



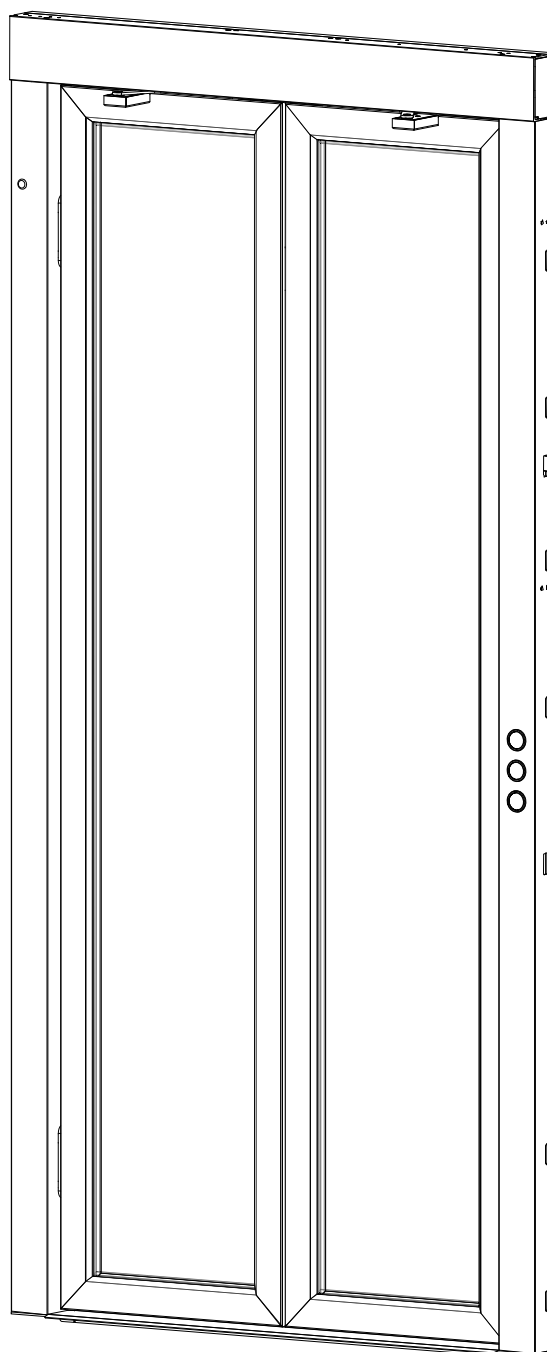
LIFTINGITALIA S.r.l.

Via Caduti del Lavoro, 16 - 43058 Bogolese, Sorbolo (PR) - Italy
Phone +39 0521.695311 - Fax +39 0521.695313



MyDOMO

Porte palière automatique à deux vantaux



INSTRUCTIONS DE MONTAGE ET DE MISE EN SERVICE



| | | |
|------|--------------------------------------|------------|
| 6.1 | Mise à jour "unité de contrôle MD55" | 02.09.2019 |
| 6 | Mise à jour générale | 02.04.2019 |
| 5.1 | Mise à jour des KIT | 13.06.2018 |
| 5 | Mise à jour avec domoFLEX | 20.05.2016 |
| 4.1 | Mise à jour détails | 27.02.2014 |
| 4 | Mise à jour générale | 08.08.2012 |
| 3 | Mise à jour générale | 02.04.2010 |
| Rev. | Descrizione | Data |

TABLE DES MATIÈRES

| | | |
|------------|---|-----------|
| 1. | GESTION DU CHANTIER | 6 |
| 1.1. | DISPOSITIONES GÉNÉRALES | 6 |
| 2. | DESCRIPTION DU PRODUIT | 7 |
| 2.1. | DESCRIPTION GÉNÉRALE ET TERMINOLOGIE | 7 |
| 3. | CONTENU DE L'EMBALLAGE - KIT DES VIS | 8 |
| 4. | OUTILS ET MATÉRIAUX NÉCESSAIRES À L'INSTALLATION | 9 |
| 5. | OPERATIONS PRELIMINAIRES | 10 |
| 5.1. | POSITIONNEMENT DU MATERIEL SUR LE YARD | 10 |
| 6. | COMMENT RECONNAÎTRE LES PORTES | 10 |
| 7. | POSITIONNEMENT PORTE PALIÈRE | 11 |
| 8. | MONTAGE PORTE PALIÈRE | 11 |
| 9. | VÉRIFICATION ALIGNEMENT DES VANTAUX | 20 |
| 10. | VÉRIFICATION ALIGNEMENT AVEC PORTE DE CABINE TWIST | 21 |
| 11. | ENTRETIEN | 22 |
| 11.1. | RÉGLAGE DU CONTACT DE PRÉSENCE | 22 |
| 11.2. | TENSIONNEMENT COURROIE | 22 |
| 11.3. | SYNCHRONISATION DES VANTAUX | 23 |
| 11.4. | POSITIONNEMENT DE L'AFFICHE ÉTIQUETTE, CERTIFICATE DE SERRURE | 23 |
| 12. | LOCK CONNECTION | 24 |
| 13. | INSTRUCTIONS POUR UNITÉ DE CONTRÔLE MD55 | 25 |
| 13.1. | PANORAMIQUE DES CONTRÔLES MD55 | 25 |
| 13.2. | BOUTONS | 26 |
| 13.3. | SIGNALISATIONS LUMINEUSES | 27 |
| 13.4. | PREMIER DÉMARRAGE CONTROLLER MD55 | 28 |
| 13.5. | DÉTECTION POSITION | 28 |
| 13.6. | INSTALLATION ET RÉGLAGE | 29 |
| 13.7. | DIAGRAMME DE MOUVEMENT | 29 |
| 13.8. | FICHE TECHNIQUE | 30 |
| 13.9. | CLAVIER MD55 | 31 |
| 13.10. | LISTE DES MENUS | 32 |
| 13.11. | ERREURS ET PROTECTIONS | 41 |



OBJECTIF DU MANUEL

Le présent manuel vise à fournir au lecteur, toutes les informations correctes au sujet de l'installation de l'appareil, de manière à garantir tant la sécurité personnelle, que le bon fonctionnement du produit. Conserver le manuel d'utilisation pendant toute la durée de vie du produit et, en cas de changement de propriété, le remettre (en tant que partie intégrante de l'appareil) à son prochain usager.

AVIS



LIRE ATTENTIVEMENT LE MANUEL avant de procéder à l'installation et à l'utilisation de l'appareil. La plateforme doit être installée et mise en marche, selon les dispositions en vigueur. Une installation non conforme, ou une utilisation incorrecte, peuvent non seulement causer des graves dommages aux personnes/choses, mais aussi provoquer la cessation de la garantie.

SUIVRE LES SUGGESTIONS ET LES RECOMMANDATIONS POUR TRAVAILLER EN SÉCURITÉ. Une modification non autorisée quelconque, peut compromettre tant la sécurité que le bon fonctionnement et la durée de vie de la plateforme. Pour plus d'explications relativement aux informations contenues dans ce manuel, veuillez contacter LIFTING ITALIA S.r.l.

PERSONNEL SPÉCIALISÉ: L'installation de l'appareil, doit être effectuée exclusivement par du personnel spécialisé, dans le respect de la documentation technique annexe (tout particulièrement des avertissements de sécurité et des précautions y détaillées).

Garder la documentation technique et de sécurité près de l'appareil.



SÉCURITÉ PERSONNELLE ET IDENTIFICATION DU RISQUE

Le manuel, synthétise les normes de sécurité à observer pour préserver l'intégrité personnelle et éviter les dommages matériels. Les indications à respecter pour assurer la sécurité personnelle sont marquées par un symbole en forme de triangle, alors que celles visant à éviter les dommages matériels n'ont aucun symbole. Les avis de danger représentés ci-dessous, indiquent, en ordre décroissant, les différents niveaux de risque.

SYMBOLES ET PHRASES DE RISQUE

| CLASSIFICATION DES RISQUES ET RELATIVES GRAVITÉS | | NIVEAU DE RISQUE |
|--|---|------------------|
| DANGER | Le symbole indique que le non-respect des consignes de sécurité nécessaires provoque la mort ou des lésions physiques graves. | |
| AVERTISSEMENT | Le symbole indique que le non-respect des consignes de sécurité nécessaires peut provoquer la mort ou des lésions physiques graves. | |
| ATTENTION | Le symbole indique que le non-respect des consignes de sécurité nécessaires peut causer des lésions physiques modérées ou des dommages à l'appareil. | |
| AVIS | Ce n'est pas un symbole de sécurité. Il indique que le non-respect des consignes de sécurité nécessaires peut causer des dommages matériels. | |
| INFORMATION | Ce n'est pas un symbole de sécurité. Il signale des informations importantes. | |

Dans l'éventualité où plusieurs niveaux de risque convergent, l'avis signale toujours le danger le plus élevé. En outre, un avis peut à la fois signaler, tant un risque de lésions corporelles, qu'un risque de possibles endommagement des matériaux.

NOTE: En phase de montage/entretien, les fonctions de sécurité de la plateforme seront temporairement suspendues. Il faudra donc adopter tout type de précaution, de manière à éviter : lésions corporelles et/ou dommages à l'appareil.



GUIDE À LA LECTURE DU MANUEL

PANNEAUX DE DANGER

| | | | | | |
|--|----------------------------------|--|---------------------------|--|------------------------------|
| | DANGER GÉNÉRAL | | DANGER ÉLECTRIQUE | | DANGER MATIÈRES INFLAMMABLES |
| | DANGER DE CHUTE DE DÉNIVELLATION | | DANGER CHARGES SUSPENDUES | | DANGER MATIÈRES CORROSIVES |

PANNEAUX D'INTERDICTION

| | | | | | |
|--|-----------------------|--|------------------------------------|--|---|
| | INTERDICTION GÉNÉRALE | | INTERDIT DE MARCHER SUR LA SURFACE | | INTERDICTION DE MARCHER OU STATIONNER À CET ENDROIT |
|--|-----------------------|--|------------------------------------|--|---|

PANNEAUX D'OBLIGATION

| | | | | | |
|--|--------------------------------------|--|-------------------------------------|--|----------------------------------|
| | CASQUE DE PROTECTION OBLIGATOIRE | | CHAUSSURES DE SÉCURITÉ OBLIGATOIRES | | GANTS DE PROTECTION OBLIGATOIRES |
| | LUNETTES DE PROTECTION OBLIGATOIRES | | SERRE- TÊTE ANTIBRUIT OBLIGATOIRE | | MASQUE OBLIGATOIRE |
| | VÊTEMENTS DE PROTECTION OBLIGATOIRES | | VERROUILLAGE OBLIGATOIRE | | VÉRIFIER LA PROTECTION |

PANNEAUX D'URGENCE

SYMBOLES D'INDICATION

| | | | | | | | |
|--|------------------|--|-----------|--|------------------|--|-----------------------|
| | PREMIERS SECOURS | | NOTA BENE | | GARDER À L'ABRIT | | LIRE LES INSTRUCTIONS |
|--|------------------|--|-----------|--|------------------|--|-----------------------|



RESPONSABILITÉS ET CONDITIONS DE GARANTIE :

RESPONSABILITÉS DE L'INSTALLATEUR :

L'appareil a été conçu et produit pour être installé selon les indications contenues dans le plan annexe, et dans le respect des modalités indiquées dans ce manuel ; toute sorte de divergence par rapport à la procédure standard, peut graver négativement sur le fonctionnement et la sécurité de l'appareil, causant de plus l'immédiate déchéance de la garantie.

Toute modification ou variation apportée au plan et à la notice de montage, devra être soigneusement documentée et promptement référée à LIFTING ITALIA S.r.l., de manière à lui permettre une adéquate évaluation de la solution convenue. Un appareil modifié, ne pourra en aucun cas être mis en service, sans l'autorisation expresse de LIFTING ITALIA S.r.l.

Les installateurs ont la responsabilité de faire respecter les procédures de sécurité du travail, ainsi que les règlements de sécurité et de protection de la santé en vigueur dans le pays, et sur le site, d'installation de l'appareil.

L'appareil doit être uniquement employé selon les modalités prévues et illustrées par les manuels (transport de personnes et/ou choses, charge maximum, cycle d'utilisation etc.). LIFTING ITALIA S.r.l. ne peut prendre aucune responsabilité quant aux dommages aux personnes et/ou aux biens dérivants d'une utilisation non-conforme de l'appareil.

NOTE: Les photos et les images de ce manuel sont fournies à titre indicatif uniquement.



1. DISPOSITIONS GÉNÉRALES ET GESTION DU CHANTIER

1.1. DISPOSITIONS GÉNÉRALES

IMPORTANT!



Pour plus d'informations au sujet de : sécurité, responsabilité et conditions de garantie, réception des matériaux et leur stockage en chantier, emballages, traitement des déchets, nettoyage et conservation du produit, veuillez consulter le manuel "INSTRUCTIONS DE SÉCURITÉ ET GESTION DU CHANTIER".

AVIS

VERIFICATIONS PRÉLIMINAIRES : Après l'ouverture de l'emballage, vérifier que le produit soit intact et qu'il n'ait pas subi des dommages lors du transport. En cas d'anomalies ou de dommages, veuillez les contester par écrit sur le document de transport de l'entreprise chargée de l'enlèvement, en informant simultanément (sous forme écrite) LIFTING ITALIA S.r.l.

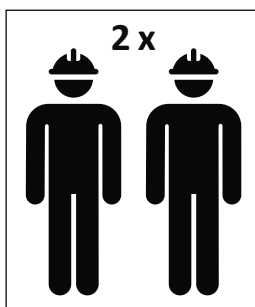
NOTE: Le terme "GAINE D'ASCENSEURS" sera employé, le long de ce manuel, pour avoir référence à l'ensemble qui forment : le palier de base, le palier d'arrivée et la paroi verticale qui les relie.



ATTENTION

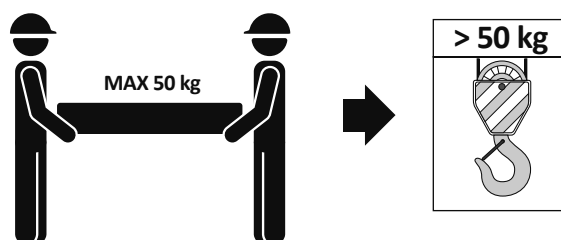
SECURITÉ ET GESTION DU CHANTIER – DISPOSITIONS :

1. Assurer tout outil/objet du risque de chute ;
 2. Prendre avec la plus grande considération, toutes les phases décrites dans ce manuel ;
 3. Tout au long des opérations d'assemblage, et même à installation conclue, faire grande attention aux éventuelles bavures de métal (résidus de production) ;
- Avant de procéder à l'installation, éliminer de la gaine d'ascenseur, tout décombre et gravats produits le long de sa construction.
 - Utiliser uniquement les écrous et les boulons compris dans la fourniture.
 - Ouvrir les sachets des vis, exclusivement en correspondance de la phase opérative indiquée par ce manuel.
 - Les instructions détaillées dans le présent manuel, ont pour référent une gaine en béton armé, donc une fixation faite à l'aide de chevilles métalliques. En cas de gaine maçonnée (non armée), voir le type de chevilles à employer dans le document annexe à ce manuel. En présence de structure métallique, remplacer les chevilles par des vis traditionnelles.
 - Les instructions et le schéma électrique indiquent avec les chiffres 0, 1, 2, 3 les différents paliers de la gaine (dénotant par "0" le palier le plus bas) ; cependant, la numérotation des tableaux de commandes peut varier selon les exigences de l'utilisateur (par exemple :-1, 0 etc.).



L'installation doit toujours être exécuté par 2 personnes AU MINIMUM ;

En cas de charge supérieure à 50kg, employer le palan.

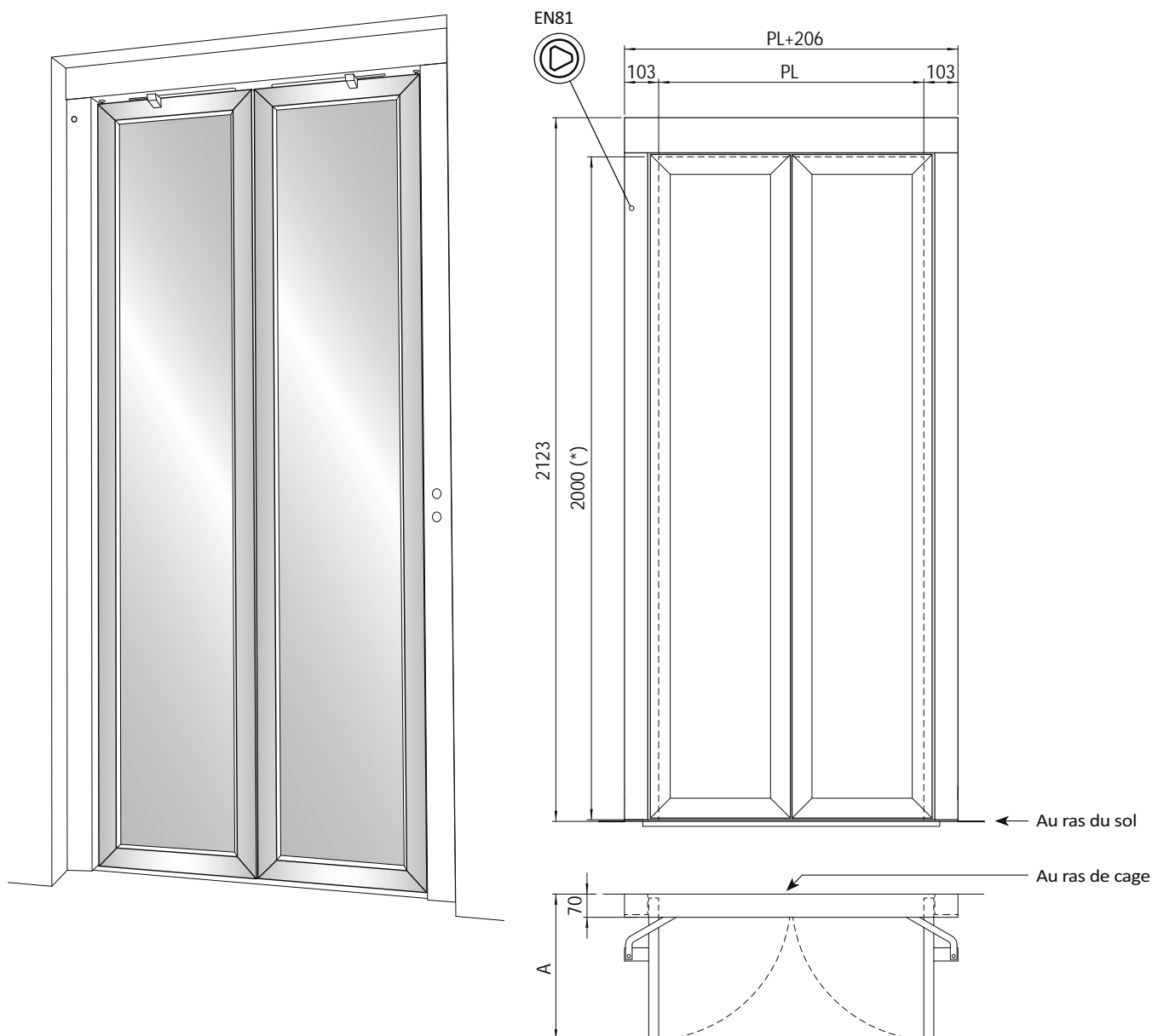




2. DESCRIPTION DU PRODUIT

2.1. DESCRIPTION GÉNÉRALE ET TERMINOLOGIE

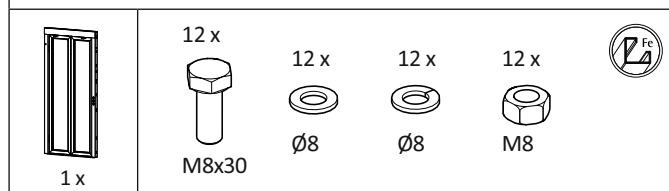
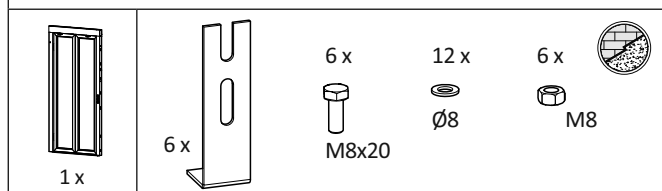
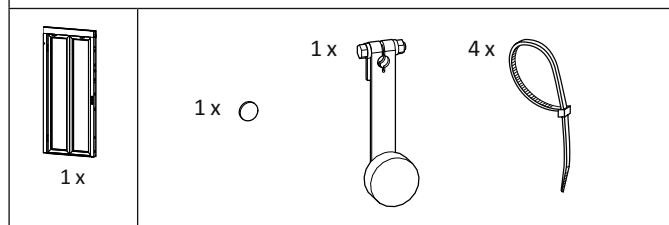
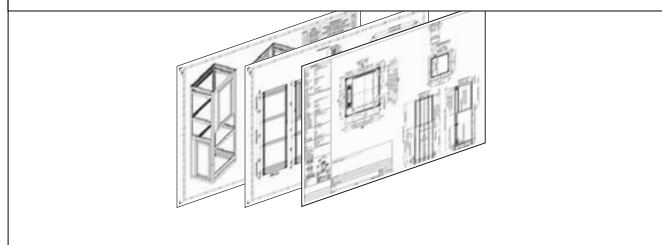
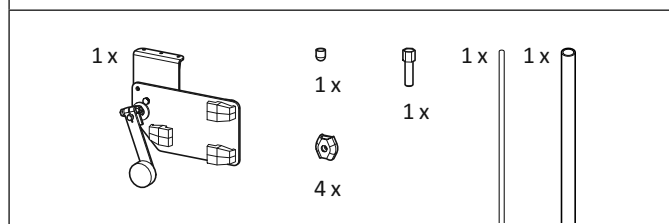
PORTE PALIÈRE AUTOMATIQUE À DEUX VANTAUX



LIFTING ITALIA S.r.l. travail dans le but de promouvoir l'amélioration continue de ses produits, par conséquent, leurs spécifications techniques peuvent subir des modifications sans avis préalable.

**INFORMATION****3. CONTENU DE L'EMBALLAGE - KIT DES VIS**



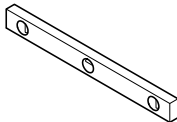
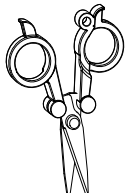






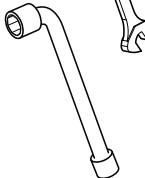

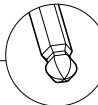
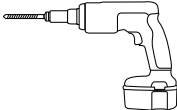



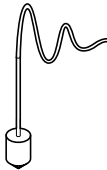
NOTE : Chaque carré "KIT" (identifié par son propre code) représente l'unité d'emballage (packaging unit), c'est-à-dire le numéro des pièces par typologie, contenus dans chaque boîte..

KIT D111.23.0004**KIT D203.23.0006****KIT D111.23.0005****LAYOUTS****OPTIONALS****KIT D111.23.0006**



INFORMAZIONE

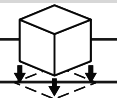
4. OUTILS ET MATERIAUX NÉCESSAIRES AU MONTAGE

| | | | | | | | |
|--------------------------|--|--|---|--|--|---|---|
| Marteau |  | Fleximètre |  | Niveau |  | Ciseaux d'électricien |  |
| Marteau en caoutchouc |  | | | | | | |
| Tournevis plat |  | Clé anglaise CH 8 ÷ 17 mm 2 pcs x CH |  | Clé à cliquet S 13 ÷ 17 mm |  | | |
| Tournevis cruciforme |   | Clé à pipe CH 8 ÷ 17 mm |  | Clé Allen à tête sphérique CH 3 ÷ 6 mm |   | | |
| Perceuse CH 6 ÷ 10 mm |  |   | Palan 150 kg |  | Fil à plomb |  | |
| pour Maçonnerie Métal | | | | | | | |



5. OPERATIONS PRELIMINAIRES

5.1. POSITIONNEMENT DU MATERIEL SUR LE YARD



AVIS

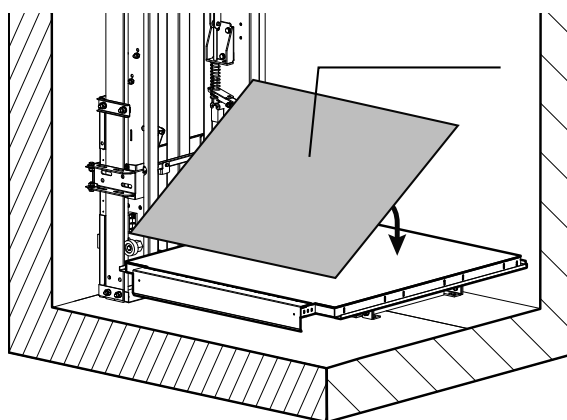
POSITIONNEMENT DU MATERIEL:

Il est important mettre en place correctement le matériel sur le lieu d'installation parce que une fois monté l'échafaudage il pourrait devenir compliqué manipuler certains composants.

INFORMATION



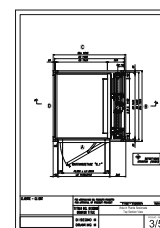
Protéger le sol pendant le montage.



INFORMAZIONI

- Consulter les layouts d'installation pour la correcte mise en place des portes dans la gaine. Vérifier aussi la bonne position des poignées.

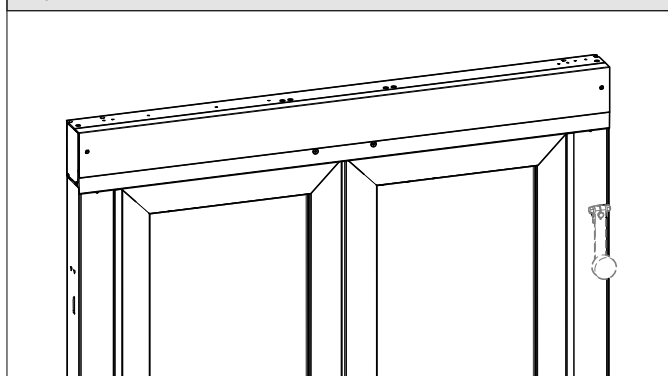
Consulter les layouts d'installation pour la correcte mise en place des portes dans la gaine. Vérifier aussi la bonne position des poignées



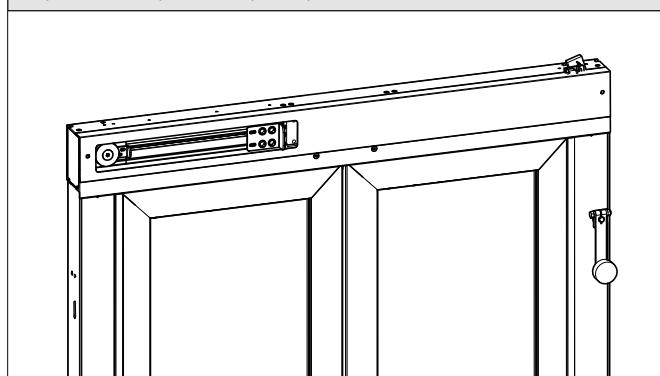
6. COMMENT RECONNAÎTRE LES PORTES



MyDOMO motorisée



MyDOMO couplée avec porte palière TWIST

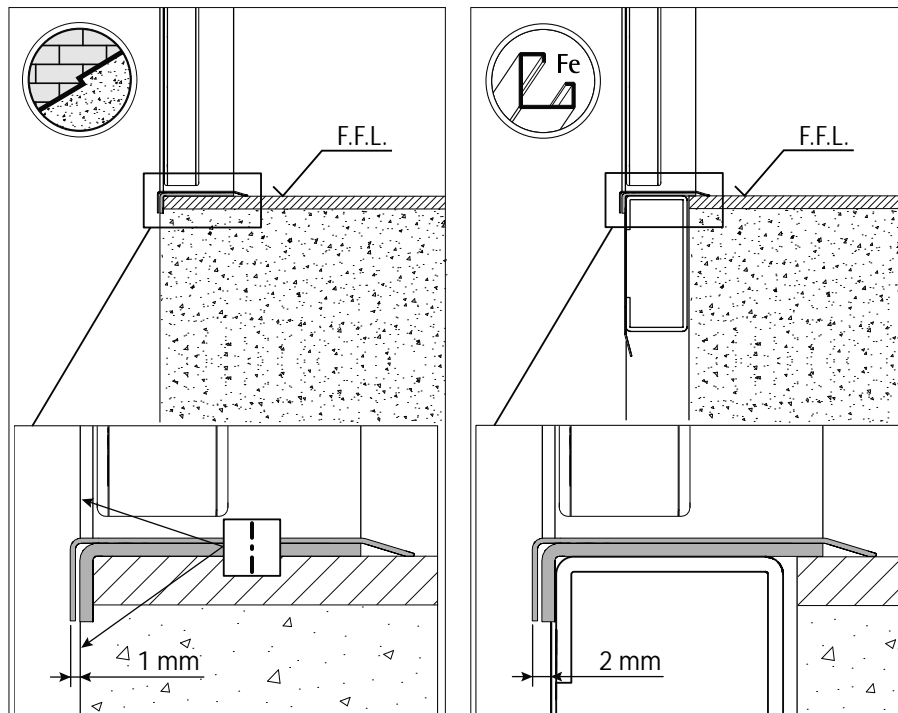




7. POSITIONNEMENT PORTE PALIÈRE



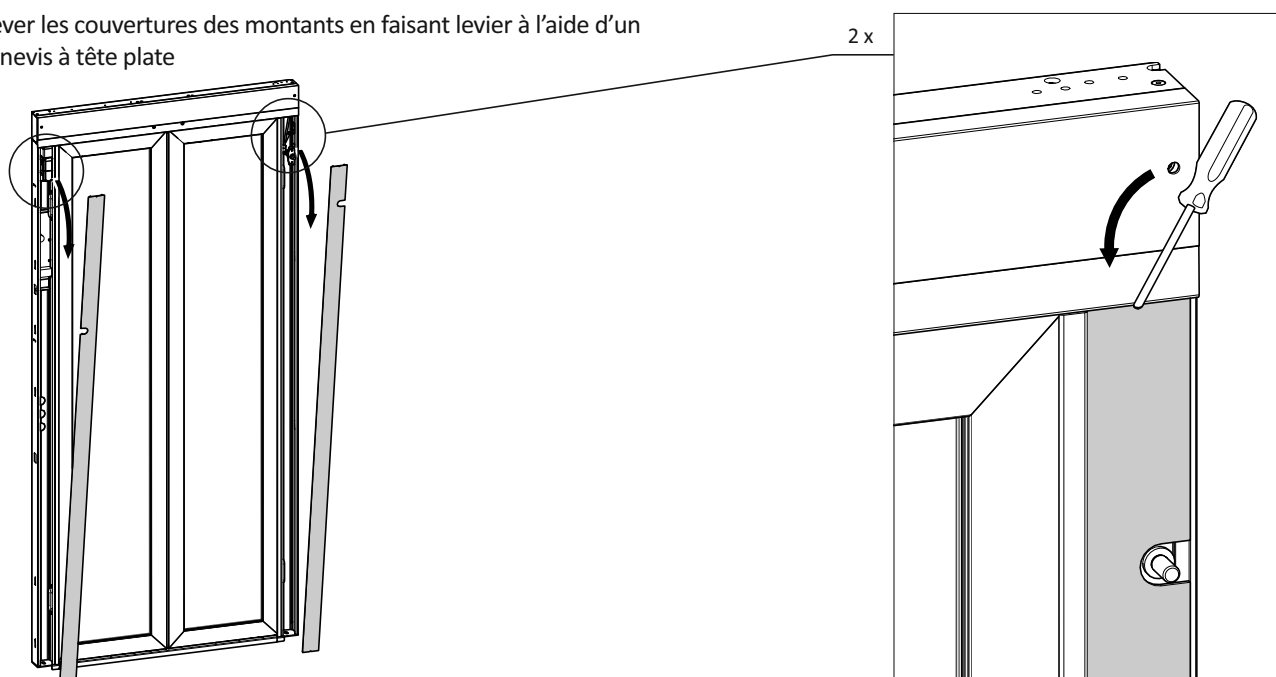
- Placer le seuil au fil de la gaine et du sol comme indiqué ci-dessous.



8. MONTAGE PORTE PALIÈRE

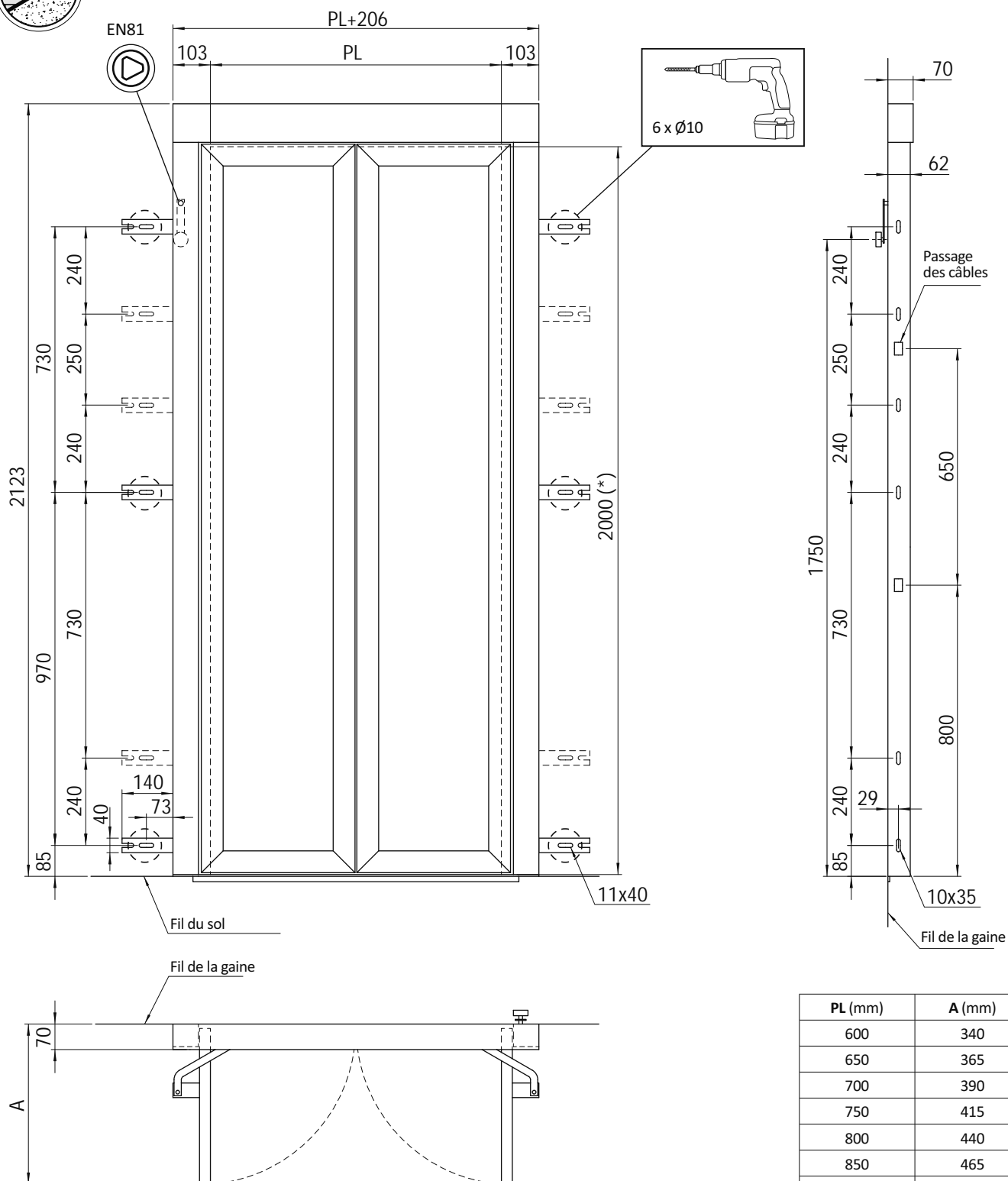


- Enlever les couvertures des montants en faisant levier à l'aide d'un tournevis à tête plate





PERÇAGE DE TROUS POUR MyDOMO

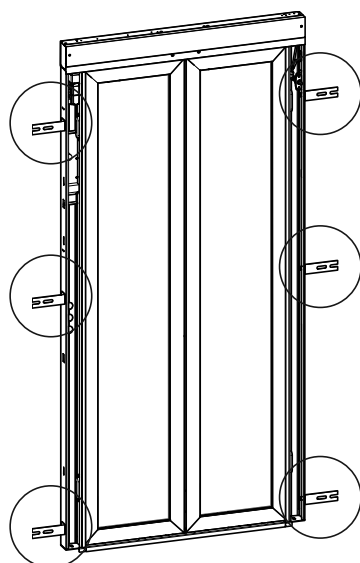


S'il ne sera pas possible de fixer la porte selon les positions standard indiquées, il faudra percer encore 3 trous sur chaque côté de fixation des supports.

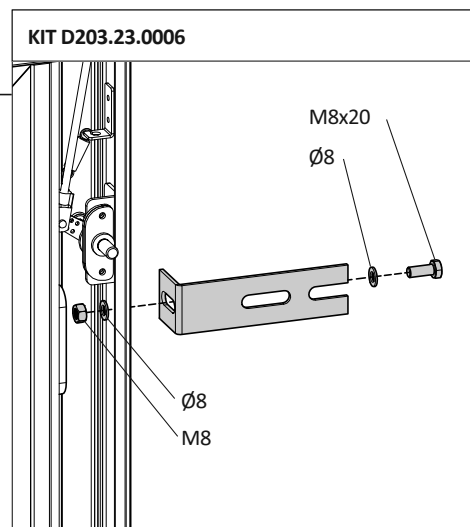
(*) LH <> 2000 réserve de faisabilité



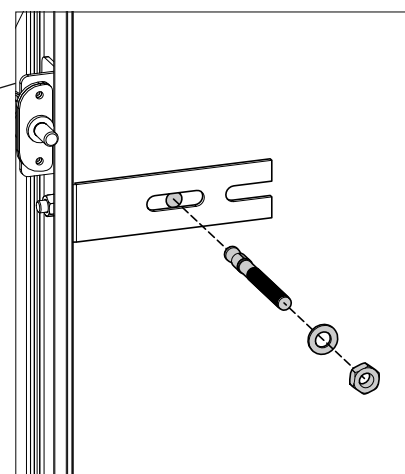
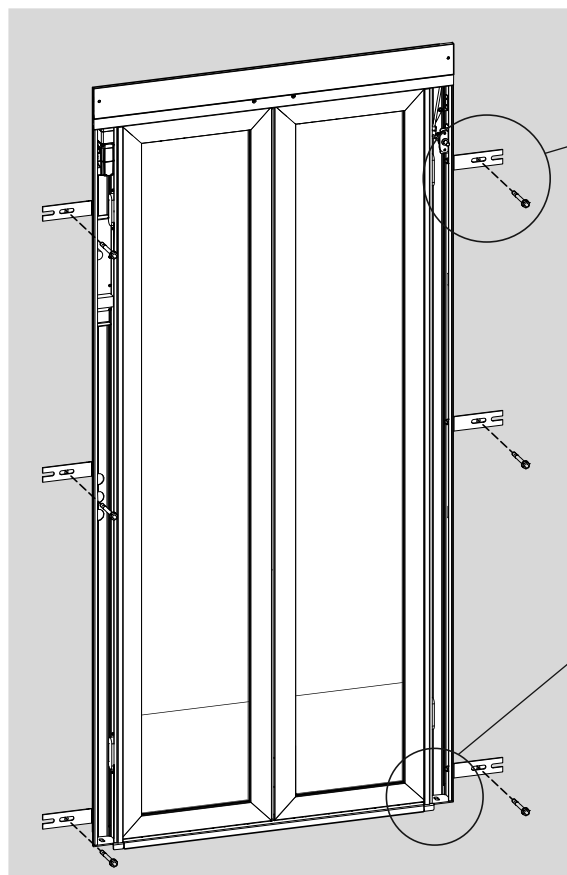
• Assembler les pattes LATÉRALES



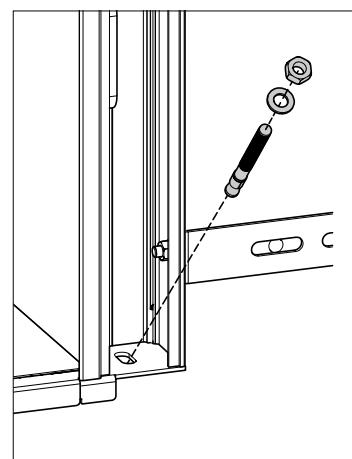
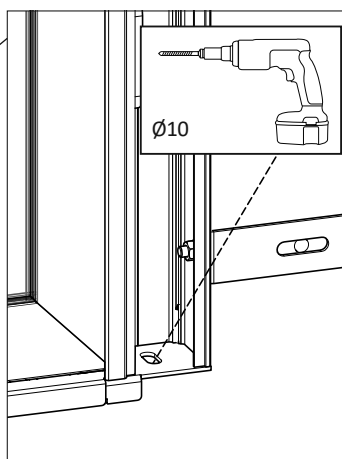
6 x



• Mettre en place la porte et la fixer à l'aide de chevilles



S'il n'est pas possible de fixer la patte latérale inférieure, fixer le montant directement au sol par la fente.



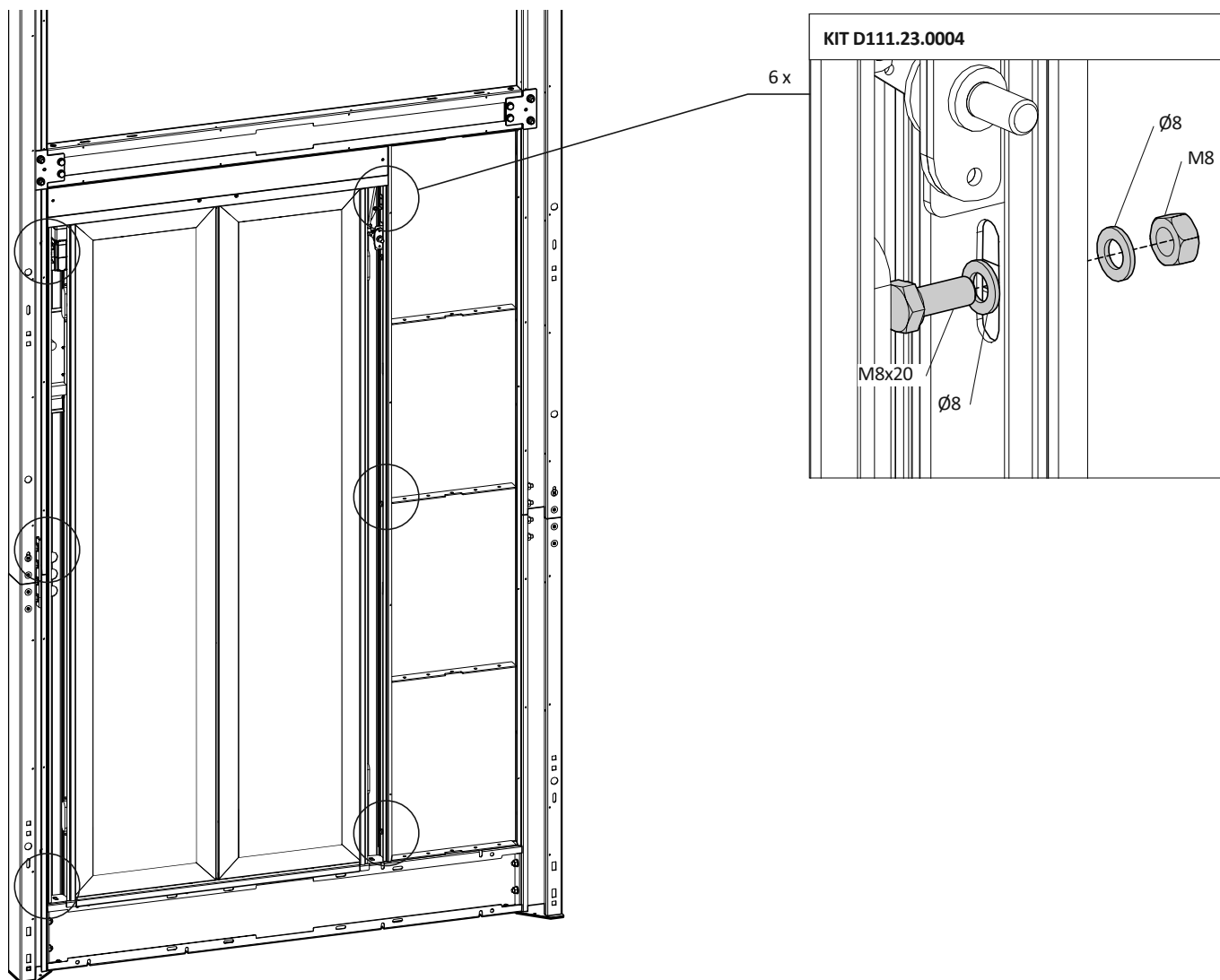


INFORMAZIONI



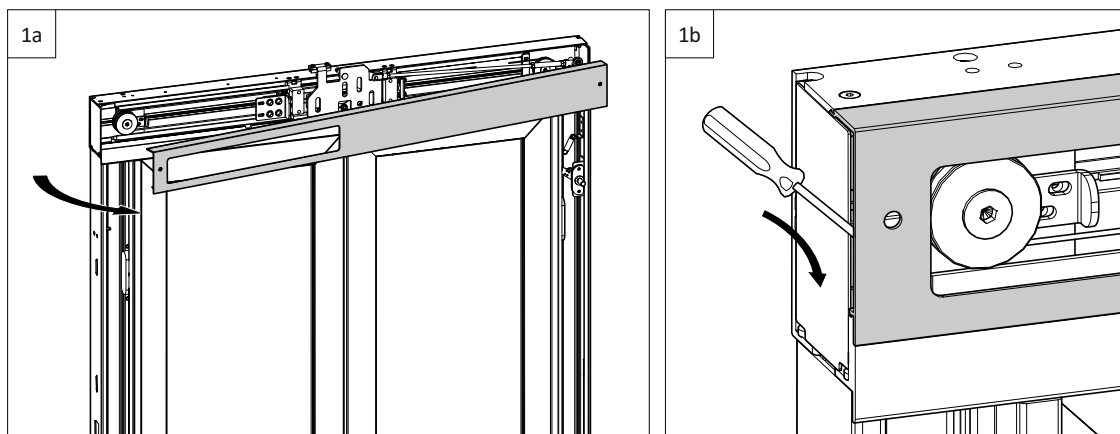
Pour procéder au montage de la porte il est aussi nécessaire de monter les revêtements de la structure.

- Fixer LATÉRALEMENT le bâti à la structure sur le montant aussi bien que sur le revêtement.

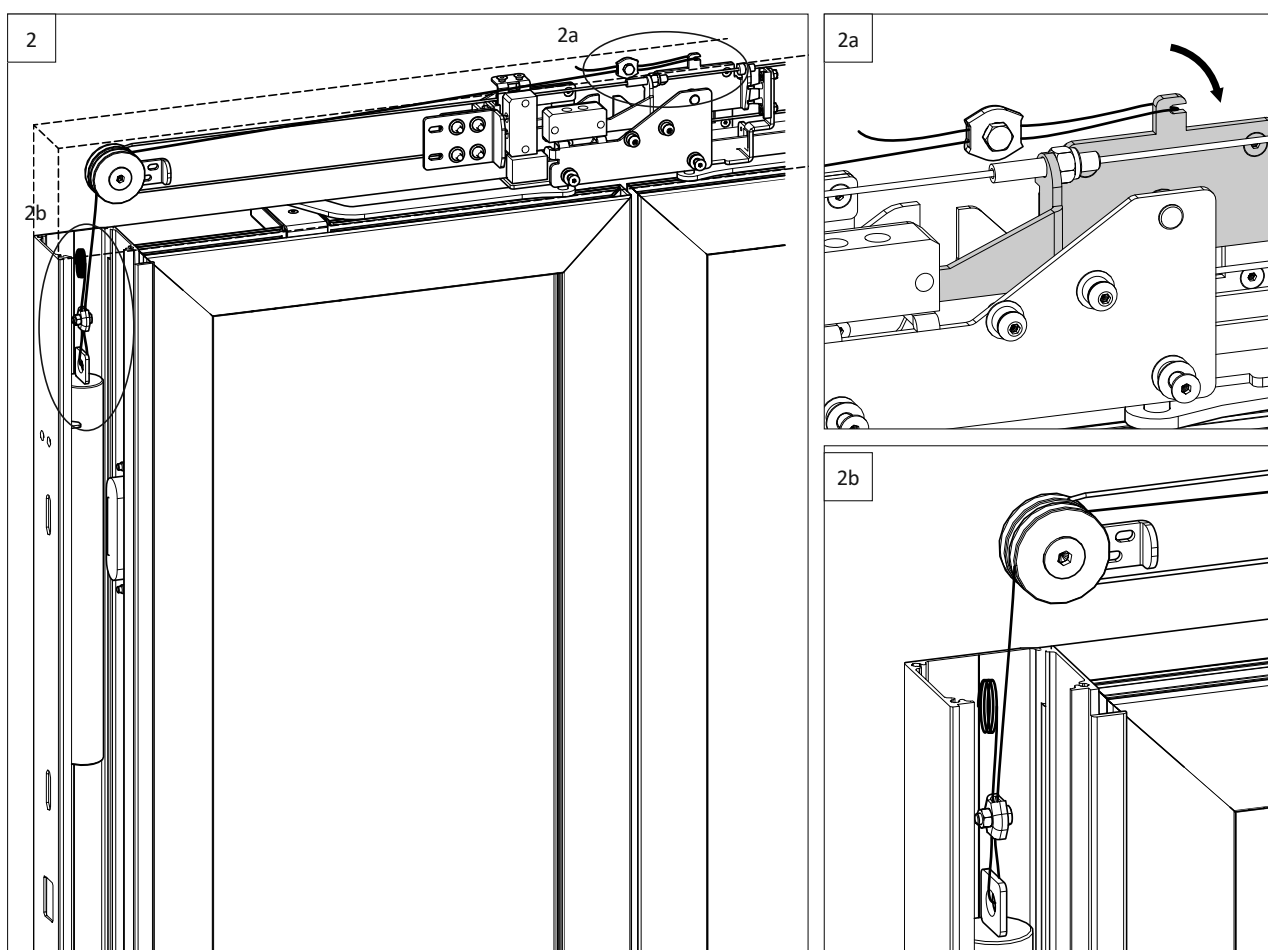


• Fixer le contrepoids

1. Enlever la couverture de la traverse supérieure en faisant levier avec un tournevis;

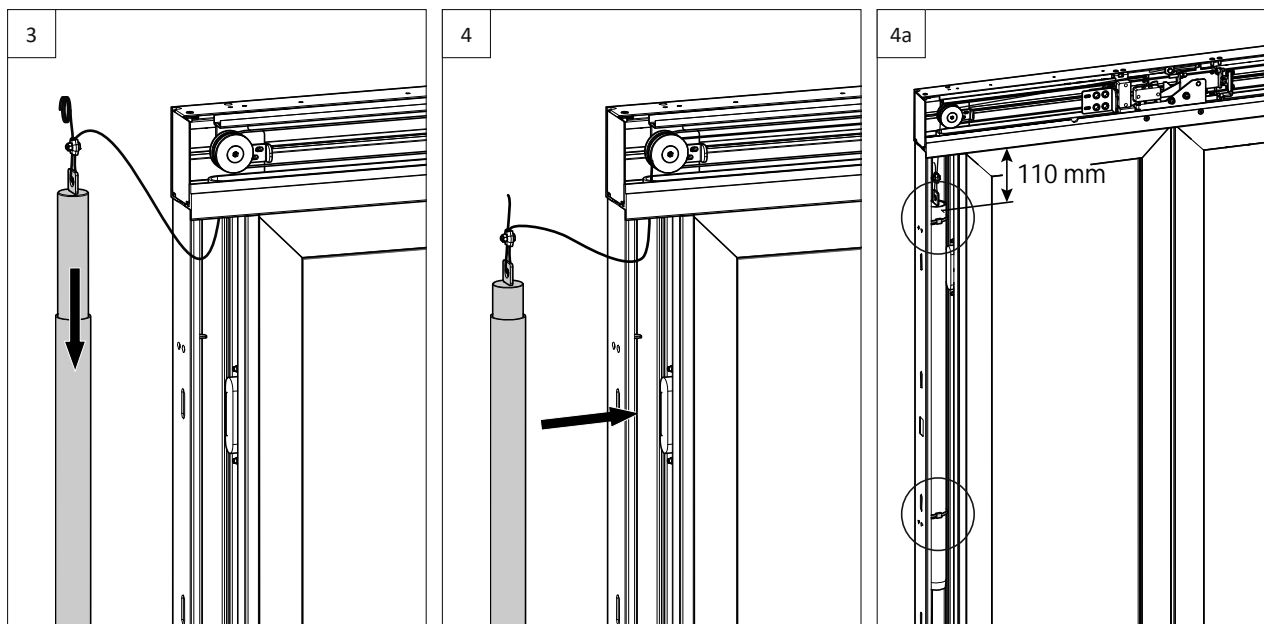


2. Fixer DE FAÇON PROVISOIRE le contrepoids au câble disposé au dos du chariot, en faisant courir le câble comme indiqué dans l'image;





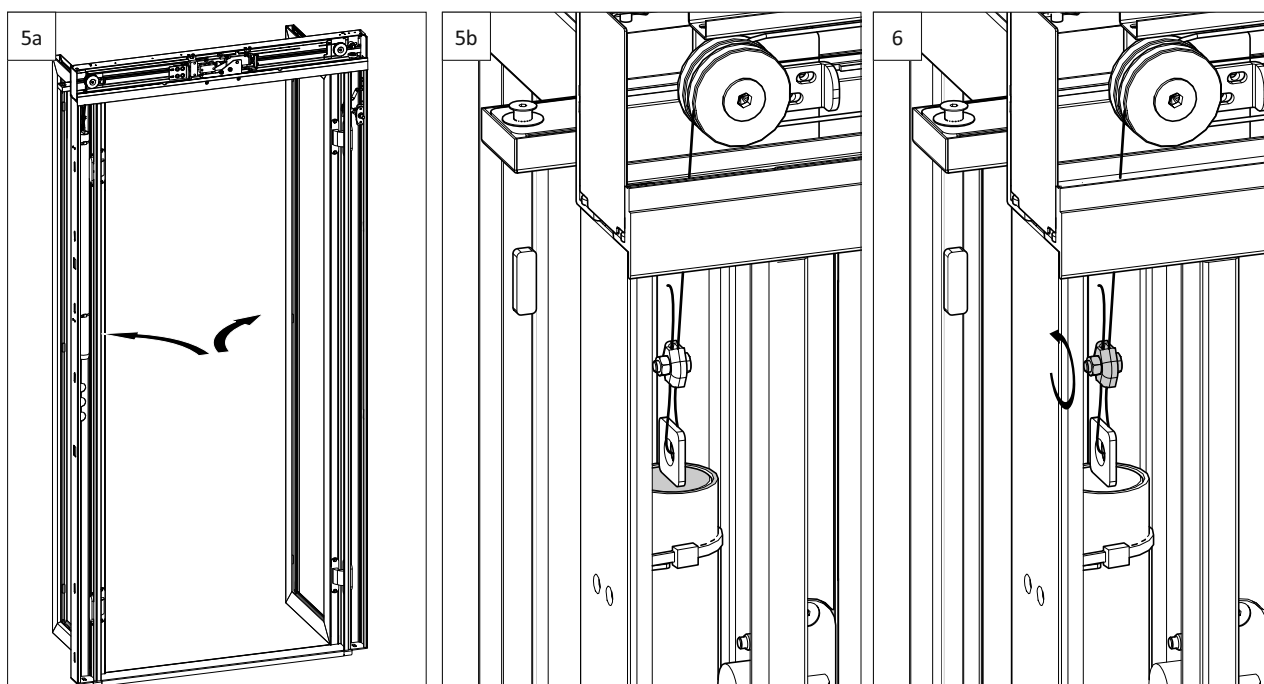
3. Insérer le contrepoids à l'intérieur du tube en plastique;
4. Fixer le tube en plastique dans le logement prévu et le bloquer à l'aide des bandeaux fournis dans le kit;



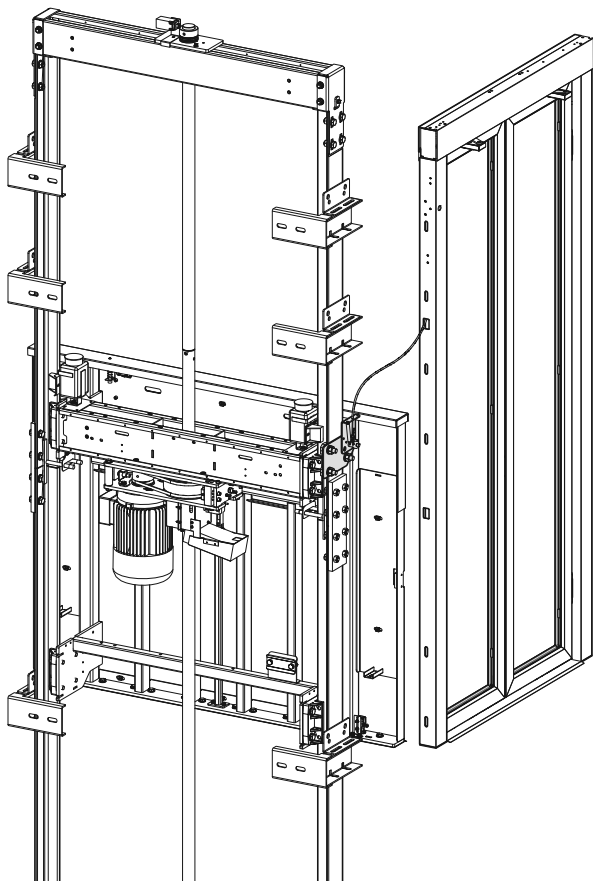
5. Régler le contrepoids de façon que si la porte est complètement ouverte, le contrepoids reste au niveau avec la partie supérieure du tube en plastique;
6. Fixer DÉFINITIVEMENT le contrepoids en serrant les vis de l'étau sur le câble;



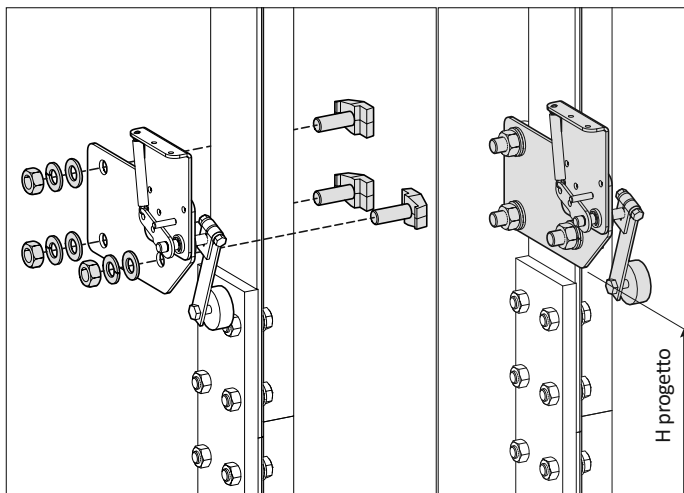
Vérifier que le câble du contrepoids glisse correctement dans son emplacement (comme indiqué précédemment).



SEULEMENT POUR LES PORTES MyDOMO , plate-forme domoFLEX

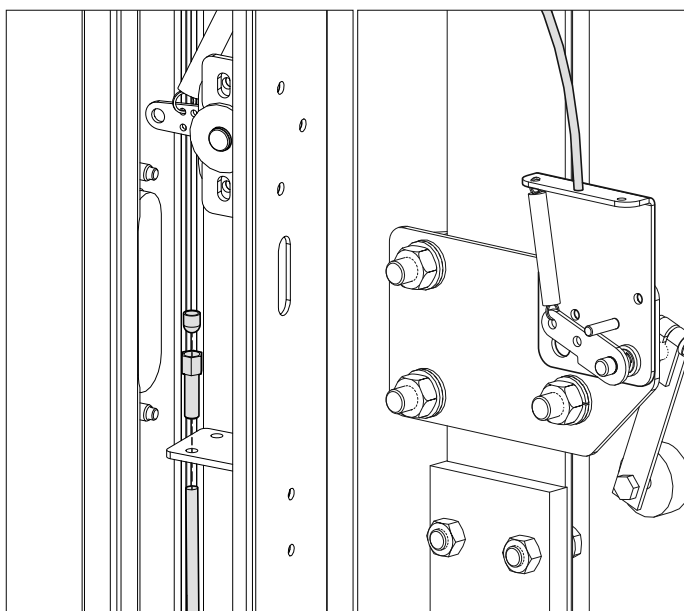


- Installez sur la guide l'attache avec le déverrouillage, dans la position indiquée en projet.



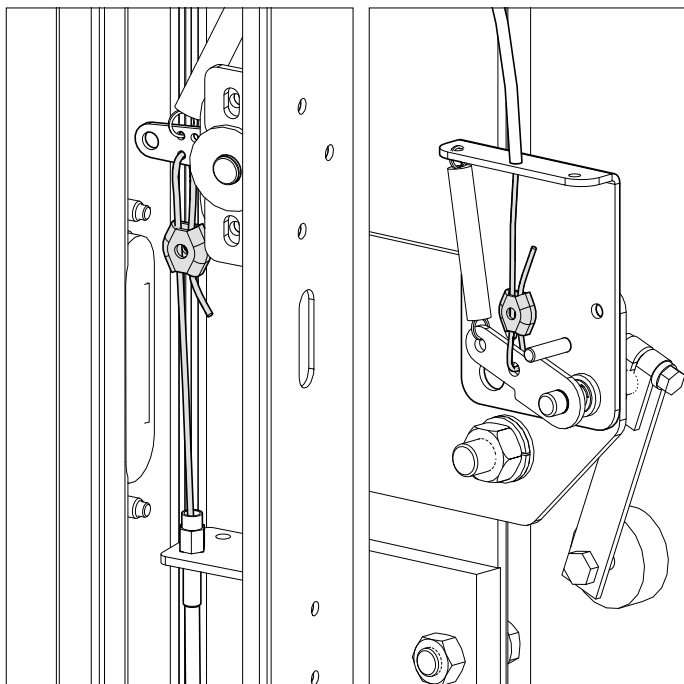
- Installez le manchon entre l'attache positionné sur les guides et entre le déverrouillage positionné dans le montant de MyDOMO, comme indiqué en projet;

KIT D111.23.0006

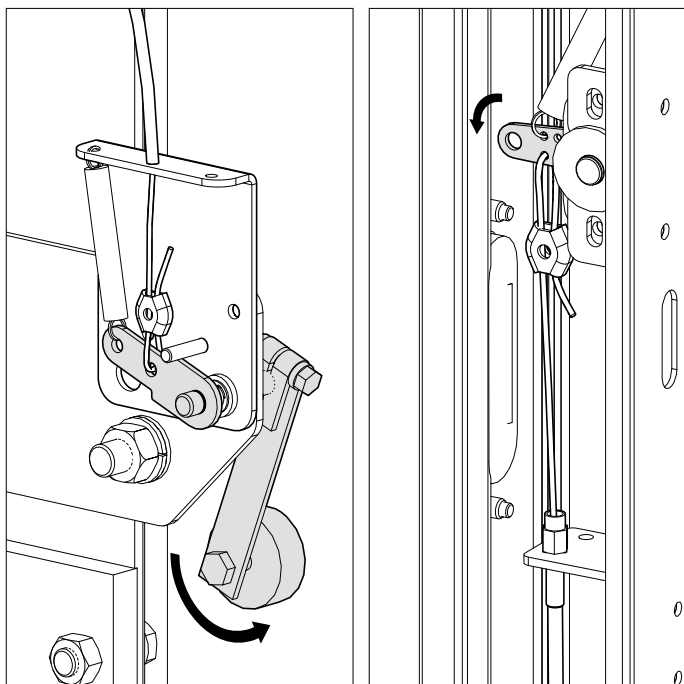




- Insérez le câble dans manchon en la fermant en extrémité par les bornes.

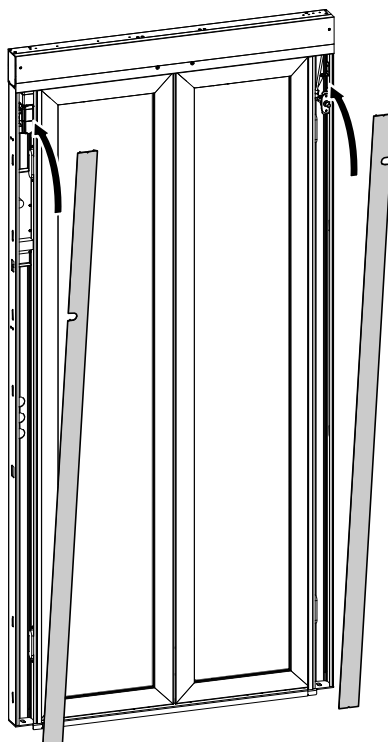


- Réglez le câble de telle façon que en mouvant le galet de déblocage s'ouvre la serrure de la porte.



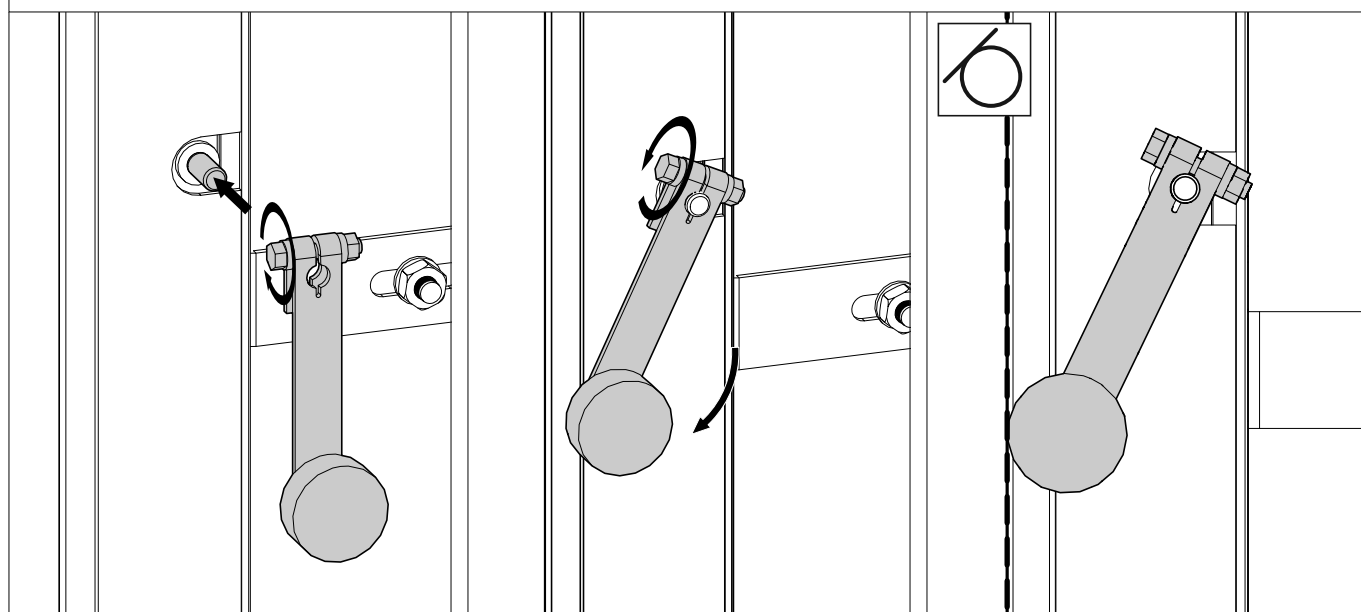
FIN - SEULEMENT POUR LES PORTES MyDOMO , plate-forme domoFLEX

- Remonter les couvertures sur les montants



- Fixer le levier de déblocage en le plaçant au bord du montant du côté intérieur de la porte (NOT FOR DOMOFLEX)

KIT D111.23.0005

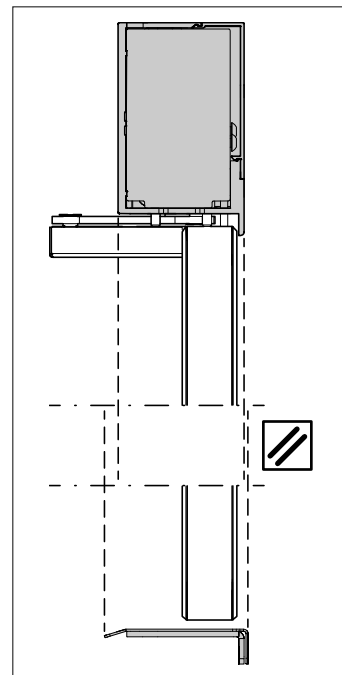
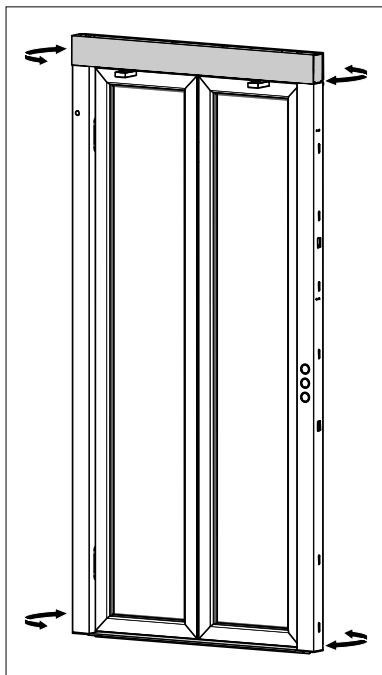
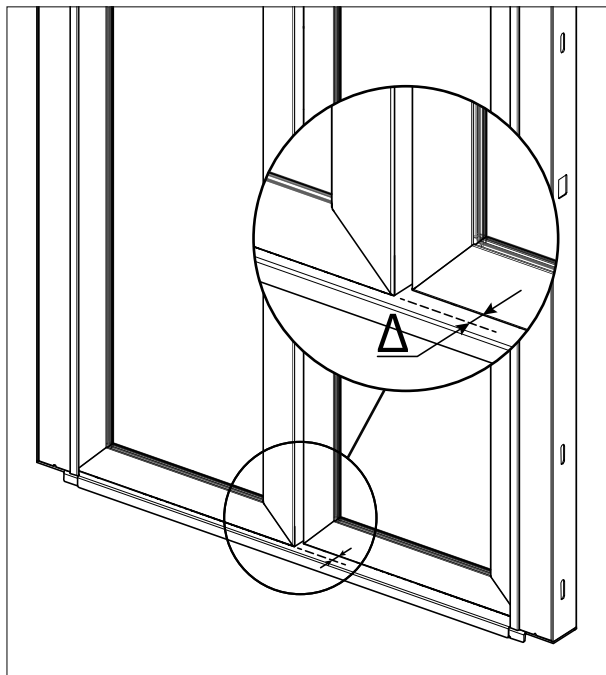




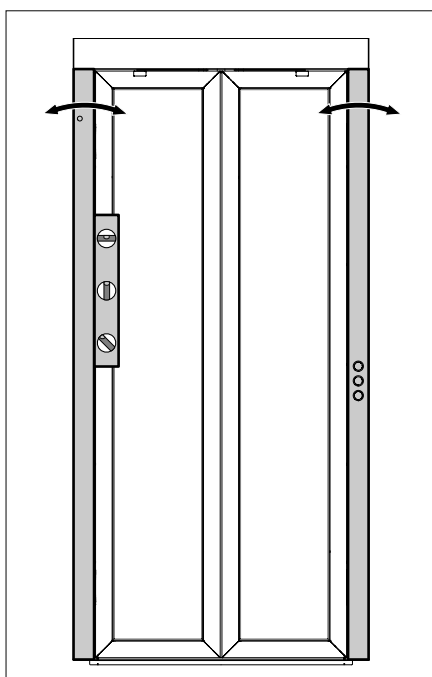
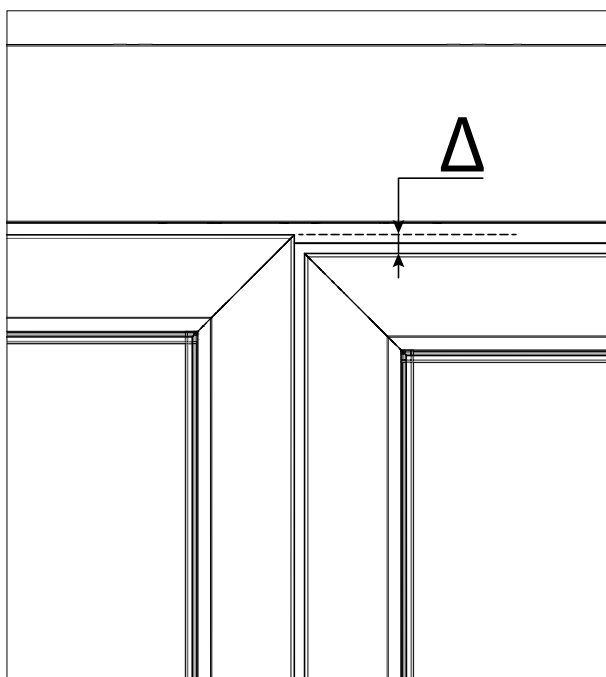
9. VÉRIFICATION ALIGNEMENT DES VANTAUX



- Vérifier que les vantaux EN BAS sont bien alignés horizontalement.
S'ils ne le sont pas, faire tourner la traverse et/ou le seuil jusqu'à l'alignement.



- Vérifier que les vantaux EN HAUT sont bien alignés dans le sens vertical.
S'ils ne le sont pas, faire tourner les montants pour les niveler verticalement.

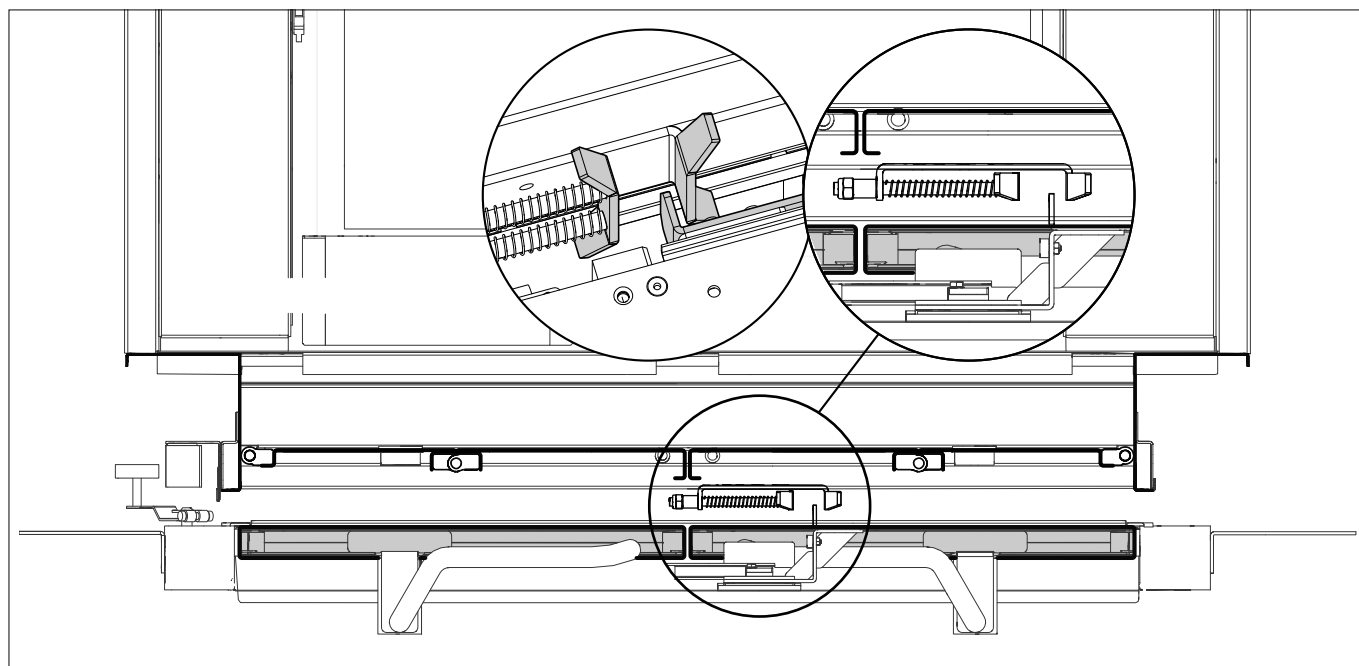




10. VÉRIFICATION ALIGNEMENT AVEC PORTE DE CABINE TWIST



- Vérifier que l'accouplement entre porte palière MyDOMO et porte de cabine TWIST est représenté comme en figure.

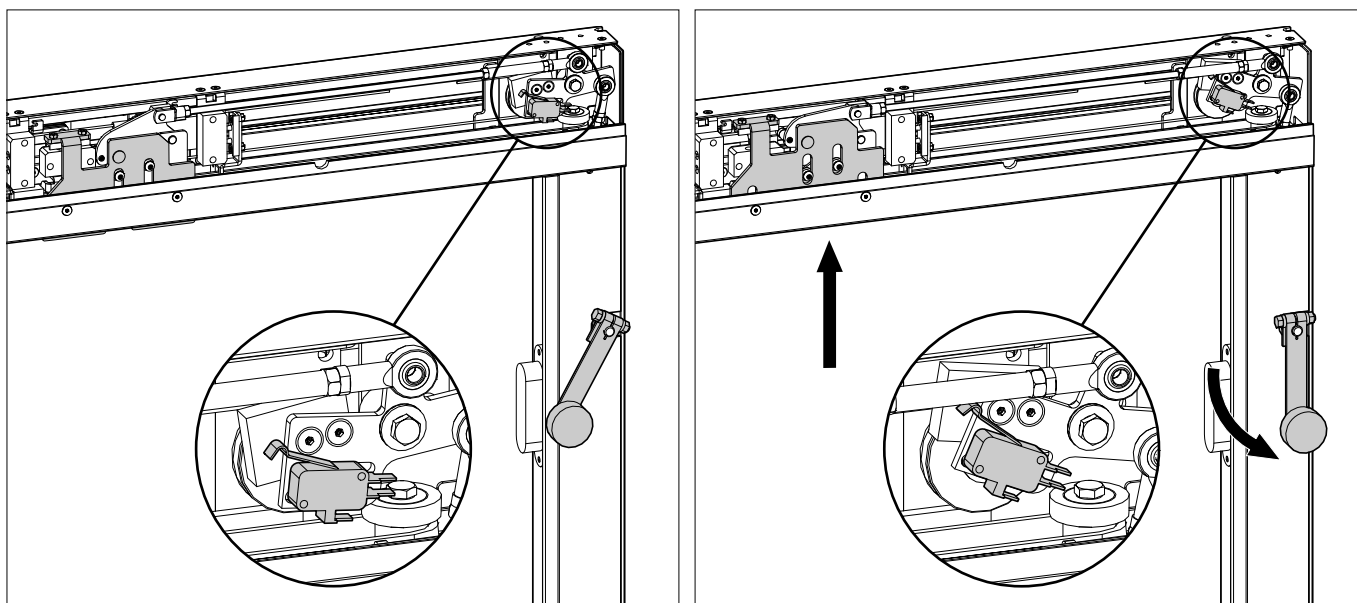




11. ENTRETIEN

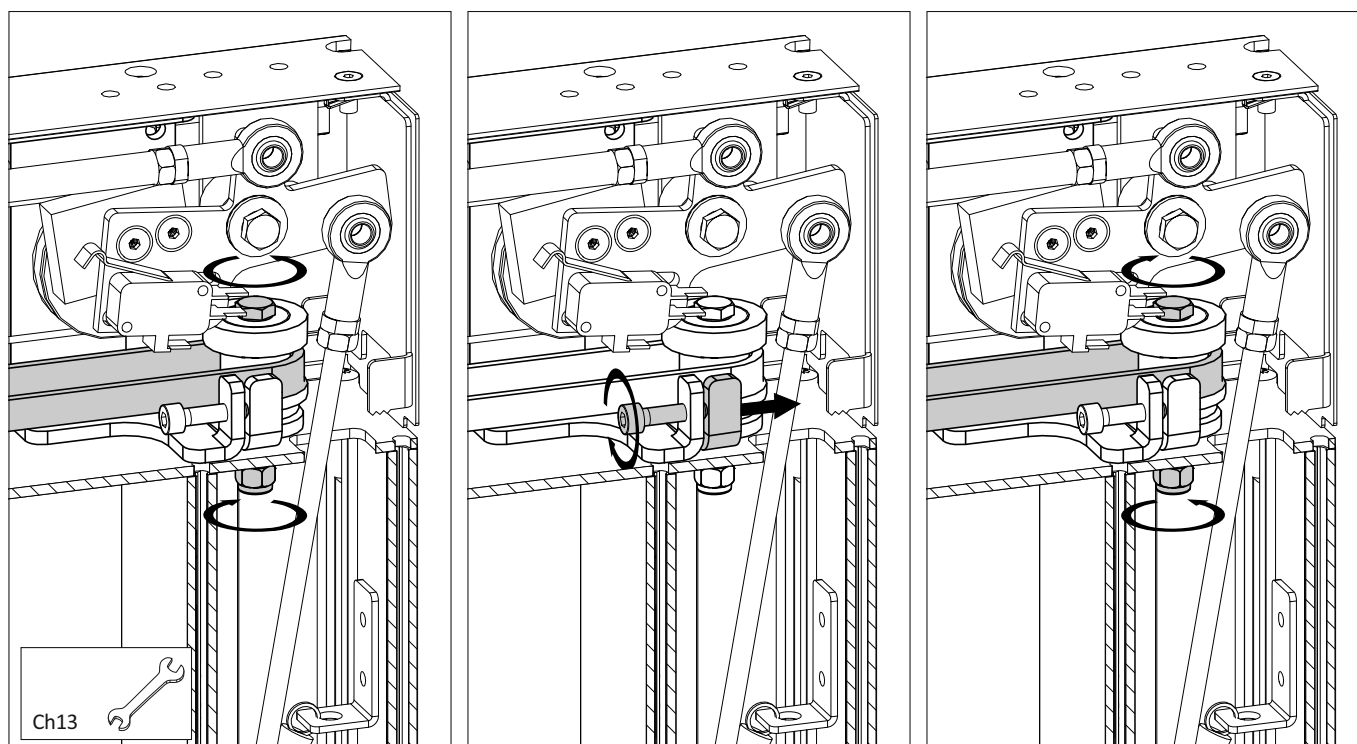
11.1. RÉGLAGE DU CONTACT DE PRÉSENCE

Vérifier que pendant l'ouverture et la fermeture de la serrure le contact est comme en figure.



11.2. TENSIONNEMENT COURROIE

Vérifier que la courroie est tendue, autrement déplacer vers l'extérieur la poulie de renvoi.



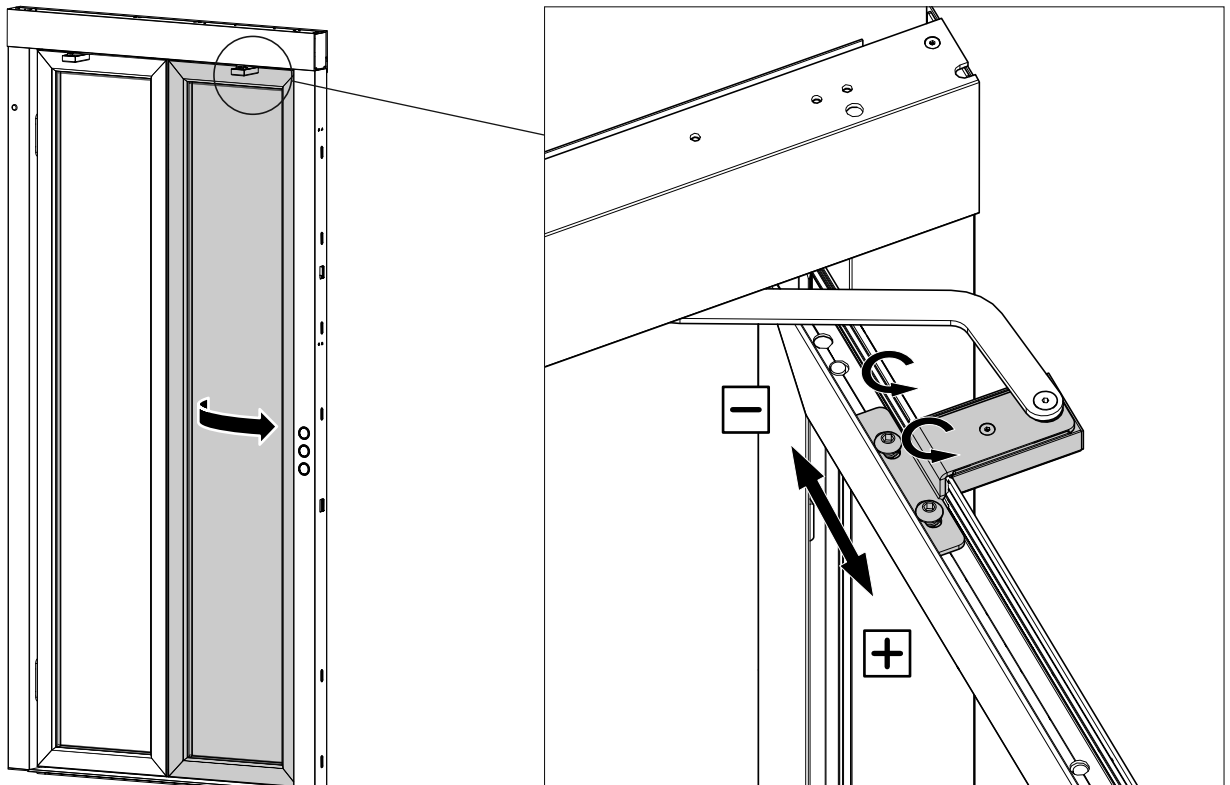
11.3. SYNCHRONISATION DES VANTAUX

Vérifier que les vantaux sont bien synchronisés.

LES VANTAUX FERMÉS DOIVENT AVOIR UNE DISTANCE ENTRE EUX DE MAXIMUM ± 1 mm.

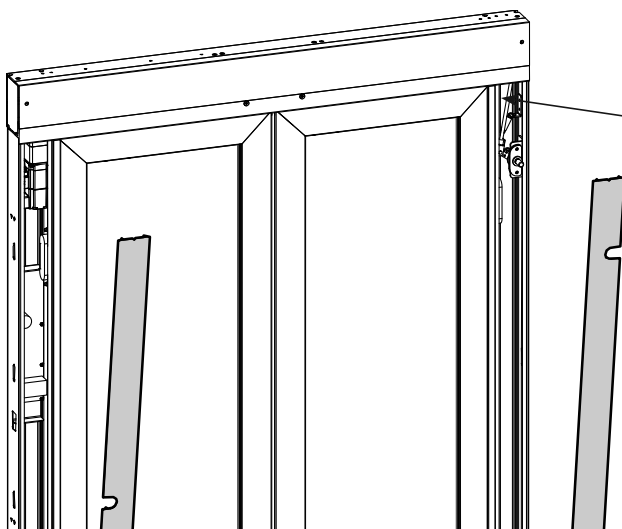
Si la correcte distance entre les vantaux fermés n'est pas respectée, agir sur le bloc supérieur du vantail DX:

- pour RETARDER LA FERMETURE déplacer le bloc vers le point d'appui du vantail;
- pour ACCÉLERER LA FERMETURE déplacer le bloc vers la partie extérieure du vantail.



11.4. POSITIONNEMENT DE L'AFFICHE ETIQUETTE, CERTIFICATE DE SERRURE

L'affiche etiquette avec le numéro du certificate de serrure est dans la colonne montante, près la serrure.

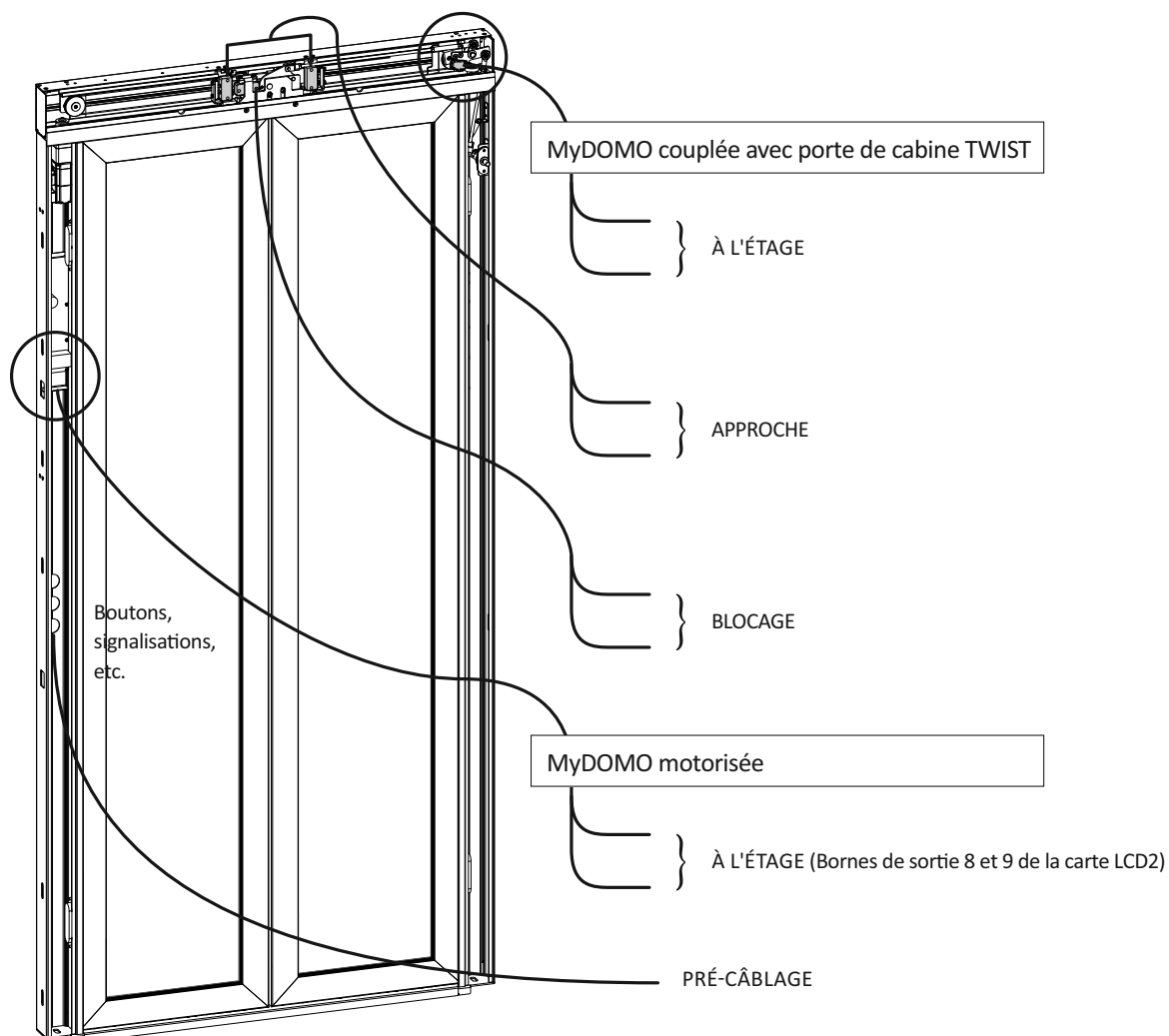


| | |
|------------|---|
| CE 0948 | Lifting Italia s.r.l. - Via Caduti del Lavoro, 16 43058 Sorbolo - PR (Italy) |
| TUV SUD | Tipo: SL01 Esame: CE di Tipo N° DBP004/2 |
| | Matricola N° 2016/393.02 Anno Fabbr. 2016 |

D110.15.7002_rev.D



12. LOCK CONNECTION

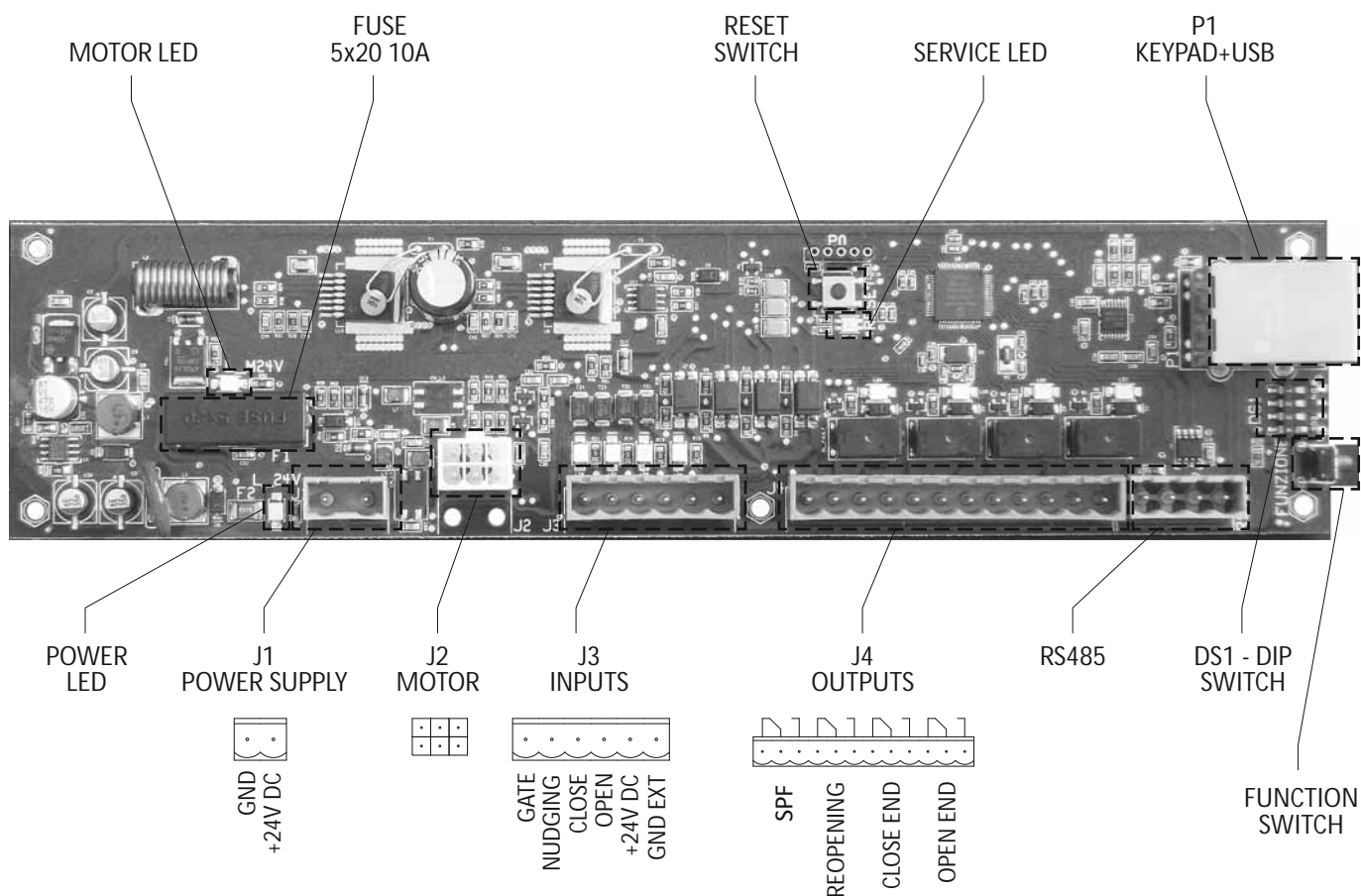




13. UNITÉ DE CONTRÔLE MD55 pour MyDOMO - INSTRUCTIONS



13.1. PANORAMI QUE DES CONTRÔLES MD55



| | | |
|--------------|---------------------------------------|--|
| J1 | Alimentation | 1: GND 2: +24V |
| J2 | Connexion du moteur | |
| J3 | Connexion pour les signaux d'entrée | 1: Consentement 2: Nudging 3: Fermeture 4: Ouverture 5: Output +24V 6: GND_EXT (DS1.1 = OFF); GND (DS1.1 = ON). |
| J4 | Connexions pour les signaux de sortie | 1-2-3: SPF 4-5-6: Réouverture 7-8-9: Butée fermeture 10-11-12: Butée ouverture |
| RS485 | Connexions communication RS4185 | |
| DS1 | DIP-switch | |
| P1 | Connecteur RJ45/USB | Prise RJ45 → Connexion pavé numérique |



13.2. BOUTONS

BOUTON FONCTION

Le bouton FONCTION combine l'auto-apprentissage avec la possibilité d'ouvrir et de fermer la porte en utilisant directement l'unité de contrôle.

Si on maintient le bouton pressé pendant plus de 5 sec. la procédure d'auto-apprentissage démarre.

Même si l'auto-apprentissage n'a pas eu lieu, la porte se déplace sur pression rapide du bouton FONCTION:

- si le bouton est pressé alors qu'une commande du cadran est présente et qu'une manœuvre est en cours, cette dernière est interrompue et une manœuvre contraire est effectuée (ex. si on exécute une fermeture, la porte s'arrête puis s'ouvre). À la deuxième pression du bouton, la course est interrompue et on recommence à répondre aux commandes provenant du cadran, si présentes. Ceci se produit également à atteinte des butées;
- si le bouton est pressé alors qu'aucune course n'est en exécution, c'est la manœuvre contraire qui est commandée. À la deuxième pression du bouton, la course est interrompue et on recommence à répondre aux commandes provenant du cadran, si présentes. Ceci se produit également à atteinte des butées.

BOUTON "RESET"

Appuyer sur le bouton Reset signifie couper l'alimentation vers la carte au risque de perdre les données en cours de sauvegarde.

Après un reset de la carte, il est nécessaire d'effectuer à nouveau le procédé de détection de la position.

INFORMATION

Si possible, il convient d'éteindre la carte plutôt que d'effectuer un reset au moyen de ce bouton.

13.3. SIGNALISATIONS LUMINEUSES

LED ALIMENTATION

Deux led sont présents qui indiquent l'état de l'alimentation de la carte:

- led **POWER LED**: est allumé quand l'alimentation est connectée;
- led **MOTOR LED**: est allumé quand les drivers du moteur sont alimentés.

INFORMATION

Si le POWER LED est allumé et que le MOTOR LED est éteint, cela signifie que le fusible F1 est brûlé.

LED OUTPUTS

L'état des sorties placées sur le connecteur J4 est signalé par 4 led:

- led **ROUGE (FAULT)**: led de défaut. Il est allumé quand on se trouve en présence d'une erreur qui exige le redémarrage de la carte.
- led **JAUNE (REOPENING)**: led côte mobile. Il est allumé après la détection d'un obstacle en fermeture et durant la réouverture;
- led **BLEU (CLOSE END)**: led porte fermée. Il est allumé quand la porte est fermée;
- led **VERT (OPEN END)**: led porte ouverte. Il est allumé quand la porte est ouverte.

LED INPUTS

L'état des sorties placées sur le connecteur J3 est signalé par 4 led:

- led **ROUGE (GATE)**: led consentement. Il est allumé quand la commande de consentement aux commandes est présente;
- led **JAUNE (NUDGING)**: led fermeture nudging. Il est allumé quand la commande de fermeture nudging est présente;
- led **BLEU (CLOSE)**: led fermeture. Il est allumé quand la commande de fermeture est présente;
- led **VERT (OPEN)**: led ouverture. Il est allumé quand la commande d'ouverture est présente.

LED DE SERVICE

Le led de service peut être ou vert ou rouge.

Il est utilisé différemment selon la signalisation (voir chapitre ERREURS ET PROTECTIONS pour le diagnostic des erreurs):

| ÉTAT | SIGNIFICATION |
|---|-------------------------------|
| led vert allumé ou rouge éteint | fonctionnement normal |
| led vert clignotant | détection position nécessaire |
| led vert et rouge clignotants tour à tour | auto-apprentissage nécessaire |
| led vert éteint et led rouge clignotant (1Hz) | exécution auto-apprentissage |
| led vert éteint et led rouge clignotant | aucun moteur sélectionné |
| led vert éteint et led rouge clignotant avec code clignotants | signalisation erreurs |

LED CONNECTEUR P1 (RJ45/USB)

Le connecteur **P1 (RJ45/USB)** est équipé de deux led: un vert et un jaune.

Le led vert résulte clignotant durant une communication série ou bien avec le cadran ou bien avec le pavé numérique.

DIP SWITCH

L'opérateur est équipé d'un DIP Switch à 4 interrupteurs qui effectue certaines fonctions préchargées sur la carte.



13.4. PREMIER DÉMARRAGE CONTROLLER MD55



Voici, décrite en détail, la procédure d'auto-apprentissage indiquée de façon synthétique sur l'étiquette du controller.

1. Extraire le connecteur d'alimentation J1;
2. Fermer manuellement la porte après vous être assuré qu'elle est bien complètement libre de tout obstacle;
3. Insérer le connecteur du moteur;
4. Insérer le connecteur d'alimentation J1 et assurez-vous que la carte est alimentée;
5. Le led de service devient rouge fixe. Attendre que le led de service commence à passer tour à tour du rouge au vert.
6. Appuyer sur le bouton FONCTION pendant plus de 5 sec. puis le relâcher;
7. Le led rouge du led de service commence à clignoter alors que le vert reste éteint. Dans ces conditions, la procédure d'auto-apprentissage commence;
8. Au terme de l'auto-apprentissage, la porte est fermée, le led de service devient vert fixe, le led bleu CLOSE END s'allume et l'opérateur sera en mesure d'accepter les commandes de fonctionnement normal.

13.5. DÉTECTION POSITION

Après un redémarrage de la carte, le led de service reste rouge fixe et la porte effectue de tous petits déplacements durant quelques secondes. Successivement, et si un auto-apprentissage a déjà été effectué, il faut que la porte identifie une butée.

Ceci se vérifie également dans le cas de REDÉMARRAGE APRÈS UNE PANNE DE COURANT.

L'état de détection position est signalé par le clignotement du led vert du led de service.

Cette opération peut s'effectuer de trois façons:

1. automatiquement, au moyen des commandes d'ouverture et de fermeture générales du tableau de manœuvres;
2. par des commandes répétées d'ouverture et de fermeture du bouton FONCTION. Dans ce cas, il est nécessaire de commander le déplacement de la porte, en la portant d'une butée à l'autre jusqu'au signallement (à travers le led correspondant) qu'une butée a été reconnue. Quand on atteint une butée, il faut attendre au moins 3 sec. avant d'impartir une autre commande;
3. au moyen du pavé numérique spécial; La porte commence à se déplacer entre les deux butées à la vitesse établie et la procédure de détection position termine une fois parcourue et reconnue comme correcte toute la largeur de la porte;

Au terme de la procédure de détection position, le led de service reste vert fixe.

INFORMATION

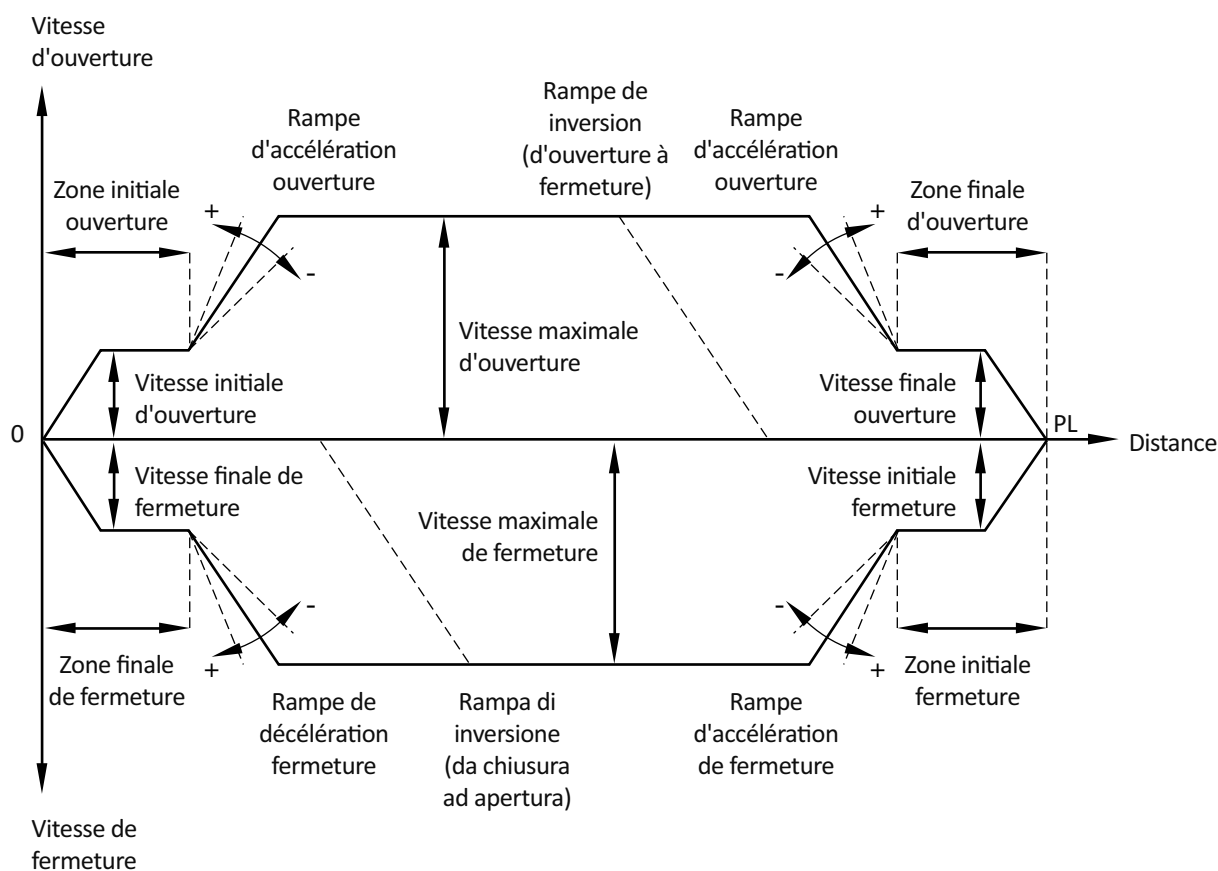
La procédure de détection position démarre automatiquement si on rentre dans une condition d'alarme Encodeur ou d'Absence moteur; dans ce cas, elle ne peut pas être arrêtée et aucun type de commande n'est accepté à partir du tableau mais uniquement à partir du bouton.

13.6. INSTALLATION ET RÉGLAGE

INFORMATION

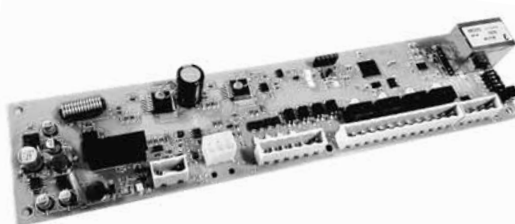
Pour que la porte puisse fonctionner correctement et en toute sécurité, elle doit être installée et réglée par du PERSONNEL QUALIFIÉ dans le respect de tous les avertissement contenus dans ce manuel d'instructions. L'unité de commande doit être physiquement séparée et isolée du réseau électrique avant toute installation, opération ou réglage à effectuer sur la porte. Ce n'est que dans ces conditions, qu'on aura la garantie que la porte ne bouge pas.

13.7. DIAGRAMME DE MOUVEMENT



**13.8. FICHE TECHNIQUE****Motoréducteurs à courant continu MD55**

| | |
|-------------------------|--------------------|
| Alimentation | 24 Vdc |
| Vitesse max | 0,5 m/s |
| Dégré de protection | IP 21 |
| Rapport de transmission | 15:1 |
| Codeur incrémental | 100 impulsion/tour |
| Courant nominal | 1,8 A |

**Unité de contrôle MD55**

| | |
|---|---|
| Alimentation | 24 Vdc |
| Tolérance | +/- 5% |
| Fusible, côté usager | 10 A |
| Consommation maximale | 0,75 A (sans considérer le moteur) 15 A (en considérant la consommation du moteur) |
| Dégré de protection | IP 20 |
| Input de contrôle | de 10 V à 35 V, max 40 mA |
| Capacité de commutation du relais de sortie | 30 Vdc à 1 A |
| Température max de stockage admissible | de -20°C à +85°C |
| Température max d'exercice admissible | de 0°C à +50°C |
| Humidité admissible | Sans condensation |
| Sortie à 24 Vdc (J3.5) | Max 120 mA |

AVIS

Ne pas appliquer une tension venant de l'extérieur sur cet output!

Normes et réglementations

| | |
|---------------------------------------|--------------------------------|
| Test EMC | Conforme à EN 12015 e EN 12016 |
| CE | Certifié |
| Normes de sécurité électrique EN60950 | Conforme aux standards |
| Normes de sécurité ascenseurs EN81 | Conforme aux standards |

13.9. CLAVIER MD55

DIAGNOSTIC ET RÉGLAGE DES PARAMÈTRES

Le clavier peut être utilisé:

- pour envoyer des signaux de mouvement;
- pour modifier les paramètres de marche;
- pour visualiser les paramètres calculés avec l'apprentissage;
- pour visualiser de l'état de la porte;
- pour visualiser des données de service.



INFORMATION

La clavier MD55 peut être utilisé que par du personnel qualifié. Le personnel qualifié doit être au courant de tous les avertissements et les consignes contenus dans les instructions avant de procéder à l'utilisation du clavier.

Les boutons sont au nombre de 4:

| | |
|--|--|
| | Confirmation / Entrer dans le menu |
| | Retourner au niveau de menu précédent |
| | Aller au sigle de menu précédent / Augmenter valeur paramètre / Faire défiler alternatives |
| | Aller au sigle de menu suivant / Diminuer valeur paramètre / Faire défiler alternatives |

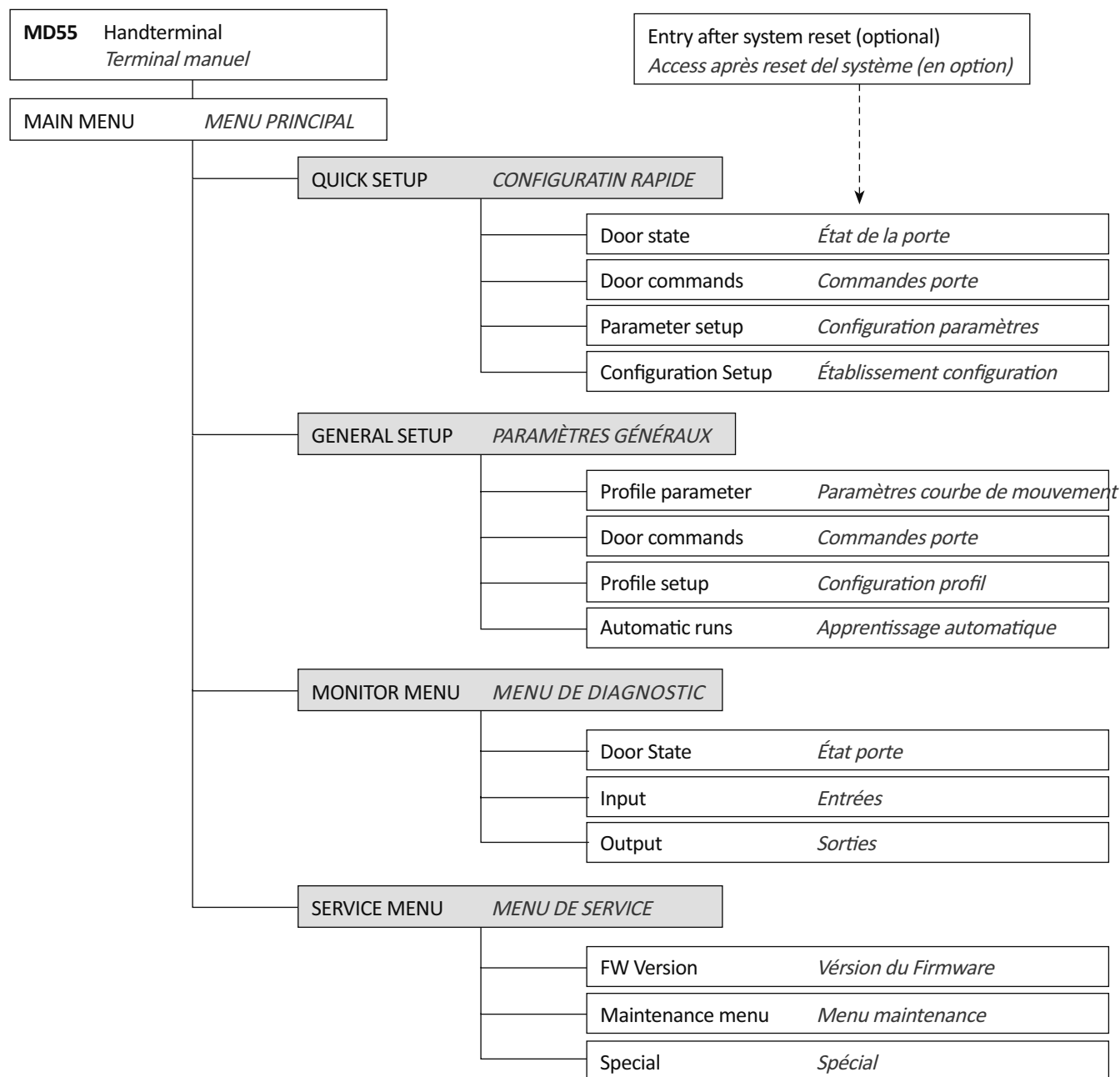
Les paramètres peuvent être modifiés en mode "QUICK SETUP → Parameter Setup" et en mode "GENERAL SETUP → Profile Parameters".

Le paramètre souhaité est sélectionné en appuyant sur les boutons ▲ et ▼ et activé par le bouton (breve lampeggio del led rosso del tastierino). La valeur du paramètre peut être augmentée ou diminuée en utilisant le bouton correspondant (voir ci-dessus). L'acceptation de la valeur est confirmée en appuyant / cliquant sur le bouton ENT.

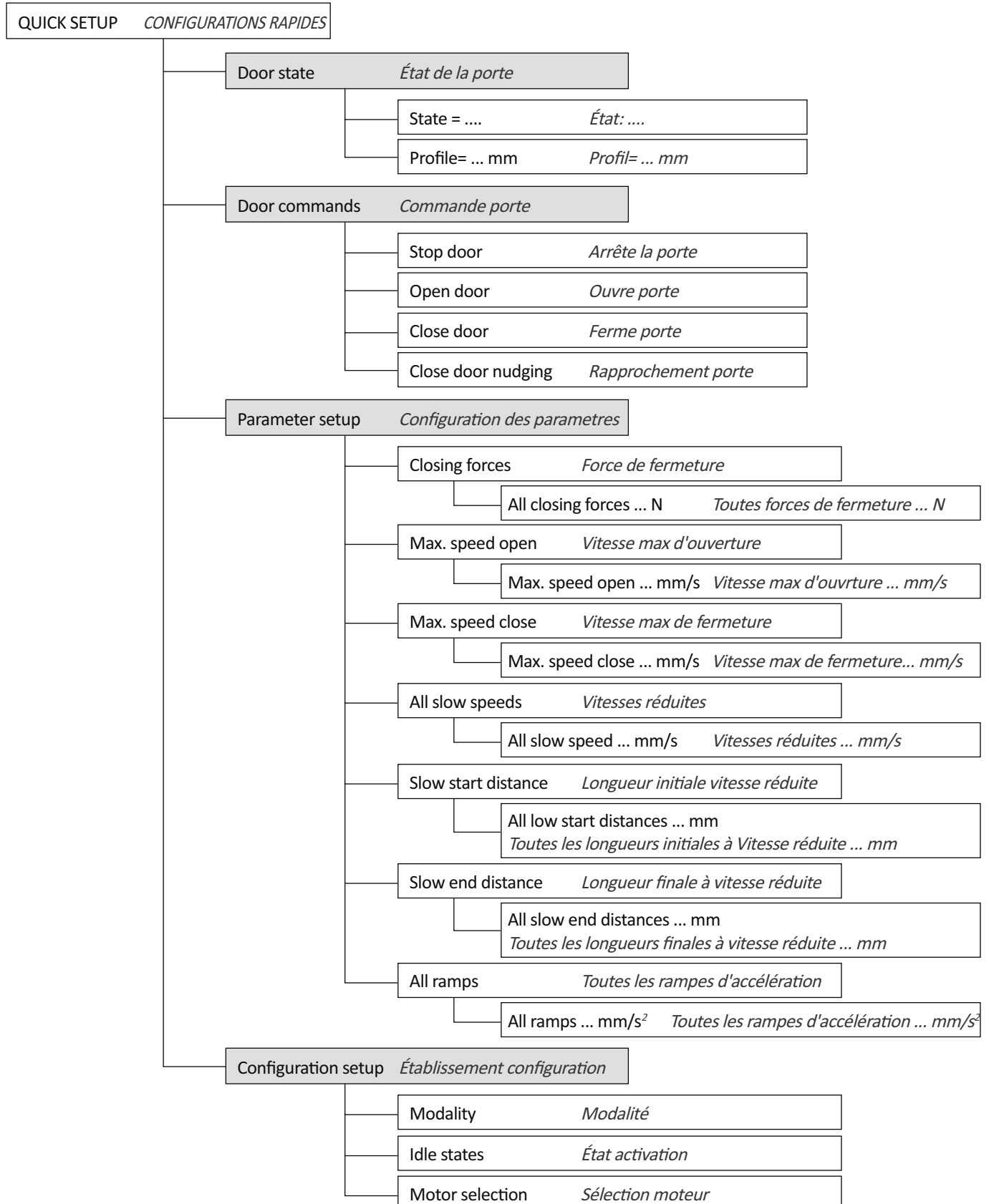
INFORMATION



- Les paramètres sont stockés et écrasés immédiatement..
- Les valeurs des vitesses se mettent à jour immédiatement.
- Celles de forces et de courant le seront lors de la prochaine utilisation.

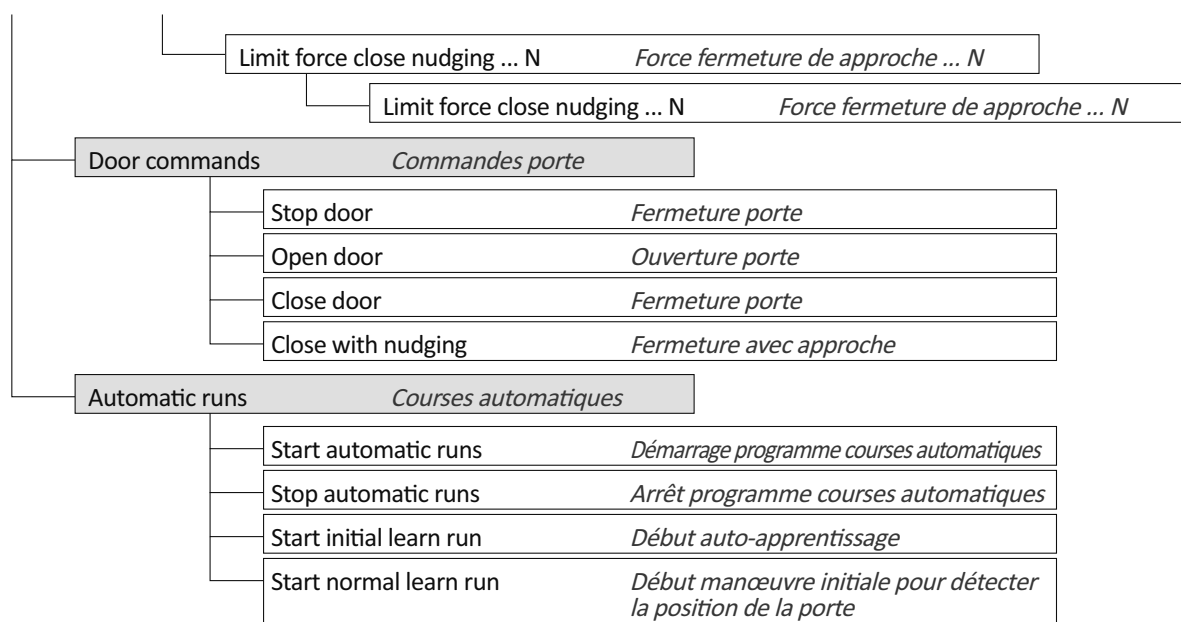
**13.10. LISTE DES MENUS**

QUICK SETUP MENU - MENU CONFIGURATIONS RAPIDES



**GENERAL SETUP MENU - MENU CONFIGURATIONS GÉNÉRALES****GENERAL SETUP****CONFIGURATIONS GÉNÉRALES****Profile setup****Configuration profil****MD55 profiles****Profil MD55****Select profile****Sélection profil****Profile****Profil****Save profile as****Sauvegarde profil comme****Profile****Profil****Tastierino profiles****Profil pavé numérique****Import profile****Importer profil****Profile****Profil****Import ALL profile****Importer tous les profils****Export profile****Exporter profil****Profile****Profil****Export ALL profile****Exporter tous les profils****Profile parameter****Paramètres courbe de mouvement****Slow end open distance ... mm****Zone finale ouverture ... mm****Slow end open distance ... mm****Zone finale ouverture ... mm****Slow start open distance ... mm****Zone initiale ouverture ... mm****Slow start open distance ... mm****Zone initiale ouverture ... mm****Slow start close distance ... mm****Zone initiale fermeture ... mm****Slow start close distance ... mm****Zone initiale fermeture ... mm****Slow end close distance ... mm****Zone finale fermeture ... mm****Slow end close distance ... mm****Zone finale fermeture ... mm****Maximum speed open ... mm/s****Vitesse maximale ouverture ... mm/s****Maximum speed open ... mm/s****Vitesse maximale ouverture ... mm/s****Slow end speed open ... mm/s****Vitesse finale ouverture ... mm/s****Slow end speed open ... mm/s****Vitesse finale ouverture ... mm/s****Slow start speed open ... mm/s****Vitesse initiale ouverture ... mm/s****Slow start speed open ... mm/s****Vitesse initiale ouverture ... mm/s****Slow speed open initial ... mm/s****Vitesse démarrage ouverture ... mm/s****Slow speed open initial ... mm/s****Vitesse démarrage ouverture ... mm/s**

| | | |
|--|--|--|
| | Maximum speed close ... mm/s | Vitesse maximale fermeture ... mm/s |
| | Maximum speed close ... mm/s | Vitesse maximale fermeture ... mm/s |
| | Slow start speed close ... mm/s | Vitesse initiale fermeture ... mm/s |
| | Slow start speed close ... mm/s | Vitesse initiale fermeture ... mm/s |
| | Slow end speed close ... mm/s | Vitesse finale fermeture ... mm/s |
| | Slow end speed close ... mm/s | Vitesse finale fermeture ... mm/s |
| | Slow speed close initial ... mm/s | Vitesse démarrage fermeture ... mm/s |
| | Slow speed close initial ... mm/s | Vitesse démarrage fermeture ... mm/s |
| | Nudging speed ... mm/s | Vitesse approche (fermeture) ... mm/s |
| | Nudging speed ... mm/s | Vitesse approche (fermeture) ... mm/s |
| | Acceleration ramp open ... mm/s ² | Accélération ouverture ... mm/s ² |
| | Acceleration ramp open ... mm/s ² | Accélération ouverture ... mm/s ² |
| | Deceleration ramp open ... mm/s ² | Décélération ouverture ... mm/s ² |
| | Deceleration ramp open ... mm/s ² | Décélération ouverture ... mm/s ² |
| | Reversal ramp open/close ... mm/s ² | Rampe d'inversion ouverture/fermeture ... mm/s ² |
| | Reversal ramp open/close ... mm/s ² | Rampe d'inversion ouverture/fermeture ... mm/s ² |
| | Acceleration ramp close ... mm/s ² | Accélération fermeture ... mm/s ² |
| | Acceleration ramp close ... mm/s ² | Accélération fermeture ... mm/s ² |
| | Deceleration ramp close ... mm/s ² | Décélération fermeture ... mm/s ² |
| | Deceleration ramp close ... mm/s ² | Décélération fermeture ... mm/s ² |
| | Reversal ramp close/open ... mm/s ² | Rampe d'inversion fermeture/ouverture ... mm/s ² |
| | Reversal ramp close/open ... mm/s ² | Rampe d'inversion fermeture/ouverture ... mm/s ² |
| | Idle torque open ... A | Couple statique fin de course ouverture ... A |
| | Idle torque open ... A | Couple statique fin de course ouverture ... A |
| | Idle torque close ... A | Couple statique fin de course fermeture ... A |
| | Idle torque close ... A | Couple statique fin de course fermeture ... A |
| | Limit force open ... N | Force maximale d'ouverture ... N |
| | Limit force open ... N | Force maximale d'ouverture ... N |
| | Limit force close ... N | Force maximale de fermeture ... N |
| | Limit force close ... N | Force maximale de fermeture ... N |
| | Limit force end close ... N | Force finale de fermeture ... N |
| | Limit force end close ... N | Force finale de fermeture ... N |



MONITOR MENU - Menu de diagnostic

MONITOR MENU MENU DE DIAGNOSTIC

Door state État

State = État:

Position= ... mm Position= ... mm

Input Entrées

Input open active/not active Input OUVRE actif/non actif

Input close active/not active Input FERME actif/non actif

Input nudge active/not active Input NUDGE actif/non actif

Input consent active/not active Input CONSENT actif/non actif

Output Sorties

Output opened active/not active Output fin de course ouverture actif/non actif

Output closed active/not active Output fin de course fermeture actif/non actif

**SERVICE MENU - Menu de service****SERVICE MENU****MENU DE SERVICE****FW Version****Version Firmware**

Firmware version ...

*Version Firmware ...***Error****Erreur**

Current error

Erreur actuel

Preceding error

Erreur précédent

Second last error

Avant-dernier erreur

Third last error

*Avant-avant-dernier erreur***Maintenance menu****Menu d'entretien**

Read values

Lire valeurs

Opening counter

Compteur ouvertures

Closing counter

Compteur fermetures

Complete runs counter

*Compteur manœuvres de
fermeture/ouverture complète*

Opening blocking cnt

Compteur obstacles en ouverture

Closing blocking cnt

Compteur obstacles en fermeture

Learn runs counter

Compteur apprentissages

Start ups counter

Compteur démarrages

Operating hours counter

Compteur heures de service

Clear values

*Effacer valeurs***Special****Spécial**

Motor current ... A

Courant moteur ... A

Dynamic mass ... kg

Masse dynamique ... kg

MODIFICATION DES PARAMÈTRES

1. Commander une fermeture complète de la porte par le bouton "FUNCTION" (appuyer brièvement avec porte ouverte);
2. Brancher le clavier à la porte P1 du contrôleur par le câble en dotation;
3. Choisir le menu désiré, suivre le schéma des menus qui apparaît de suite et attribuer les paramètres souhaités;
4. Une fois terminé la programmation, appuyer sur le bouton BACK jusqu'à ce que le menu principal ne revienne.

Le paramètre souhaité est sélectionné en appuyant sur les boutons ▲ et ▼ et activé par le bouton (breve lampeggio del led rosso del tastierino). La valeur du paramètre peut être augmentée ou diminuée en utilisant le bouton correspondant (voir ci-dessus). L'acceptation de la valeur est confirmée en appuyant / cliquant sur le bouton ENT.

Les paramètres sont stockés et écrasés immédiatement. Les valeurs des vitesses se mettent à jour immédiatement. Celles de forces et de courant le seront lors de la prochaine utilisation.

INFORMATION

Utiliser la colonne « Valeur définie » pour enregistrer les modifications apportées pendant le démarrage.

MD55 Handterminal
Terminal manuel

MAIN MENU MENU PRINCIPAL

GENERAL SETUP CONFIGURATIONS GÉNÉRALES

Profile parameter Paramètres courbe de mouvement

| | | | U.M. | Range | Default | Valeur définie |
|---------------------------|------------------------------|---|-------------------|------------|---------|----------------|
| Slow end open distance | Zone finale ouverture | → | N | 0 - 100 | 20 | 40 |
| Slow end close distance | Zone finale fermeture | → | mm/s | 0 - 100 | 40 | 10 |
| Slow start open distance | Zone initiale ouverture | → | mm/s | 0 - 100 | 40 | 10 |
| Slow start close distance | Zone initiale fermeture | → | mm/s | 0 - 100 | 20 | 40 |
| Maximum speed open | Vitesse maximale ouverture | → | mm | 50 - 800 | 300 | 100 |
| Maximum speed close | Vitesse maximale fermeture | → | mm | 50 - 500 | 300 | 100 |
| Slow end speed open | Vitesse finale ouverture | → | mm/s ² | 20 - 90 | 50 | 60 |
| Slow end speed close | Vitesse finale fermeture | → | mm/s | 20 - 90 | 50 | 60 |
| Slow start speed open | Vitesse initiale ouverture | → | mm/s | 20 - 90 | 50 | 60 |
| Slow start speed close | Vitesse initiale fermeture | → | mm/s | 20 - 90 | 50 | 60 |
| Slow speed open initial | Vitesse démarrage ouverture | → | mm/s | 20 - 90 | 50 | 90 |
| Slow speed close initial | Vitesse démarrage fermeture | → | mm/s | 20 - 90 | 50 | 90 |
| Nudging speed | Vitesse approche (fermeture) | → | mm/s | 20 - 250 | 50 | 50 |
| Acceleration ramp open | Accélération ouverture | → | mm/s ² | 300 - 1400 | 400 | 300 |



| | | | U.M. | Range | Default | Valeur définie |
|--|-------------------------|--|---------------------|------------|---------|----------------|
| | Acceleration ramp close | Accélération fermeture | → mm/s ² | 300 - 1400 | 400 | 300 |
| | Deceleration ramp open | Décélération ouverture | → mm/s ² | 300 - 1400 | 400 | 300 |
| | Deceleration ramp close | Décélération fermeture | → mm/s ² | 300 - 1400 | 400 | 300 |
| | Reversal ramp open | Rampe d'inversion ouverture | → mm/s ² | 300 - 1400 | 600 | 300 |
| | Reversal ramp close | Rampe d'inversion fermeture | → mm/s ² | 300 - 1400 | 600 | 300 |
| | Idle torque open | Couple statique fin de course ouverture | → A | 0 - 3.5 | 1 | 1 |
| | Idle torque close | Couple statique fin de course fermeture | → A | 0 - 2.5 | 0.9 | 1 |
| | Limit force open | Force maximale d'ouverture | → N | 70 - 300 | 120 | 120 |
| | Limit force close | Force maximale de fermeture | → N | 70 - 230 | 40 | 50 |
| | Limit force end close | Force finale de fermeture | → N | 70 - 230 | 40 | 50 |
| | Limit force nudging | Force de approche | → N | 70 - 230 | 40 | 50 |

13.11. ERREURS ET PROTECTIONS

L'opérateur prévoit la détection de certaines erreurs et protections.

Toutes les erreurs sont signalées, par ordre de priorité, au moyen d'un code de clignotement du led rouge du led de service: 2 sec. led rouge ON + n. clignotements indiquant le type d'erreur.

Les erreurs, en ordre de priorité, sont:

| N. clignotements | Erreur | Description du problème | Résolution du problème |
|------------------|-----------------------------------|---|--|
| 1 | EEPROM | Erreur d'écriture dans la mémoire du micro-contrôleur. La porte s'arrête quelle que soit la position où elle se trouve, l'opérateur est bloqué et une signalisation d'erreur est fournie par le biais du relais FAULT. | Effectuer le reset de la fiche en appuyant sur le bouton RESET. |
| 2 | SURINTENSITÉ | Passage d'un courant excessif dans le moteur. La porte s'arrête quelle que soit la position où elle se trouve, l'opérateur est bloqué et une signalisation d'erreur est fournie par le biais du relais FAULT tandis que le led bicolore devient rouge fixe. | Effectuer le reset de la fiche en appuyant sur le bouton RESET. |
| 3 | MOTEUR NON BRANCHÉ | Le moteur résulte non branché. La signalisation d'erreur est fournie par le biais du relais FAULT. L'opérateur ne peut recevoir aucun type de commandes tant qu'on n'aura pas rebranché le moteur. | Si le moteur est branché, la manœuvre de détection position démarre automatiquement. |
| 4 | ENCODER | Problèmes sur signaux de l'encodeur. | Effectuer le reset de la fiche en appuyant sur le bouton RESET. Il est nécessaire d'effectuer à nouveau la procédure d'auto-apprentissage. |
| 5 | I2T | Protection pour éviter toute surintensité sur le moteur. Après 3 tentatives non réussies de restauration automatique de normal fonctionnement, la porte se ferme quelle que soit la position où elle se trouve, l'opérateur est bloqué et une signalisation d'erreur est fournie par le biais du relais FAULT tandis que le led bicolore devient rouge fixe. | Effectuer le reset de la fiche en appuyant sur le bouton RESET. |
| 6 | ÉCHAUFFEMENT LIMITE DRIVER MOTEUR | Température excessive des drivers du moteur. La signalisation d'erreur est fournie par le biais du relais FAULT. | Le fonctionnement normal est rétabli automatiquement quand la température descend sous le niveau de seuil et, par conséquent, le relais FAULT est désactivé. |
| 7 | EXCÈS COURSES/TEMPS | Intervention protection thermique du moteur. | Rétablissement automatique du fonctionnement après une période d'arrêt pour faire diminuer la température du moteur. |
| 8 | SOUS-TENSION | Si la tension d'alimentation descend sous 21.6V pendant plus de 10 sec. consécutives, la porte s'arrête quelle que soit la position où elle se trouve, l'opérateur est bloqué et une signalisation d'erreur est fournie par le biais du relais FAULT. | Rétablissement automatique du fonctionnement au rétablissement de la tension nominale. |



| | | | |
|---|------------|--|--|
| 9 | SURTENSION | Si la tension d'alimentation monte au-dessus de 30V pendant plus de 5 sec. consécutives, la porte s'arrête quelle que soit la position où elle se trouve, l'opérateur est bloqué et une signalisation d'erreur est fournie par le biais du relais FAULT. | Rétablissement automatique du fonctionnement au rétablissement de la tension nominale. |
|---|------------|--|--|

INFORMATION

Durant les gestions des différentes erreurs, aucune commande n'est acceptée.