défini
05	porte non disponible
06	contact thermique ouvert
07	contact thermique fermé
08	toutes les portes palières ne sont pas fermées
09	toutes les portes palières sont fermées
0A	fermeture avec final timer

Action :

- nettoyer le contact
- régler le contact
- changer le contact
- contrôler les connexions du contact

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
ET20	64	Y	1	MP		NO	COMMUTATION INOPINEE DE KET2-0

Cause : comme ETO, mais pour la deuxième face d'accès (côte 20).

Action :

- comme ETO.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
ETS	55	Y	1			NO	COMMUTATION INOPINEE DES KETS

Cause : Le contact KET-S a commuté portes complètement ouvertes
ou complètement fermées.
Le nombre dans le champ de valeur est sans signification.

Action :

- comme ETO.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
ET2S	65	Y	1			NO	COMMUTATION INOPINEE DE KET2-S

Cause : comme ETS, mais pour la deuxième face d'accès (côte 20).

Action :

- comme ETO.

2.5 F

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
FCUM	87	Y	0	P	10	@	Faute de convertisseur

Cause : Le convertisseur de fréquence a détecté un problème d'un élément externe.
Le n° dans le champ value (HEX) correspond à l'erreur en décimal de l'IVXVF.

Action :

- Voir error log de l'IVXVF

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
FK	40	N	1	MP		..	COMMANDE D'UNE COURSE SANS UNE ACTION DU PROG. ANTR

Cause : La partie KOMD du programme a transmis un ordre de départ à la partie ANTR du programme (télégramme "CKA R\$U ou R\$D") et attend le télégramme accélération SAK PHA" durant 20 secondes.

Si ce télégramme n'arrive pas, cela provoque l'événement FK.

Le nombre dans le champ a la signification suivante :

- 0001 = l'entraînement n'est pas disponible (*télégramme TVE n'a pas été envoyé*).
- 0002 = position des portes non définie (*télégramme TNDF n'a pas été envoyé*).
- 0003 = porte non disponible (*télégramme TVN n'a pas été envoyé*)
- 0004 = porte non fermées (*télégramme TVE n'a pas été envoyé*).
- 0005 = tout semble correct, mais le départ ne se produit pas.

Action :

- La demande de démarrage se répète automatiquement aussi longtemps que la demande existe.
- La cause du blocage de l'entraînement doit être examinée en fonction de l'indication du champ de valeur.

F\$. .	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
FVS	6	N	1	MP		NO	DEFAULT SUR NUMERO DU FAVORI

Cause : La routine des coûts de service annonce au programme KOMD un changement de favori qui n'est pas prévu dans le programme KOMD.
Le numéro spécial du favori en défaut est indiqué dans le champ de valeur.

Action :

- Si cela se produit régulièrement, aviser Ebikon.

2.6 I

F\$. .	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
IAMA	24	Y	3	P	8	B	INTENSITE MAXI BOUCLE DEPASSEE

Cause : Une surintensité est détectée (au moins 330%).
Le nombre dans le champ valeur donne de plus amples informations :

- >0258 si le trigger software a été activé.
(le paramètre ISWTRG correspond au niveau du trigger).
- >0FCE (surintensité rapide) si détection du trigger hardware est activée.
- >1FCE si le trigger hardware est mal ajusté (potentiomètre sur le circuit ZPZ).
Refaire les points C7 et C8 dans HARDWARE CHECKS.
- >2FCE mauvais fonctionnement du dispositif de coupure rapide.
Défaillance pendant le test automatique du dispositif de coupure rapide.
(le test peut être supprimé par une modification du paramètre PASPZ).
- >3FCE LEP demander le test automatique du dispositif de coupure rapide
- >7xxx (.xxx = VSOLL : référence de vitesse).
Si fluctuations importantes du courant de boucle détectées.

VSOLL en mm/s si JERK = 2000

VSOLL en mm/s x 0,83 si JERK = 3000.

Action :

- tester la valeur du champ moteur
- s'assurer des conditions de friction
- vérifier la pesée et l'équilibrage (PAGQ, PAGW10)
- dans le cas de grandes masses en mouvement, réduire l'accélération
- refaire les points suivants dans Hardware checks
C1 « RECTIFIER- AND MOTOR-VOLTAGE »
C2 « 12 PULSE SCRs »
C7 « CURRENT TRIGGER VALUE »
C8 « CURRENT TRIGGER FUNCTION »
- vérifier le paramètre FKUB, le mettre à >0000 si ce n'est pas déjà le cas, ou >FFFF et faire un reset (cette modification n'a aucune influence sur les événements IAMA 1FCE ou IAMA 2FCE).

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
ID	0	N	1	MP		NO	ERREUR ID

Cause : Un télégramme avec un numéro ID inconnu a été reçu.
Le faux ID est indiqué dans le champ de valeur.

Action :

- La valeur limite dans la table ERRLIM a été modifiée de >81 à 1, ainsi l'erreur sera écrite en même temps dans l'erreur LOG. S'il est possible de reproduire l'erreur dans les mêmes circonstances, aviser Ebikon.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
IDAP	92	Y	1	P	8	..	ERREUR APIS

Non activée.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
IDLP	93	Y	1	P	8	NO	ERREUR LPIS

Cause : Un télégramme avec ident. inconnu a été reçu. L'ident. fausse est écrite dans le champ de valeur.

Action :

- Cette erreur ne devrait pas apparaître avec un logiciel testé.
- Informer Ebikon des circonstances exactes.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
INBL	38	Y	0	P	10	@	FAUTE PENDANT LA COURSE D'APPRENTISSAGE

Cause : Pendant la course d'apprentissage une erreur dans les infos de cage a été détecté.
Le n° dans le champ value (HEX) correspond à l'erreur en Decimal de l'IVXVF.
Contrôler les infos de cage.

Action :

- Contrôler les infos de cage.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
INBS	38	N	0	P	1	NO	ARRÊT D'URGENCE DURANT LA MISE AU POINT

Cause : Arrêt d'urgence pendant une course en état de commissioning pour la logique DYN MV.SUVA défectueux TRANSI.
Le nombre dans le champ de valeur est l'adresse de l'événement attendu avec l'arrêt d'urgence. L'arrêt n'a aucune conséquence.

Action :

- aucune (DYN MV)
- changer SUA (TRANSI)

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
INSP	34	N	0	P	9	NO	ERREUR PENDANT UNE COURSE D'INSPECTION

Cause : Une erreur pendant une course d'inspection ou de recalage s'est produite. Le nombre dans le champ de valeur est l'adresse de l'événement attendu avant l'arrêt d'urgence. L'arrêt n'a aucune conséquence.

Action :

- aucune.

2.7 K

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
KBSR	18	Y	0	M		NO	ELABORATION D'UN COUT NON VALABLE

Cause : La logique de comparaison des coûts a interrompu le CPU pour un chargement de favori et une adresse, en dehors de la zone permise, a été donnée. La fausse adresse est indiquée dans le champ de valeur.

Action :

- Conséquence : la logique est réinitialisée automatiquement .
- Vérifier la câblage du BUS de coût.
- Pour une fréquence supérieure,
il faut remplacer le contrôleur DMA (type 9911) sur le circuit MPSZ.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
KBS1	17	N	1	M		..	TEMPS DE SURVEILLANCE KV ECOULE

Cause : La routine de service de bus de coût ne peut pas redémarrer malgré le traitement d'erreur KBSR précédent. Cette erreur peut apparaître plus de 255 fois par jour pour l'ascenseur 1, moins fréquent pour l'ascenseur 2 et très rare pour les autres ascenseurs.

Action :

- conséquence : le circuit DMA est réinitialisé automatiquement.
- pour détecter l'ascenseur défectueux, il faut sortir chaque print MPSZ, l'un après l'autre
- l'ascenseur défectueux doit être réinitialisé
- contrôler si le MASTER du groupe transmet régulièrement le télégramme " CLL "
- contrôler l'absence de masse sur le bus Schindler
- remplacer le contrôleur DMA sur le circuit MPSZ.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
KEKV	21	Y	0	P	1	NO	SANS CORRECTION D'APPROCHE

Cause : Absence d'information des KNR à l'approche du niveau et, par conséquent, il n'est pas possible d'effectuer une correction des paramètres du compteur interne de position ou de la position de l'étage. Le nombre dans le champ de valeur est sans signification.

Action :

- contrôler les KNR (s) et leurs connexions.
- remplacer le circuit PEC
- contrôler les terres et les alimentations.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
KI12	23	Y	3	MP	6	B	PLUS DE 120% DU COURANT NOMINAL

Cause: La logique a mesuré un courant nominal de plus de 120 % pendant la phase d'isonivelage. Dans le champ de valeur se trouve l'adresse du dernier événement qui était attendu, avant KI12.

Action:

- contrôler le courant d'excitation du moteur de levage
- contrôler le système de mesure de charge
- contrôler le courant avec un oscilloscope en BU4 de RVI (T6-TM)
- contrôler d'éventuels "dur" mécaniques
- contrôler l'alimentation de l'excitation de la génératrice (TM)
- contrôler la bouche de courant
- contrôler le câblage entre le shunt et le circuit RVI (parasites).
- En cas d'interférence,
modifier C58 de SUA à 100 nF et c28 de SUA à 1 uF (T6-TM).

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
KI33	24	Y	3	MP	2	B	PLUS DE 330% DU COURANT NOMINAL

Cause : Il a été mesuré plus 330 % du courant nominal WL pendant une course nominale. Le champ de valeur est proportionnel à la valeur du courant mesuré sur la broche 6d de convertisseur D/A du circuit SUA.
La correspondance suivante implique que 300 dans le champ représente 10 V soit 500 % de I nom.

Action :

- Identique à l'événement KI 12
- contrôler R100 et R101 sur le circuit RVI (résistances de 1 Ohm).

F\$. .	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
KIST	37	Y	0	MP	2	NO	COURANT WL CONTROLE A L'ARRET

Cause :
Lorsqu'un ascenseur est à l'arrêt avec la génératrice en fonctionnement et sans ordre, le courant d'induit est comparé tous les 100 ms avec une valeur limite (102REF -> approx. 20 % de I nom).
Si cette valeur est dépassée plus de 4 secondes, la génératrice est déconnectée.
Le nombre dans le champ de valeur est sans signification.

Action :

- contrôler le circuit suicide
- contrôler le circuit de retour du courant de boucle (BU4 du circuit de RVI).
- contrôler la position des balais du moteur.

2.7.1 KLIM

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
KLIM	25	Y	2/0	MP	1F	@	VALEUR DE CORRECTION DEPASSEE

Dyn / TM / TTSP / TTZP

La valeur de limite d'erreur pour DYN/TM/TTSP/TTZP => 2

Erreur : **KLIM xxxx**

Cause : Lors du nivelage, la valeur de référence de la destination d'étage sera comparée avec la position de cabine demandée sur le distributeur d'étage. Cette indication d'erreur apparaît quand la différence est plus grande que la valeur enregistrée dans KEFTOL (segment PARO).
La différence en WE (unité de position) est indiquée dans le champ de valeur.

Folgeaktion : Une course d'apprentissage sera effectuée automatiquement.

Action:

- contrôler les informations en gaine
- contrôler le tachymètre digital et son entraînement
- utiliser un câble blindé pour la liaison du tachymètre
- remplacer le print PEC.
- contrôler le diamètre du câble du limiteur de vitesse ; si nécessaire, le retendre
- si nécessaire augmenter le paramètre KEFTOL (valeur max = 7FF).

Erreur : **KLIM FFFF**

Cause : En chargeant la valeur de référence de la destination, il sera examiné, si la destination se trouve à l'intérieur de la gaine. Si ceci n'est pas le cas, une erreur KLIM 0000 sera indiquée.

Erreur : **KLIM 0000**

Cause : A l'arrivée, la valeur de position de l'étage est comparée avec la position cabine prévue pour cet étage.

VARIODYN

Limite d'erreur pour VARIODYN = >0

Erreur : **KLIM 0014**

Cause : Si pendant la course d'un fanion, la différence du nombre d'arrêts prescrits et du nombre d'arrêts réels est > 15 cm.
Le chiffre dans la case »Value » (identique avec HEX) correspond au Event Id. du print IVXVF.

Conséquence : Une course de synchronisation.

Action:

- Contrôler PHNR-D/PHS et les fanions.
- Voir d'autres détails indiqués dans le document A1 ???

F\$. .	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
KNRI	23	Y	1	P	1	B	ERREUR DE LECTURE TACHYMETRE VITESSE

Cause : La logique n'était pas en mesure de lire les impulsions provenant du tachymètre de vitesse.
Le nombre dans le champ de valeur indique 0007.

Action:

- contrôler la tachymètre digital et ses signaux
- remplacer le circuit PEC.

F\$. .	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
KSCR	33	Y	2	MP	4	B	CONTROLE DE LA TENSION SUR SCR

Cause : Le disjoncteur de court-circuit JKS-A est déclenché, ou lorsque la logique interne du SCR détecte l'une des erreurs suivantes, il déclenche KSCR :
surveillance des alimentations (LED SOK off)
sursurintensité du courant d'induit (LED OCE on)
sous-alimentation du réseau ou inversion des phases du réseau (LED 3 PE on).
Dans le champ de valeur est indiquée l'adresse du dernier événement qui était attendu avant le déclenchement de KSCR.

Action :

- contrôler le circuit d'induit
- contrôler l'excitation du moteur de levage
- remplacer le circuit IGB.

F\$. .	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
KSE	32	Y	2/0	MP	1E	B/@	DEFAUT DE RALENTISSEMENT AUX EXTREMES

Cause : Les bistables appairés KSE1/KSE11 ou KSE2/KSE21 ou KSE3/KSE31 n'ont pas le même état logique.
 Dans le champ de valeur est indiquée l'adresse du dernier événement qui était attendu avant l'apparition de l'erreur KSE (TM-T6).
 Dans le champ de valeur est indiquée la paire défectueuse (T12)

VARIONDYN

Le n° dans le champ value (HEX) correspond à l'erreur en décimal de l'IVXVF.
 0001 KSE1/KSE11
 0002 KSE2/KSE21
 0003 KSE3/KSE31

Action :

- contrôler les informations en gaine KSE1.....KSE31
- contrôler les relais RSE1.....RSE31.
- Voir error log IVXVF

F\$. .	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
KTHA	36	Y	2	P	10	@	THERMIQUE MOTEUR

Cause : L'IVXVF a détecté un dépassement de la température moteur levage.
 Le n° dans le champ value (HEX) correspond à l'erreur en décimal de l'IVXVF.

Action

- contrôler le contact thermique PT100
- contrôler le ventilateur du moteur
- Voir error log IVXVF

F\$. .	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
KTHD	36	Y	3	P	1	F	SURCHAUFFE SUR SYSTEME DYNATRON

Cause : Le contact thermique KTHMH (du moteur) ou KTHEGPM (ensemble EGPM) est ouvert. Cela provoque un arrêt d'urgence. Il n'est possible de fonctionner de nouveau que lorsque le contact se replace dans sa position initiale.

Action

- le fonctionnement est supprimé jusqu'au retour correct des contacts thermiques.
- contrôler les connexions du moteur
- contrôler la tension du réseau
- contrôler le ventilateur ainsi que le contact thermique moteur et celui du système EGPM
- contrôler les thyristors de la partie régulation triphasée et de la partie redressement.
- contrôler les conditions de la charge en cabine.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
KTHS	34	Y	1/2	MP	C	B	DECLENCHEMENT DU CONTACT THERMIQUE

Cause : Le contact thermique KTHSCRS dans l'armoire SCR est ouvert.
Dans le champ de valeur, se trouve l'adresse du dernier événement qui était attendu avant que KTHS apparaisse.

Action :

- contrôler le ventilateur dans l'armoire du convertisseur SCR.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
KUET	26	Y	0/2/5	MP	1F	B/@	CONTACT KUET SOUDE

Cause : La commande des relais RKUET et RUET est activée mais le relais RKUET ne tire pas.
Ce test est exécuté au début du ralentissement.
Les réactions sont, suivant le type d'entraînement :
en cas de DYNATRON, on empêche l'ouverture des portes
en cas de TRANSITRONIC, cela provoque un arrêt d'urgence.
Dans le champ de valeur est indiqué l'étage où le fait s'est produit en DYNATRON, celui-ci est sans signification en TRANSITRONIC.

**Le nombre d'erreurs possibles est : 0 pour DYNATRON
: 2 pour TRANSITRONIC.
: 5 pour TTZP**

Action :

- contrôler les bistables KUET et KUET1
- contrôler les relais RUET, RKUET, RVZ (contacts sales)
- contrôler les informations de la gaine
- remplacer les circuits VSR et EK.
- Voir error log IVXVF

VARIODYN :

Le nombre d'erreurs possibles est : 0 pour VARIODYN

Cause : Les signaux provenant des RUET et RUET1 dans PHUET indiquent qu'ils ne travaillent pas correctement.
Le n° dans le champ value (HEX) correspond à l'erreur en décimal de l'IVXVF.

Action :

- contrôler PHUET

2.8 L

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
LED	31	Y	4	MP	6	B	MESURE DE CHARGE DÉFECTUEUSE

Cause : En cas de bobines de mesure de charge :
ELM1 et ELM2 ne doivent pas changer d'état pendant la mesure, avant qu'un nombre admissible de pas soit atteint (16).
Le nombre dans le champ de valeur est sans signification.

Action :

- comme une action spécifique, il en suivra un reset automatique
- contrôler les bobines de mesure de charge
- contrôler les mémoires ILSTEP et ILSTEI
(elles sont différentes entre PAK 316 et MPSZ).
- contrôler L'EXCITATION DU MOTEUR DE LEVAGE
- contrôler la boucle de courant
- contrôler les connexions entre RVI -> PEC
- contrôler les connexions entre MO1 -> EGWL ou EGT.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
LKUS	36	Y	3	P	8	B	TENSION DE LA CAPACITÉ CL TROP BASSE

Cause : Le circuit de surveillance a détecté une tension trop basse sur le condensateur de commutation forcée. L'entrée LCKP (pin 22b sur circuit LEP) est + 15 V.
Le nombre dans le champ valeur est sans signification.

Action :

- Tester JTHSH2 (sur module seulement du TTZP)
- Faire le Hardware check « C6 : CAPACITOR CHARGE »
- Tester/changer le print ZPZ
- Remplacer la résistance RLL du module ZMZP de 1 KOhm par 330 Ohm.

2.9 M

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
MEM	7	Y	1			NO	ERREUR SUR LA MÉMOIRE

Cause : Initialisation de la mémoire ou un problème avec ce module mémoire.
Le nombre dans le champ de valeur a le sens suivant :

0001 = EPROM défectueuse

Cet événement peut apparaître après l'insertion d'une nouvelle ou défectueuse EPROM.

0002 = Initialisation manuelle exécutée à partir du clavier à travers la commande INIT SYSTEME PARAMETRES.

0003 = Modification manuelle de paramètre dans la zone PARO à partir du clavier avec la commande MODIFY MEMORY.

Ce message est un avertissement et une incitation à modifier les paramètres.

Action

- Échanger les EPROM défectueuses si la valeur est 0001 à moins que celle-ci vienne juste d'être modifiée.
Échanger les RAM défectueuses si la valeur est 0002 à moins que la commande INIT SYSTEM ait été exécutée.

2.10 N

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
NOKO	80	Y	0	P	18	..	ERREUR COMMUNICATION PA-PAK

Cause : Le print PAK a détecté un problème de communication avec le print PA. Chaque reset du print PA provoque une erreur NOKO du print PAK.

Action :

- Un reset est automatiquement provoqué sur le PAK (PUP 000A).

2.11 O

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
OPAP	94	Y	1	P	8	..	OPCODE ERREUR APIS

Non active

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
OPCD	1	N	1			NO	ERREUR OPCODE

Cause : Un télégramme a été reçu avec un OPCODE inconnu.
Dans le champ de valeur est affichée la référence de l'OPCODE défectueux.

Action :

- Comme pour ID.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
OPLP	95	Y	1	P	8	NO	OPCODE ERREUR LPIS

Cause : Un télégramme a été reçu avec un OPCODE inconnu. Les Id est OPCODE erronés sont écrits dans le champ valeur.

Action

- Les mêmes que pour IDLP.

2.12 P

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
PARK	39	Y	1	P	1	..	MAUVAIS PARAMETRE DU « CHECK NUMBER »

Cause : Le nombre dans le paramètre CHECKD dans le secteur PARO du programme ANTR n'est pas 1874.

Action

- Le nombre du paramètre KPZ est effacé et la course suivante est interdite.
- Sélectionner le mode commissioning (DR -> MO -> AO) et exécuter l'instruction "FINAL ADJUSTMENT" (A7). Après "A 6 C FLAG" (A8) une course d'apprentissage suivra
- Remplacer les mémoires RAM sur le circuit PAK.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
PAUE	85	Y	0	P	8	..	ERREUR DE TRANSMISSION PAK ET PA

Cause : Les paramètres PARO du print PAK sont copiés sur les prints PA et LEP. Chaque print calcule le total des digits de ces paramètres et les résultats sont comparés. Si ils sont différents, le télégramme d'erreur est envoyé.

Action :

- Il s'en suit un reset automatique
- tester les connexions PAK-PA et PA-LEP
- tester/remplacer les prints PAK-PA-LEP

VARIODYN :

Cause : Le n° dans le champ value (HEX) correspond à l'erreur en décimal de l'IVXVF.

2.12.1 PECV

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
PECV	35	Y	0	P	1	NO	ERREUR DU TACHYMETRE DE VITESSE

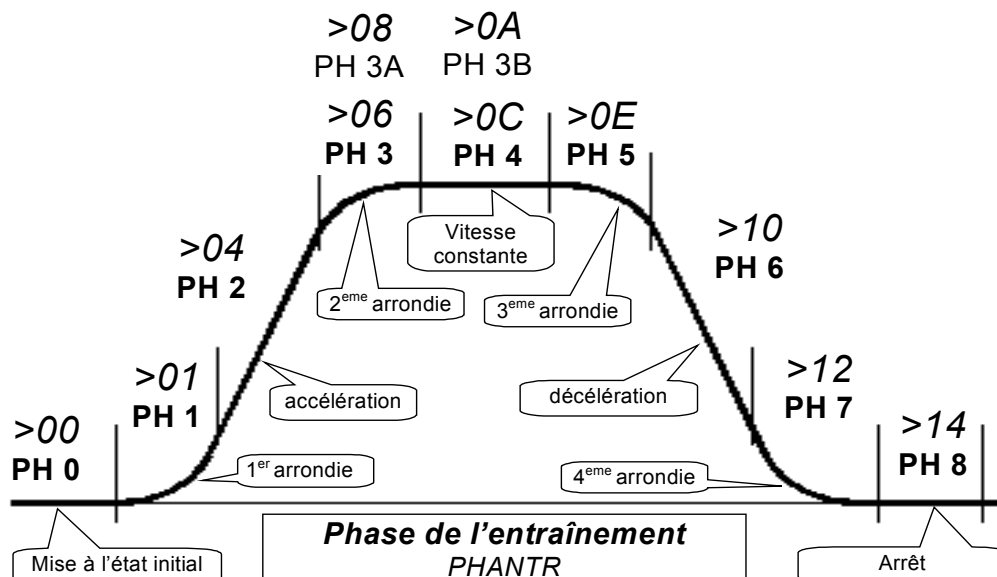
Cause : La dernière mesure de la valeur de vitesse est comparée avec la valeur de référence. Si la différence est plus grande que la valeur en mémoire PAVEND, la valeur mesurée de la vitesse est considérée comme fausse et la valeur calculée comme correcte.

Le nombre dans le champ de valeur représente le numéro de la phase de fonctionnement de la vitesse de référence (PHO...PH8).

PH0:	initialisation	> 00
PH1:	premier arrondi	> 02
PH2:	accélération	> 04
PH3:	deuxième arrondi	> 06
PH3A:	deuxième arrondi phase interpolation	> 08
PH3B:	phase constante pendant la phase interpolation	> 0A
PH4:	phase constante	> 0C
PH5 :	troisième arrondi	> 0E
PH6 :	phase de décélération	> 10
PH7 :	quatrième arrondi	> 12
PH8:	arrêt	> 14

Action

- contrôler les paramètres d'entraînement
- contrôler PAVBND, valeur minimale 50
- remplacer le circuit PEC
- contrôler le tachymètre de vitesse
- contrôler l'alimentation.



F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
PHT	52	Y	1	MP		NO	COMMUTATION INOPINEE DE RPHT

Cause: Le contact de l'information de la cellule de porte a été activé lorsque les portes étaient fermées.
Le champ valeur a la même signification que pour l'erreur ETO.

Action

- Contrôler la cellule photoélectrique et ses connexions.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
PHT2	62	Y	1	MP		NO	COMMUTATION INOPINEE DE RPHT2

Cause : Identique à l'événement PHT pour la deuxième face d'accès.

Action

- voir PHT.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
PLB	9	N	1	M		NO	Liaison partie line est bloquée

Cause :: Mauvaise liaison entre print (MPSZ)

Action

- pour détecter l'ascenseur défectueux, il faut sortir chaque print MPSZ, l'un après l'autre
- contrôler le bus de ce l'ascenseurs

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
PRAP	90	Y	1	P	8	NO	ERREUR DE PROGRAMME APIS

Cause : A reçu un télégramme avec une adresse fausse. Celle-ci est écrite dans le champ valeur.

Action :

- Les mêmes que pour IDLP

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
PRLP	91	Y	1	P	8	..	ERREUR DE PROGRAMME LPIS

Erreur identique à la précédente, mais pour le print LEP:

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
PRGA	3	N	1	MP		NO	ERREUR D'ADRESSE DU PROGRAMME

Cause : Le télégramme reçu comporte une mauvaise adresse. Dans le champ de valeur cette adresse est affichée.

Action

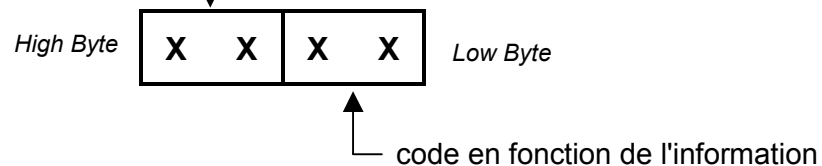
- Identique à l'événement ID.
- pour détecter l'ascenseur défectueux, il faut sortir chaque print MPSZ, l'un après l'autre

2.12.2 PUP

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
PUP	8	Y	1	MP		NO	MESSAGE DE POWER-UP

Cause: Le système a été initialisé.
Le nombre dans le champ de valeur à la signification suivante

si différent de 00 : erreur du système



- 0001 = Initialisation avec INIT SYST. PARAMETERS
- 0002 = Initialisation après un défaut d'alimentation ou du W. DOG
- 0003 = Initialisation après CLEAR ALL THE KEY NUMBERS
- 0004 = Initialisation après CLEAR LIFT KEY NUMBER
- 0005 = Initialisation après RESET FATAL ERROR**
- 0006 = Initialisation après SET C FLAG**
- 0007 = Initialisation après RESET C FLAG**
- 0008 = Initialisation après que l'information (EK), indiquant que l'alimentation est correcte, est activée.**
- 0009 = Initialisation après un défaut d'initialisation (EK)**
- 000A = Initialisation automatique (LEB/UFE/ZKO)
- 000B = Initialisation après une erreur FATAL pour 2 minutes**
- 000C = Effacement automatique des nombres clés
- 000D = Initialisation après une FATAL ERROR**
- 0010 = L'erreur fatal a été remise à zéro après une temps FA10TI
- 0011 = Opération INSPEC., avec la condition FATAL, est validée
- 0012 = Opération INSPEC., avec la condition FATAL, est désactivée
- 0013 = Remise à zéro pour cause inconnue (erreur programme)
- 0X00 = OPCODE erroné
- 1XXX = Dialogue saturé
- 2XXX = Télégramme envoyé avec une définition de longueur nulle
- 2XXX = Télégramme reçu avec une définition de longueur nulle
- 4XXX = Tâche trop longue
- 5XXX = Interruption d'une tâche en cours exécution
- 6X00 = Interruption d'horloge trop longue
- 7X00 = OPCODE incorrect
- 8X00 = Interruption indéfinie
- 9X00 = RAMCTB non initialisée
- AX00 = POWER UP mise sous tension
- BX00 = Réserve
- CXXX = RAMXCB non initialisée : octet inf. = adresse de RAMXCB
- DX01 = TIMI=watch-dog expiré
- DX02 = TMSR watch-dog expiré
- DX03 = PLSR watch-dog expiré
- DX04 = SCSR watch-dog expiré
- DX05 = LIAT watch-dog expiré
- DX06 = LIFT watch-dog expiré
- DX07 = SEND watch-dog expiré
- DX08 = SCSR watch-dog expiré
- EX00 = EPROM défailante
- FX00 = Trop d'erreurs dans un même temps de référence.

OCTET SUP. = OCTET INF
de l'adresse en RAMTCB

Suite PUP

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
PUP	8	Y	1	MP		NO	MESSAGE DE POWER-UP

Action :

En fonction du code exemple :

- 0002 = possibilité de petites coupures de la force
 - 0009 = contrôler les entrées EK d'information de la force
 - 8xxx = contrôler l'absence d'interférence
 - Dxxx = changer la temporisation dans le secteur DCGBAE dans LIFT
 - Exxx = tentative : placer MTSTON à > 1234 -> test MEM désactivé
 - FxCO= diminuer SDELAY (dans secteur LIFTPS) en pas de 1, valeur minimum 1. si nécessaire, changer le circuit PEC.
- Le message POWER-UP est important, le notifier à EBIKON.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
PUPA	98	Y	1/0	P	18	NO	MESSAGE POWER-UP POUR PA

Cause : Le système a été initialisé.

- 000x : reset provoqué par APIS
 - ↳ : 1 = après effacement des check numbers KAZ/KOZ
 - : 3. = après échange du PAK (première init.)
 - : 4 = après INIT ALL
 - : 5 = après que PAK a transmis TIME OUT
 - : 6 = après que LEP a transmis TIME OUT
 - : 7 = après transmission erronée au print LEP
 - : F = reset sur PA ou reset par watch dog ou PUP normal.
- 001x : reset provoqué par SBET
 - ↳ : La signification de ce nombre est la même que celle décrite dans SBET Error Handling.

Action

- dépendante du nombre dans le champ valeur.
- Tester les connexions entre PAK-PA-LEP
- Tester/échanger les prints PAK-PA-LEP
- Comparer avec les actions dans SBET Error Handling.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
PUPX	99	Y	0	P	10	..	

Cause : Faute IVXVF
Cause 003B erreur 59 simple reset IVXVF
Cause 003C erreur 60 double reset IVXVF

Action :

- Après un double reset une course de synchronisation est nécessaire (se fait automatiquement)

2.13 R

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
REC 1.4	10-13	N	1	M		NO	

Cause : Réception de télégrammes incorrecte (liaison parti line).
Avec une erreur REC il peut y avoir plusieurs erreurs REC.

Action :

- Une erreur pour 5 min est admissible.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
RELE	84	Y	1	P	8	..	

Non activée

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
REPA	83	Y	1	P	18	NO	

Cause : Le print PAK a détecté un problème de communication avec PA. Le temps limite entre deux bytes a été dépassé.

Action :-

- Tester la connexion PAK-PA
- Tester/remplacer les prints PAK et PA
- Si cette erreur apparaît souvent (5/ HEURE AU MOINS), PREVENIR Ebikon.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
REST	88	Y	0	P	10	@	

Cause: Contrôle phase repos.

Action :

- Pendant la phase de repos, IVXVF a détecté un mouvement de cabine, ou 4 sec. après un arrêt d'urgence la cabine est encore en mouvement.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
RSPA	86	Y	1/2	P	18	NO	ERREUR PAK-PA

Cause: Le print PAK a détecté un problème de communication avec PA : défaut de parité ou saturation des buffers (lecture des télégrammes trop lente).

Action :

- Les mêmes que pour REPA.

2.13.1 RUEC

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
RUEC	37	Y	2	P	8	B	ERREUR D'UNE BOUCLE DE REGULATION

Cause : Défaut sur une des boucles de régulation.
Le nombre dans le champ valeur indique la boucle défaillante :

- x x y 1 : régulation du courant champ moteur

Exemple : 2 3 5 1

- x x y 2 : régulation courant de boucle (voir DISUMA)

0003 = retour d'angle d'amorçage

0004 = boucle d'espace (chemin)

0005 = boucle de vitesse (tester paramètre TAVER)

0006 = boucle espace-vitesse (tester ANZVER)

0004 = différence entre référence de vitesse et

retour (DV) trop importante (tester DVLIM).

Action

Dépendante du nombre dans champ valeur

- refaire le Hardware Check approprié
- tester/échanger le print LDM
- tester/échanger les traducteurs de courant CT1 à CT3 dans PMZP
- contrôler les tachymétriques de chemin et de vitesse.

2.14 S

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
SCSR	16	N	1	M		..	ENREGISTREMENT D'UNE ENTREE NON VALABLE

Cause : Le scanner d'entrée travaille avec une adresse en dehors de la zone de scrutation. Dans le champ de valeur est donnée l'adresse incorrecte.

Action :

- conséquence : le scanner est stoppé automatiquement et réinitialisé
- contrôler la liaison de terre au cadre BGT (parasites)
- remplacer le contrôleur DMA (type 9911).

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
SKB	51	Y	1	MP		NO	COMMUTATION KSKB INOPINEE

Cause : Le limiteur de force KSKB a été activé alors que les portes étaient fermées. L'indication dans le champ de valeur est identique à ETO.

Action :

- Identique à l'événement ETO.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
SKB2	61	Y	1	MP		NO	COMMUTATION KSKB2 INOPINEE

Cause: Identique à l'événement SKB pour la deuxième face de service.

Action :

- Voir ETO.

2.14.1 SKO

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
SKO	27	Y	5/3/0	MP	1F	B	OUVERTURE DU CIRCUIT DE SECURITE

DYNATRON / TRANSITRONIC TM ou TTSP

Cause : Ouverture du circuit de sécurité pendant une course qui est détectée par l'ordinateur à travers le contact de SF1 pour TRANSITRONIC ou SH pour DYNATRON.

L'indication dans le champ de valeur est la suivante :

1er chiffre	:	1 . . .	=	course descente
		2 . . .	=	course montée
2e chiffre	:	. X . .	=	type de course voir l'événement ALIM
3e et 4e chiffres	:	. . X X	=	indication de la phase de fonctionnement voir l'événement PECV
		. . B B	=	ouverture interdite du contact du frein (KB/RKB/RKBI) pendant la course Impulsion et disparition du signal KB/KB1

Le compteur d'événement est limité pour :	DYN	=> 5
	TM / TTSP	=> 3
	TTZP	=> 5

Action :

- contrôler les contacts du circuit de sécurité
- remplacer le circuit PEC
- contrôler les contacts du frein et relais SB, RKB, RKB1

LOGICIEL VERSION 4A2 POUR DYNATRON

ERREUR : **SKO 000X** X indiquant le type de course, voir l'événement ALIM

Cause : La vitesse maximale a été dépassée suivant le type de course.

Remarque : en version 3A3, cet événement est indiqué par VLIM 000X.

ERREUR : **SKO FFFF**

Cause : La différence entre la vitesse réelle et la valeur de consigne a dépassé les limites du paramètre de contrôle DVLIM.

Remarque: en version 3A3, cet événement est indiqué par VLIM 2000.

Action

- contrôler les paramètres PADV, VMONTN, VKS et PARAUMF
- contrôler les paramètres KFKTV, PMOT, PWIB
- contrôler les signaux du tachymètre de vitesse et tachymètre du chemin
- contrôler l'alimentation.
- remplacer le circuit PEC

Suite SKO

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
SKO	27	Y	5/3/0	MP	1F	B	OUVERTURE DU CIRCUIT DE SECURITE

TRANSITRONIC TTZP

ERREUR : **SKO** L'indication dans le champ de valeur est la suivante :

Cause :

- F 0 x x = les contacts RF (dans le LEP) et SF (dans PA) n'ont pas le même état.
 ↳ Phase de l'entraînement (PHANTR).
- z y 8 0 = RKB tombe en marche ou n'a pas encore tiré
 ↳ la position de la référence (PHASE) est ajoutée.
 ↳ Mot du type de course (FTP).
 ↳ Sens de marche . 1 = descente 2 = montée
 ↳ z+2 : défaut par "sortie" de la zone d'étage
 ↳ z+4 : défaut car JHSG est enclenché.

Action :

- - contrôler/échanger les circuits LEP et PA
- - refaire la partie HARDWARE CHECK point C9.

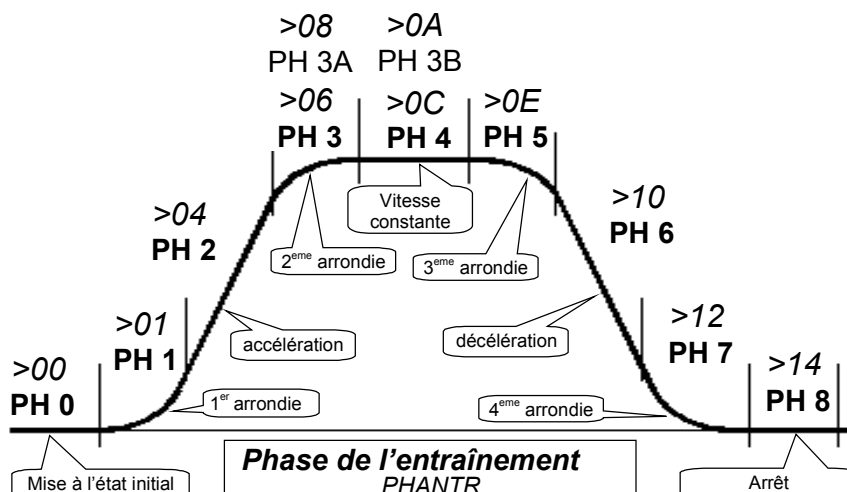
VARIODYN

Cause : Ouverture du circuit de sécurité pendant une course RH = 0

L'indication dans le champ de valeur est la suivante :

- 1er chiffre : 1 . . . = course descente
- 2 . . . = course montée
- 2e et 3e chiffres : . X X . = type de course voir l'événement ALIM
- 4e chiffre : . . . X = indication de la phase de fonctionnement

ou si SKO 0 0 X X = les chiffres erreurs XX en HEX voir liste d'erreurs Id. (DEZ) du print IVXVF



F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
SPA	28	Y	1	MP	7	NO	BLOCAGE DE L'ENTRAÎNEMENT

Cause : L'entraînement a été bloqué par le programme KOMD

Action :

- aucune.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
SPKA	35	Y	3	P	8	B	DETECTION SURVEILLANCE TENSION PRINT LEP

Cause : Les prints LET et UVIA ont une sortie contrôle de tension (PKA) qui doit être à + 15 V si tout va bien. Ces sorties sont reliées à l'entrée PKA sur le LEP. Si une de ces informations PKA est à 0 (< OU = 0,4 V), l'erreur SPKA apparaît. Le nombre dans le champ valeur est sans signification.

Action

- Enlever les prints LEP, UVIA et tous les LET sauf un et tester sa sortie PKA (pin 26 d) sous tension.
- Répéter cette opération avec LET 2, puis LET3 le cas échéant.
- Idem avec UVIA (pin 26 d).
- Tester/échanger les prints ZPZ, LDM.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
SUAD	24/38	Y	1/3	MP	7	B	DEFAUT DU CIRCUIT SUA

Cause : Un message d'erreur interne indique une erreur de transmission entre le PAK et le SUA (le module AMD 9513 n'est pas lu correctement).
Cela peut conduire à un retard dans le démarrage de l'ascenseur. Le nombre dans le champ de valeur est sans signification.

Le code d'événement est pour DYN = 24
TRM/TR6 = 38

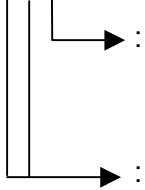
Le compteur d'événement est pour DYN = 1
TRM/TR6 = 3

Action :

- remplacer le circuit SUA
- remplacer le circuit KE (s'il existe)
- observer le réseau (possibilité de signaux de télécommande, grosse machine, machine à souder, ...).

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
SYNC	33	Y	2	P	8	B	DEFAUT DE SYNCHRONISATION

Cause: Détection d'un défaut de synchronisation sur le print LEP.
Le nombre dans le champ valeur donne de plus amples informations :

- 0 0 0 1 : circuit de filtrage défaillant
 - 0 0 0 2 : mauvaise mise en phase
 - 0 0 0 4 : défaut de détection du point 0
 - x x y 5 : défaut de synchronisation
- 
- Information supplémentaire sur le stratus
0 = pas d'ordre de départ sur LEP
1 = LEP a reçu le télégramme de START du print PA.
 - Information sur la vitesse.
De 00 à 70 : montée (70 = vitesse nominale)
de FF à 90 : descente (90 = vitesse nominale)
- 0006 : mauvaise polarité du signal de synchro.
 - 0007 : pas d'écriture possible dans le registre LECR du print LEP:
 - 0008 : auto-interruption du NMI (no mascable interrupt).
 - 0009 : Optimisation de l'ajustement de synchronisation pas possible

Action

- Tester les signaux de synchronisation :
Bornes 1/4/7 sur ZPZ (3 fois la tension réseau mais 500 V maximum).
- Tester/échanger le print ZPZ.
- Tester/échanger le print LEP.

2.15 T

F\$. .	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
THT	53	Y	1	MP		NO	SURCHAUFFE DU MOTEUR DE PORTE

Cause: Le contact thermique KTHMT du moteur de porte est ouvert.
Le message peut seulement apparaître, si KTHMT ouvre tandis que la porte est fermée.
L'indication dans le champ de valeur est identique à ETO.

Action : -

- Contrôler l'entraînement de porte. Si nécessaire, utiliser d'autres poulies pour obtenir une plus grande vitesse du moteur.
- Monter le kit de ventilation.

F\$. .	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
THT2	63	Y	1	MP		NO	SURCHAUFFE DU MOTEUR DE PORTE FACE 2

Cause: Identique à l'événement THT pour la deuxième face d'accès.

Action

- Identique à l'événement THT:

2.15.1 TKON

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
TKON	33/35	Y	1	MP	1F	F	ERREUR DU TACHYMETRE

EN CAS DE DYNATRON

Le code d'événement est 33
 Le compteur d'événement est limité 1

Cause : 1. Pendant une course les impulsions du tachymètre de vitesse et du tachymètre de chemin sont contrôlées.

Le nombre dans le champ de valeur a la signification suivante :

0004 → défaut du tachymètre de chemin.

0005 → défaut du tachymètre de vitesse.

0005 → défaut du tachymètre de vitesse ou du tachymètre de chemin

FFFF → l'objectif n'a pas été trouvé après sept essaye

(éventuellement défaut du tachymètre de chemin)

2. Pendant une course les impulsions du tachymètre de vitesse et du tachymètre de chemin sont contrôlées.

Si un des tachymètres ne fournit pas d'impulsion pendant plus de 0,7 seconde, **1111** sera indiqué dans le champ de valeur.

Si les deux tachymètres ne fournissent pas d'impulsion pendant plus de 4 secondes (en cas de NIF, N2F, B2f pendant plus de 9 secondes) après un départ normal, **2222** sera indiqué dans le champ de valeur.

3. Aussi longtemps que le "flag" de test ABNAM est validé, la vitesse est surveillée pendant la phase de décélération de tout type de course ainsi que dans la zone d'iso nivelage jusqu'à l'arrêt. Si la limite de la valeur NUSEF est dépassée, TKON sera provoqué (contrôler la vitesse d'iso nivelage en fonction de la zone de porte).

Le nombre dans le champ de valeur est **00AB**

4. La vitesse est contrôlée pendant toute la course.

Le paramètre de référence est différent suivant le type de course :

NU\$NOF en cas de course normale (NOF) ou course de correction (KOF)

NU\$NR en cas de courses d'isonivelage (NIF, N2F)

NU\$MIN pour les autres courses.

Le nombre dans le champ de valeur indique le type de course, voir l'événement ALIM

Action

Selon le problème

- diminuer l'arrondi d'arrivée
- contrôler l'alimentation de l'électronique EGPM
- remplacer le circuit PEC
- contrôler les tachymètres de vitesse et de chemin
- contrôler les connexions des tachymètres
- remplacer les circuits RAM du circuit PAK
- Augmenter le paramètre PAVBND par à pas
- 1111 Augmenter le paramètre ANZVER (section PARO) pas à pas

Suite TKON

F\$. .	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
TKON	33/35	Y	1	MP	1F	F	ERREUR DU TACHYMETRE

TM / TTSP / TTZP

Cause : Les signaux entre le tachymètre de vitesse et de chemin sont très différents, plus de 50 %.

Le nombre dans le champ de valeur a la signification suivante :

0004 → défaut du tachymètre de chemin.

0005 → défaut du tachymètre de vitesse.

0005 → défaut du tachymètre de vitesse ou du tachymètre de chemin

Le code d'événement est pour TM/TTSP --> 35

Le compteur d'événement est limité à --> 1.

Action -

- contrôler le tachymètre de vitesse et de chemin ainsi que leurs connexions.
- contrôler le tachymètre de vitesse en tension (1V pour 1m/s sur BU2 de RVI) pendant une course d'inspection.
Après ajustements de WIWV, lancer une course d'apprentissage.
- remplacer le circuit SUA
- remplacer le circuit PEC
- augmenter le paramètre ANZVER (section PARO) pas à pas.

VARIODYN

Cause : Défaut du tachymètre de chemin
les chiffres erreurs en HEX voir
liste d'erreurs Id. (en DEZ) du print IVXVF

Action -

- contrôler le tachymètre de chemin.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
TL	50	Y	1	MP		NO	COMMUTATION INOPINEE KTL

Cause : L'information de détection du bord sensible a été activée alors que la porte était fermée.

La signification du nombre dans le champ de valeur correspond à ETO.

Action

- Contrôler les bords sensibles et leurs connexions.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
TL2	60	Y	1	MP		NO	COMMUTATION INOPINEE KTL2

Cause : Identique à l'événement TL pour la deuxième face d'accès.

Action

- Voir TL.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
TOK	41	N	1	MP		..	DEMANDE D'OUVERTURE DE PORTE SANS ACTION

Cause: Malgré l'ordre d'ouverture des portes de la manoeuvre de commande (télégramme "CKT TOB"), les portes n'ont pas commencé à s'ouvrir dans les 10 secondes (télégramme "STK TO").

Le nombre dans le champ de valeur est sans signification.

Action

- Conséquence: le programme KOMD répète automatiquement l'ordre d'ouverture des portes.
- contrôler la manoeuvre de porte
- contrôler les informations en gaine KUET/KUET1.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
TSC	70	Y	1	MP		NO	COMMUTATION INOPINEE DE RTSC

Cause : Le relais RTS commute sans raison, par exemple en dehors des zones de portes ou lorsqu'elles sont entièrement ouvertes.

Le nombre dans le champ de valeur a la même signification que l'événement ETO.

Action -

- contrôler le relais RTSC
- contrôler les portes palières
- contrôler le contact de porte cabine.

2.16 U

2.16.1 UFE

F\$. .	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
UFE	29	Y	5	MP	1F	B	INTERRUPTION DE PREPARATION DE COURSE

Cause: Pendant la course d'initiation et l'arrêt final, une commutation nécessaire de relais ou de contacteurs ne s'est pas effectuée dans le temps alloué (10 secondes), cela provoque l'événement UFE.

Voir la séquence d'enclenchement et les télégrammes.

Dans le champ de valeur est indiquée l'adresse du contact attendu (voir "HARDWARE DEFINITIONS" pour le circuit EK) ou du "flaig" qui doit être modifié (voir FLAG segment du programme ANTR).

Action :

- contrôler le circuit de sécurité et l'adresse de SF1 (pour TRANSITRONIC) ou de SH(pour DYNATRON).
- contrôler les contacteurs SUD, SF1 et les relais RKUET, RKB (TRANSI)
- contrôler les contacteurs SR-U, SR-D et les relais RKUET, RKB (DYN)
- contrôler les fusibles du champ moteur.

TRANSITRONIC TTZP

Si le contenu du champ de valeur indique l'adresse du paramètre NRB (ANTR-DSUP), dans ce cas la zone d'isonivelage n'a pas été mesurée correctement (>01F3 dans NRB).

Action

- contrôler la distance de KSE-U de sorte que l'ascenseur dépasse le niveau extrême haut pendant la course d'apprentissage (KNRSU = 0000).

2.17 V

2.17.1 VAL

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
VAL	2	N	1	MP		NO	ERREUR DE VALEUR

Cause : Le télégramme a été reçu avec une valeur interdite.
Dans le champ de valeur sont affichées les valeurs ID, OPCODE et VALUE.

Action

- Identique à l'événement ID.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
VALP	97	Y	1	P	8	NO	ERREUR DE VALEUR LPIS

Cause : Télégramme reçu avec valeur inconnue.
Le champ valeur indique l'Id et l'opcode de ce télégramme.

Action

- Les mêmes que pour IDLP.

2.17.2 VLIM

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
VLIM	22	Y	4/0	MP	17	.. / @	VALEUR DE VITESSE DEPASSEE

DYNATRON

Le code d'événement est => 0

Erreur : VLIM 0 0 0 X type de course voir l'événement ALIM

Erreur : VLIM X X X X L'indication du champ de valeur a la même signification que l'erreur SKO.

Cause : La vitesse maximale suivant le type de course a été dépassée.

Erreur : VLIM F F F F

Cause : la vitesse en fin de gaine était trop grande

Action

vérifier le paramètre ZAD 128

Erreur : VLIM 1 0 0 0

Cause : la vitesse de nivelage était trop grande

Erreur : VLIM 2 0 0 0

Cause : DV a dépassé les limites de DVLIM

Action

- contrôler les paramètres PADV, VMONTN, VKS et PARAUMF
- contrôler les paramètres KFKTV, PMOT, PWIB
- contrôler les signaux du tachymètre de vitesse et tachymètre du chemin
- contrôler l'alimentation.
- remplacer le circuit PEC

Suite VLIM

F\$. .	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
VLIM	22	Y	4/0	MP	17	.. / @	VALEUR DE VITESSE DEPASSEE

TM / TTZP

Erreur : VLIM 0 0 0 X type de course voir l'événement ALIM
 Erreur : VLIM X X X X L'indication du champ de valeur a la même signification que l'erreur SKO.

Cause : La vitesse maximale suivant le type de course a été dépassée.
 Pour une course normale, ce maximum correspond à 107 % de la vitesse nominale (*paramètre VLINVN dans le secteur PARO*).
 Pour une course d'isonivelage, course d'inspection et course d'apprentissage, les limites sont déterminées par les normes locales (*limites appelées VLIMNR, VLIMIN, VILMEF sont stockées dans l'EPROM et ne peuvent être modifiées*).

Action -

- augmenter l'amplification de la régulation de vitesse par action sur P2 de RVI.
- contrôler le circuit RVI et le tachymètre digital avec la possibilité d'un défaut de matériel.
- contrôler les paramètres VLIMVN et PAVLRE.

Action

vérifier le paramètre ZAD 128

VARIODYN

Cause : La vitesse maximale suivant le type de course a été dépassée.

Action -

- contrôler le tachymètre de chemin.

1er chiffre : 1 . . . = course descente
 2 . . . = course montée
 2e et 3e chiffres : . X X . = type de course voir l'événement ALIM
 4e chiffre : . . . X = indication de la phase de fonctionnement

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
VMAX	22	Y	3	PP	8	..	VALEUR VITESSE DEPASSEE

- Cause :
1. La vitesse maximum pour un type de course a été dépassée.
Le champ valeur indique le type de course (voir action 1).
 2. Si > FFF dans champ valeur, la vitesse en fin de gaine était trop grande (voir action 2).

Action

1. Augmenter l'amplification de la boucle de vitesse (paramètres PVRZ ou SVKZMX).
Contrôler la tachy de vitesse.
2. Contrôler les distances KSE.
contrôler les tachy de vitesse et chemin.
vérifier le paramètre ZAD 128 : il doit être = PADA x 6/16

2.18 X

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
XMLE	82	Y	1	P	8	NO	ERREUR DE TRANSMISSION PA-LEP

Non activée

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
XMPA	81	Y	1	P	18	NO	ERREUR DE TRANSMISSION PAK-LEP

Cause : Le print PAK a détecté un problème de communication avec le print PA.

Action

- - vérifier la liaison PAK-PA
- - tester/remplacer les prints PAK, PA
- - si cette erreur apparaît souvent (au moins 5/heure), informer Ebikon.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
XMT 1/2	14/15	N	1	M		NO	

Cause : Le télégramme envoyé ne correspond pas au télégramme reçu.

Action

- Voir REC1.

2.19 Z

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
ZEIT	4	Y	1	M		NO	VALEUR INCORRECTE DE TEMPS

Cause :: Le télégramme de la routine de service de temps contient une valeur de temps inconnue.
 Dans le champ de valeur est affichée la valeur de temps incorrecte.
 Remarque : La définition pour ZKED est affichée dans le secteur TGID "FSZKFZ".

Action

- Voir l'événement ID.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
ZKED	30	Y	1	MP	F	B	TEMPS DE COURSE DEPASSE

Cause : Le temps de course autorisé entre le moment où les contacteurs tirent et le frein retombe (le temps dépend de la course maximum) a été dépassé.
 Le nombre dans le champ de valeur est sans signification.

Action

- il en suivra une remise à zéro automatique
- contrôler le paramètre ANHUER (valeur par défaut = > 00B4)
- quand la mesure de charge est mauvaise, contrôler les paramètres ALPHA4 et LMKOR et respectivement LMWIN et PAWGQ
 pour TRANSI : contrôler si le paramètre AFTERBURNER "NBAB" est suffisamment efficace (NBAB = 2).
- contrôler les contacts de portes et les relais RKB/RKB1).
- contrôler le rapport de traction
- vérifier que la valeur réglée +> au temps de course en apprentissage.
- remplacer les tachymètres digitaux

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
ZKFL	37	Y	3	P	1	B	TEMPS DE COURSE CORRECTION ECOULE

Contrôle temps de course correction

Cause : Le temps de course de 30 secondes, pour des cours N1F ou N2F est dépassé.

Action

- Si la mesure de charge est mauvaise, contrôler PAWGQ
- Contrôler le paramètre d'entraînement TNVRNL
- Contrôler les infos KNR-U/D
- Remplacer le circuit PEC
- Contrôler éventuellement l'IG position cabine.

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
ZKO	57	Y	2	MP		B	CONTRÔLE DU TEMPS DE PORTE T.O DEPASSE

Cause : Le temps d'ouverture de portes selon les paramètres de portes P3 + P5 a été dépassé (au même étage) de 4 fois sa valeur.
Le contact KET-O n'a pas été annoncé comme étant actionné (absence du télégramme "TEEK KTSO").
L'indication dans le champ de valeur a la même signification que pour l'événement ETO.

Action

- - Contrôler l'entraînement de portes
- - contrôler les paramètres de P3 et P5
- - contrôler le contact KET-O et ses connexions
- - taper l'ordre "CL" dans le menu "RESET/SET COMMANDS".

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
ZKO2	67	Y	2	MP		B	CONTRÔLE DU TEMPS DE PORTE T2.0 DEPASSE

Cause : Comme ZKO, mais pour la deuxième face d'accès.

Action

- Comme ZKO

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
ZKS	56	Y	2	MP		B	CONTRÔLE DU TEMPS DE PORTE T.S DEPASSE

Cause : Le temps de fermeture des portes selon les paramètres de portes P3 + P5 a été dépassé (au même étage) de 5 fois sa valeur. Le contact RTS n'a pas été annoncé comme étant actionné (pas de télégramme "TEEK RTS").
L'indication du champ de valeur a la même signification que l'erreur ETO.

Action

- contrôler l'entraînement de portes
- contrôler les paramètres de P3 et P5
- contrôler le relais
- taper l'ordre "CL" dans le menu "RESET/SET COMMANDS".

F\$..	NR	MEL	LIM	PC	AC	SPAC	DEFINITION
ZKS2	66	Y	2	MP		B	CONTRÔLE DU TEMPS DE PORTE T2.S DEPASSE

Cause : Le calculateur de coût a trouvé une valeur en calculant les taux d'entrée, qui est soit inférieure à une personne, soit supérieure au nombre de personnes correspondant à la charge nominale (8 fois). Dans le champ de valeur, la valeur incorrecte est affichée.

Action

- conséquence : le programme KOMD positionne automatiquement le taux d'entrée à une personne.
- si l'avis d'erreur apparaît régulièrement, aviser EBIKON

