

A400 ELITE MANUEL TECHNIQUE



(Modèles A4004V34UA & A4004V346A)



IMPORTANT : Ce document doit être lu avec attention avant de commencer l'installation.

Rev. 10.02.05

SOMMAIRE

PLAN DU BOITIER

HOMOLOGATIONS

INTRODUCTION

1 SPECIFICATIONS

- 1.1 UNITE CENTRALE
- 1.2 CAPTEUR DE DEPORT DE SANGLE

2 INSTRUCTIONS D'INSTALLATION

- 2.1 UNITE CENTRALE
- 2.2 CAPTEUR DE DEPORT DE SANGLE

3 CABLAGE ELECTRIQUE

4 INSTRUCTIONS DE FONCTIONNEMENT

- 4.1 REGLAGE DES CAPTEUR DE DEPORT DE SANGLE
- 4.2 REGLAGE DES SWITCHES
- 4.3 FONCTION TESTE
- 4.4 DEMARRAGE ET ACCELERATION
- 4.5 FONCTIONNEMENT NORMAL
- 4.6 ARRET NORMAL
- 4.7 ALARME DEPORT DE SANGLE
- 4.8 ARRET DEPORT DE SANGLE
- 4.9 REDEMARRAGE
- 4.10 DEUX ELEVATEURS SEPARES
- 4.11 UN ELEVATEUR AVEC QUATRE CAPTEURS

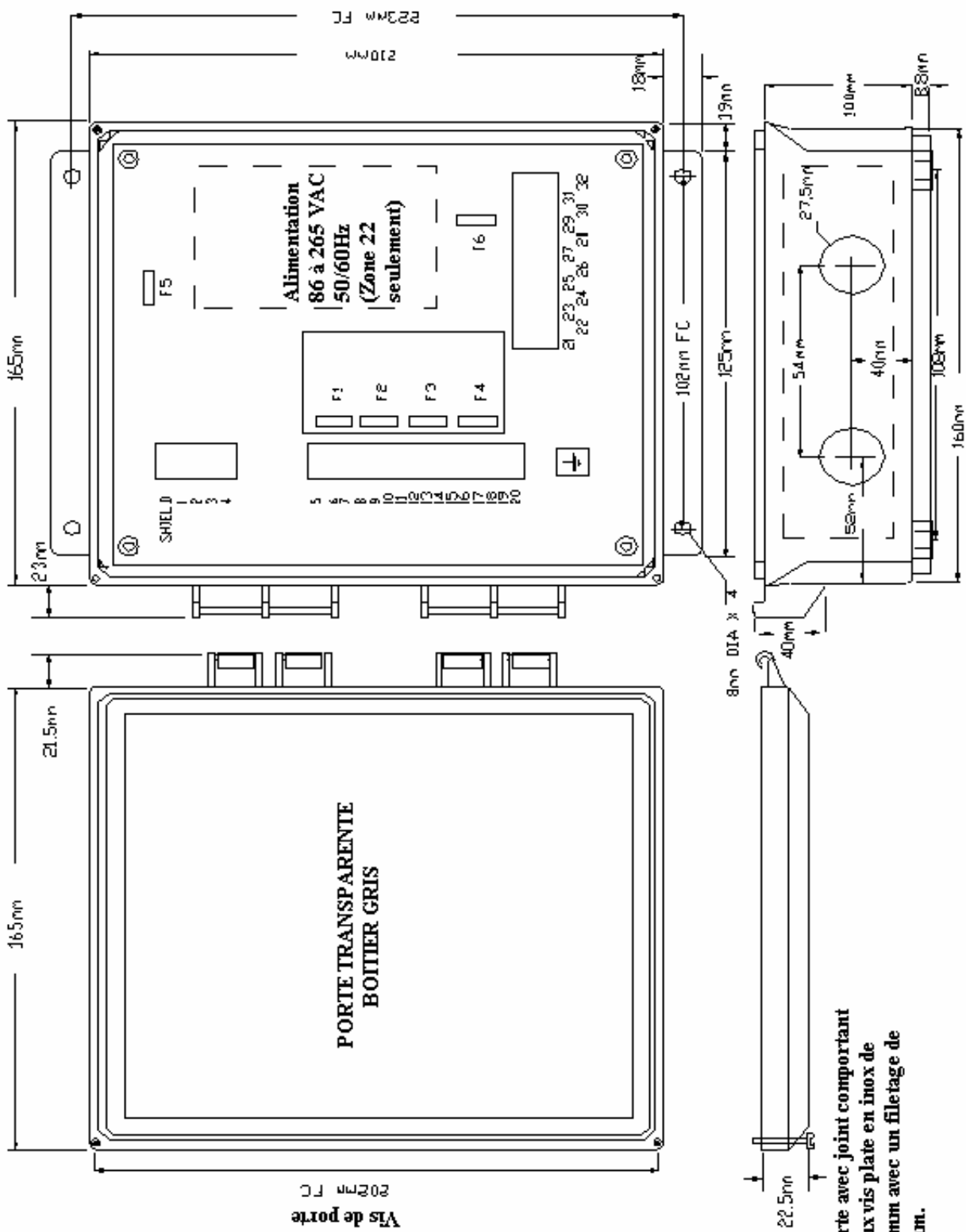
5 RESPONSABILITE ET DEDOMMAGEMENT

6 CHECKLIST

7 TABLEAU DE DEPANNAGE

SCHEMAS

- Page 18 POSITION DES CAPTEURS SUR LE JAMBAGE DE L'ELEVATEUR
- Page 19 POSITION DES CAPTEURS POUR L'ALIGNEMENT AVEC DES GODETS
ACIERS
- C POSITION DES CAPTEURS SUR GODETS MONTES SERRE
- D POSITION DES CAPTEURS POUR ALIGNEMENT SUR LES BOULONS
AVEC GODETS PLASTIQUE
- E POSITION EN COUPE DES CAPTEURS POUR UN ALIGNEMENT SUR
LES BOULONS
- Page 23 DIAGRAMME ET SCHEMA DE CABLAGE DES CAPTEURS
- Page 24&25 SCHEMA DE CABLAGE DE L'UNITE CENTRALE



Porte avec joint comportant deux vis plate en inox de 19mm avec un filetage de 8mm.

HOMOLOGATIONS


Zones d'utilisation du A400 ELITE


CAT II 1D pour une utilisation en zone 20. Atmosphère défini dans la norme BS EN 50281-1-2

CAT II 2D pour une utilisation en zone 21. Atmosphère défini dans la norme BS EN 50281-1-2

CAT II 3D pour une utilisation en zone 22. Atmosphère défini dans la norme BS EN 50281-1-2

Marquages

CE 1180  II 1D T125° -20°C to +50°C IP66
Baseefa04ATEX0130X

CE 1180  II 2D T125° -20°C to +50°C IP66
Baseefa04ATEX0131X

Puissance dissipée en Watts

Catégorie ATEX 1D : 12 Watts

Catégorie ATEX 2D : 12 Watts

Pour ouvrir le boîtier :

1. Couper l'alimentation (isoler tous les circuits)
2. Dévisser les vis de sécurité de la porte
3. Faire attention en ouvrant la porte que le joint ne soit pas endommagé et le remettre en place.

Pour fermer le boîtier

1. Vérifier que le joint est correctement placé dans son logement et n'est pas endommagé.
2. Viser les vis de la porte
3. Vérifier que la porte et le boîtier soient correctement emboîtés.

A400 ELITE CONTROLEUR DE DEPORT DE SANGLE

INTRODUCTION

Le A400 ELITE est une unité de contrôle fonctionnant par microprocesseur, pouvant recevoir les signaux d'alignement d'un ou deux élévateurs. Il peut déclencher une alarme ou un arrêt de l'élévateur ou de l'alimentation du produit, quand des conditions dangereuses de fonctionnement sont détectées. L'unité centrale est contenue dans un boîtier à monter sur une platine et les capteurs sont séparés pour un montage sur l'élévateur. Le A400 ELITE fonctionne sur une plage de tension de 115 à 230 V AC ou 12 à 24 V DC.

Les capteurs d'alignement opèrent par paire pour détecter le déport des godets de l'élévateur. L'unité centrale peut accepter les signaux des paires de capteurs montés sur un ou deux élévateurs séparés. Quand les deux paires de capteurs sont montés sur un même élévateur, ils sont indépendants pour contrôler le haut et le bas de l'élévateur. Quand les deux paires de capteurs sont montées sur deux élévateurs différents, ils sont indépendant et contrôlent les élévateurs indépendamment.

1. SPECIFICATIONS

1.1 L'unité Centrale

Le boîtier en polycarbonate protège l'électronique et les bornes de connections. L'unité centrale contient un circuit imprimé sur lequel sont placés l'alimentation, les relais de sorties, le microprocesseur et les bornes de connexions. Un petit câble plat connecté au circuit assure la liaison avec sur les voyants montés sur la porte. Les réglages se font sur le circuit imprimé. Un bouton magnétique est monté sur la porte pour permet à l'unité centrale d'être testée pendant son fonctionnement.

Tension d'alimentation

A4004V346A - 90 à 250 VAC 50/60 Hz (zone 22 seulement)
12 à 24 VDC +/- 10 % (zone 21 & 22)

A4004V34UA - 12 à 24 VDC +/- 10 % (zone 21 & 22)

Puissance/consommation - 10 VA / 10 Watts

Contacts relais ALARM A - 1 contact normalement ouvert 8A @ 250 VAC

Contacts relais ALARM B - 1 contact normalement ouvert 8A @ 250 VAC

Contacts relais STOP A - 1 contact normalement ouvert 8A @ 250 VAC

Contacts relais STOP B - 1 contact normalement ouvert 8A @ 250 VAC

Entrées capteurs - 12 / 24 VDC environ, pulsation 20 à 4000 p/min

Alimentation capteur - 12 / 24 VDC 200 mA disponible (zone 21 / 22)

Bornes de connexion - alimentation 2,5 mm² 16 AWG maxi

- Signaux 2,5 mm² 16 AWG maxi en entrée

Protection - Nema 12, IP 66, class II div. I groupe E,F et G

- ATEX CE Ex II 1D T125°C, II 2D T125°C

Hauteur - 246 mm

Largeur - 188 mm

Profondeur - 102 mm

Points de fixations	-	222 X 102 mm	
Entrées de câble	-	2 trous dia. 28 mm, conduit ¾ ‘‘	
Poids	-	1,3 Kg	
Fonction des voyants	-	vue face avant	
	-	PUISSANCE (alimentation)	
	-	CAPTEUR 1A	
	-	CAPTEUR 2A	
	-	MESALIGNEMENT A (déport en niveau A)	
	-	CAPTEUR 1B	
	-	CAPTEUR 2B	
	-	MESALIGNEMENT B (déport en niveau B)	
	-	ALARM (alarme)	
	-	STOP A (arrêt pour le niveau A)	
	-	STOP B (arrêt pour le niveau B)	
Bouton tactile	-	TEST	
Réglages internes	-	Délai avant alarme entrée A	Haut / Bas
	-	Délai avant alarme entrée B	Haut / Bas
	-	Délai avant arrêt entrée A	Haut / Bas
	-	Délai avant arrêt entrée B	Haut / Bas
	-	Tolérance de déport A	Haut / Bas
	-	Tolérance de déport B	Haut / Bas
	-	Réglage de la sensibilité capteur 1A	
	-	Réglage de la sensibilité capteur 2A	
	-	Réglage de la sensibilité capteur 1B	
	-	Réglage de la sensibilité capteur 2B	

1.2 Capteurs de déport de sangle

Le capteur est conçu pour détecter le mouvement de matériaux ferreux qui passent devant lui, faisant ainsi varier son signal. Il ne peut détecter le plastique, le cuivre, l'aluminium etc (pour l'inox à voir selon le type), et il ne peut pas détecter « les index arrêtés » ou en mouvement très lents. Il est conçu pour détecter les godets d'élévateurs en acier soit de chaque cotés du jambage ou au travers de la sangle. Il peut aussi détecter les boulons utilisés pour fixer les godets non-magnétique sur la sangle , avec une prise de signal à l'arrière de la sangle. Avec deux capteurs correctement montés le déport de la sangle / godets / boulons peut être détecté.

Le corps du capteur contient un aimant puissant et le circuit électronique de détection. Celui-ci est réalisé en matière plastique et l'ensemble des éléments est rigidifié avec un moulage en résine époxy. Aucun des matériaux utilisés dans l'extrémité du capteur n'est capable de produire une étincelle lors d'un accrochage dans l'élévateur. Quatre câbles sont fixés définitivement en sortie du capteur. Une petite led est moulée à la sortie du capteur et clignote à chaque fois qu'un index est détecté. Une bride de fixation est fourni pour monter le capteur sur le jambage de l'élévateur et permet un ajustement aisé.

CAPTEUR TYPE BAP

Tension d'alimentation	-	12 / 24 VDC environ par l'unité centrale
Courant d'alimentation	-	60 mA
Signal de sortie	-	impulsion 12 / 24 VDC environ
	-	une sortie continu est disponible mais pas utilisée sur le A400 ELITE
Rampe de détection mini	-	25 mm
Rampe de détection maxi	-	50 mm
Pulsation mini	-	20 p/min
Pulsation maxi	-	2000 p/min
Ajustement de la sensibilité	-	sur le capteur ou par l'unité centrale
Distance de travail	-	13 à 50 mm (basé sur un index de dimension minimum , dépendant de sa forme ainsi que de ces propriétés magnétiques)

2. INSTRUCTIONS D'INSTALLATION

ATTENTION : Toujours condamner et marquer la machine avant l'installation et le réglage.

Câblage : Tout le câblage doit être exécuté selon les normes électrique en vigueur dans le pays et assumé par électricien qualifié et expérimenté.

2.1 Unite Centrale

L'unité centrale doit être installée pour un contrôle adapté ou en salle de commande et montée à hauteur des yeux afin que les voyants d'alarmes soient facilement visibles. Le boîtier doit avoir suffisamment d'espace pour pouvoir ouvrir sa porte afin de câbler ou d'effectuer les réglages. Une alarme sonore , klaxon ou indicateur lumineux peut être installé à l'intérieur ou à l'extérieur de la salle de commande.



L'unité centrale est sensible à l'électricité statique. La connexion de la masse en borne 31 est essentielle pour des performances optima. Avant cette connexion, les précautions contre l'électricité statique doivent être prises.

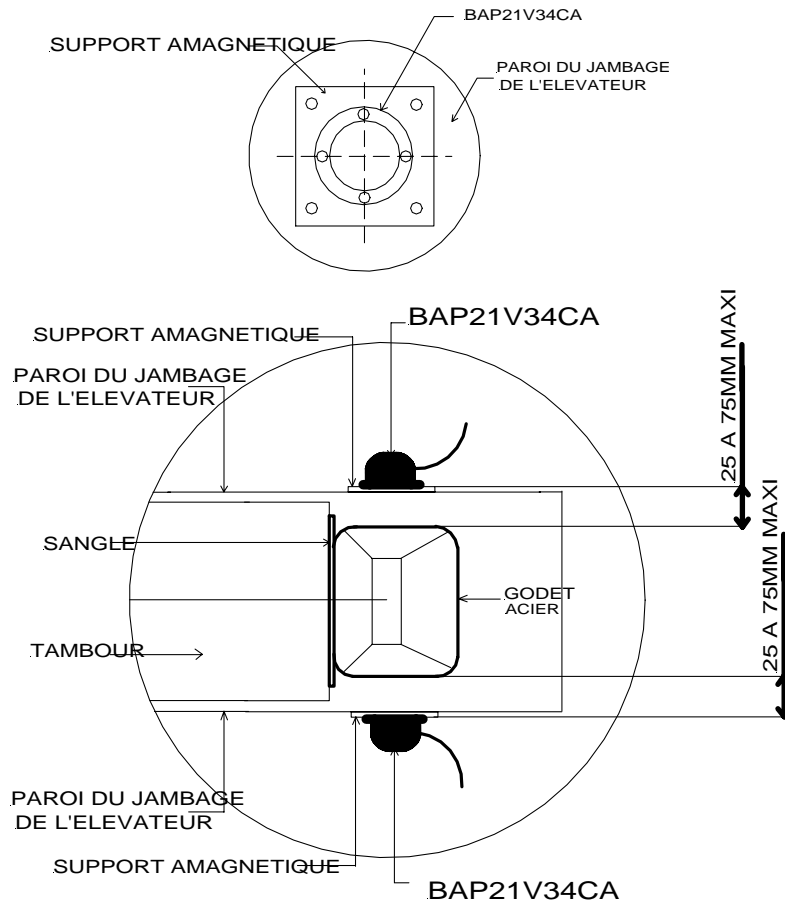
Installation du boîtier :

- a. La protection IP66 du boîtier doit être maintenu lors d'une utilisation dans un atmosphère explosible type 20 et 21. Vous devez utiliser des câbles , des presses étoupes et des fixations corrects conformément au normes d'installation détaillées dans la BS EN 60079 et EN 50281.
- b. Lorsque d'autres composants certifiés sont utilisés comme part de cette ensemble ou dans la procédure d'installation, l'utilisateur doit prendre en compte les restrictions qui sont listées dans les certificats.
- c. Le boîtier est fourni avec 2 trous près percés dia. 25 mm sur la partie inférieure. Le boîtier ne doit pas être modifié sans en référer à WHEAT ELECTRONICS, ceci annulant la certification, sauf dans certaines applications en zone 22.
- d. L'ensemble des câblages doivent être réalisés suivant les normes et/ ou les instructions (BS EN 600079-14 , EN50281).
- e. La dissipation maximum en courant et en tension ne doit être dépassée.
- f. La partie dénudée des câbles doit être au moins insérée de 1 mm à l'intérieur des bornes.
- g. Tous les conduits doivent être isolés pour des tensions convenables.
- h. Pas plus d'un câble par borne, à l'exception de l'utilisation d'un embout de câblage double, si prévu, qui donne un seul point de connexion dans la borne .
- i. Un tournevis plat approprié doit être utilisé pour le serrage des bornes.

2.2 Les capteurs de déport de sangle

- Deux capteurs sont nécessaires pour montage sur chaque élévateur
- Installer les deux capteurs sur le coté montant ou tendu de la sangle, immédiatement après le pied comme présenté sur le dessin A ou en position similaire au dessous de le tête.
- Pour un montage sur des godets aciers, les capteurs doivent être installé de chaque coté du jambage, l'un et l'autre alignés au centre des godets (quand ceux-ci sont espacés), et à une distance de pas plus de 50 mm des godets. Avec des godets sans fond et les godets où l'espace est très réduit, alignés sur la pointe des godets et à une distance de pas plus de 38 mm. Le support extérieur permet d'obtenir la meilleure position pour la sensibilité minimum requise du capteur. Régler le capteur afin qu'il ne travaillent dans la sensibilité maximum comme présenté sur le dessin B et C. Toujours répondre au plus mauvais cas de déport de sangle , le capteur ne doit pas être endommagé dans l'élévateur.

BAP21V34CA



- Pour un montage sur des godets plastiques avec des têtes de boulons en acier, les capteurs doivent être installés à l'arrière du jambage, chacun à 12,7 mm à l'extérieur des têtes de boulons comme indiqué sur le dessin D. Chaque capteur doit être au niveau ou légèrement avancé dans le jambage et être au maximum à 25,4 mm de la tête de boulon comme présenté en dessin E.

3. CABLAGE ELECTRIQUE

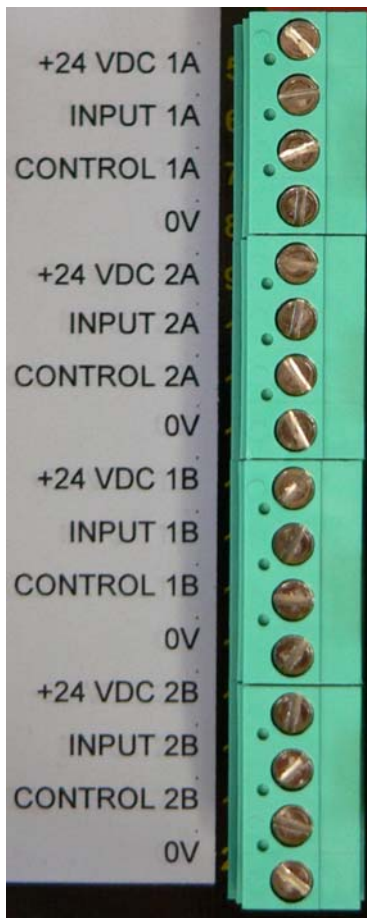
Se reporter au dessin F et G

Borne (shield) est utilisée pour fournir une connexion de continuité de blindage du câble de communication.



- Bornes 1 et 2 (A+ et B-) sont utilisées pour le bus de terrain de type RS485 (HOTBUS). Un soin particulier doit être apporté afin que la connexion soit correcte sous peine d'avoir une perte de communication entre les 'nodes'
- Bornes 3 et 4 (+ et 0 V) sont utilisées pour fournir l'alimentation 24 vdc à un boîtier de type TN4e quand cela est nécessaire . Cette alimentation peut être désactivée par le switch SW2 et est protégée par le fusible F5.

ATTENTION : En aucune circonstance une alimentation ne doit être connectée comme à travers un contact , cela aura pour conséquence la destruction de l'interface de communication



-Borne 5 est utilisée pour fournir l'alimentation 12 / 24 Vdc au capteur 1A, elle est protégée par le fusible F1

-Borne 6 est utilisée comme canal d'entrée du capteur 1A

-Borne 7 est un signal de réglage de 0 à 12 Vdc pour le capteur 1A (si nécessaire)

-Borne 8 est le 0 Vdc du capteur 1A

- Borne 9 est utilisée pour fournir l'alimentation 12 / 24 Vdc au capteur 2A, elle est protégée par le fusible F2

-Borne 10 est utilisée comme canal d'entrée du capteur 2A

-Borne 11 est un signal de réglage de 0 à 12 Vdc pour le capteur 2A (si nécessaire)

-Borne 12 est le 0 Vdc du capteur 2A

-Borne 13 est utilisée pour fournir l'alimentation 12 / 24 Vdc au capteur 1B, elle est protégée par le fusible F3

-Borne 14 est utilisée comme canal d'entrée du capteur 1B

-Borne 15 est un signal de réglage de 0 à 12 Vdc pour le capteur 1B (si nécessaire)

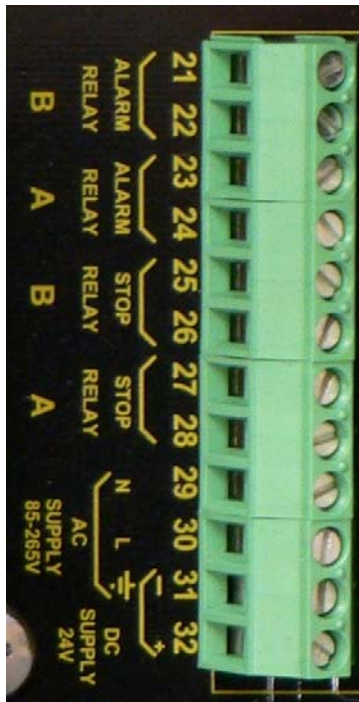
-Borne 16 est le 0 Vdc du capteur 1B

-Borne 17 est utilisée pour fournir l'alimentation 12 / 24 Vdc au capteur 2B, elle est protégée par le fusible F4

-Borne 18 est utilisée comme canal d'entrée du capteur 2B

-Borne 19 est un signal de réglage de 0 à 12 Vdc pour le capteur 2B (si nécessaire)

-Borne 20 est le 0 Vdc du capteur 2B



Bornes 21 et 22 sont le contact sec du relais ALARME B 250 VAC @ 8 Amp. Non inductif.

Bornes 23 et 24 sont le contact sec du relais ALARME A 250 VAC @ 8 Amp. Non inductif.

Bornes 25 et 26 sont le contact sec du relais STOP B 250 VAC @ 8 Amp. Non inductif.

Bornes 27 et 28 sont le contact sec du relais STOP A 250 VAC @ 8 Amp. Non inductif.

Bornes 29 et 30 sont pour l'alimentation AC. Cela n'est possible que si l'on a choisi le model A4004V46UA et que celui-ci est utilisé en zone 22. La plage d'alimentation est de 86 à 265 Volts 50/ 60 Hz.

Borne 31 est utilisée comme borne de Terre en alimentation AC et en 0 Vdc en alimentation séparée DC.

Borne 32 est utilisée pour l'alimentation séparée du A400 en 12 / 24 Vdc.

Fusibles

Il est très important de respecter le calibre des fusibles utilisés dans le A400 ELITE comme décrit ci-après.

F1 à F5 doivent avoir un calibre maximum de 100 mA quand ils sont utilisés pour une installation en CAT 1D (zone 20).

F1 à F5 doivent avoir un calibre maximum de 200 mA quand ils sont utilisés pour une installation en CAT 2D (zone 21).

F1 à F5 sont recommandés d'avoir un calibre maximum de 200 mA quand ils sont utilisés pour une installation en CAT 3D (zone 22).

F1 à F4 sont utilisés pour limiter le courant disponible pour chaque capteur.

F5 est utilisé pour limiter le courant disponible de l'électronique interne et des bornes 3 et 4.

F6 est utilisé pour la protection de l'alimentation AC et est calibré à 1,6 Amp. Ce fusible n'est utile en alimentation AC en zone 22.

Pour que l'homologation soit conservée, les fusibles doivent être remplacés par des équivalents de même calibre. Le non respect invalide la certification et la garantie.

4. INSTRUCTIONS DE FONCTIONNEMENT

4.1 Réglage des capteurs de déport



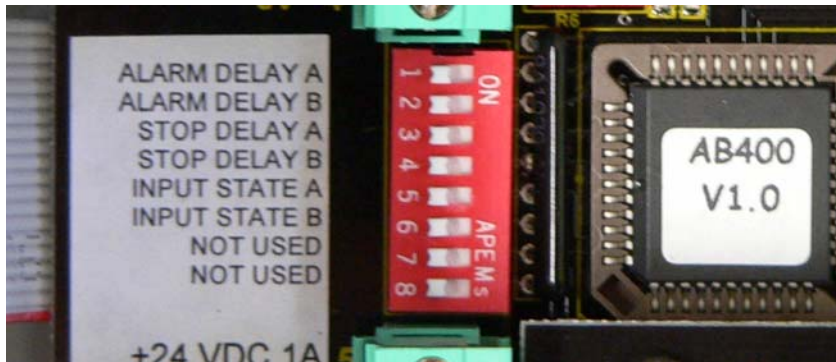
Note : Si l'unité centrale est montée dans un atmosphère explosible, couper l'alimentation électrique avant d'ouvrir le coffret et effectuer les différents réglages. Refermer le coffret avant de remettre sous tension. Renouveler l'opération chaque fois que vous intervenez sur l'unité centrale.

- Assurez-vous que les capteurs soient correctement montés comme décrit en paragraphe 2.2.
- Démarrer l'élévateur. *Noter que jusqu'à ce que l'élévateur soit correctement paramétré et réglé, l'élévateur ne pourra pas fonctionner continuellement en raison de la méthode de câblage du démarrage moteur.*
- L'élévateur fonctionne et l'alignement est correct ; ajuster les potentiomètres de contrôle de sensibilité dans l'unité centrale comme décrit ci-après.

Tourner à fond le potentiomètre correspondant au capteur dans le sens anti-horaire, dans cette position le voyant correspondant sur la porte de l'unité centrale ne doit probablement plus clignoter. Augmenter la sensibilité en tournant le potentiomètre dans le sens horaire jusqu'à ce que le voyant clignote régulièrement et augmenter un peu plus pour avoir un déport admissible. Répéter l'opération pour les autres capteurs.

- Quand l'ajustement des capteurs est fait, tester l'ensemble comme décrit ci-après. L'élévateur fonctionne et l'alignement est correct ; relâcher la bride serrage sur chaque capteur, sortir doucement le capteur, mesurer a quelle distance le capteur peut être sorti avant que la led du capteur (et le voyant de l'unité centrale) ne cesse de clignoter régulièrement. Ceci est la tolérance supérieure de départ. Si la tolérance supérieure est trop grande, réduire le réglage du potentiomètre de contrôle en tournant légèrement dans le sens anti-horaire. Quand l'ajustement est terminé, replacer le capteur dans sa position original. Répéter l'opération pour tous les capteurs.

4.2 Réglage des switches



Assurez-vous que l'alimentation de l'unité centrale est coupée. Ouvrir la porte de l'unité centrale et localiser les 8 petits switches , au niveau du coin gauche des bornes. Initialement les 8 switches sont en position gauche.

SWITCH 1 (HAUT)	règle la temporisation entre les conditions de départ des capteurs 1A & 2A et le basculement du relais ALARME A gauche 10 sec. droite 30 sec.
SWITCH 2	règle la temporisation entre les conditions de départ des capteurs 1B & 2B et le basculement du relais ALARME B gauche 10 sec. droite 30 sec.
SWITCH 3	règle la temporisation entre le basculement de relais ALARME A et la coupure du relais STOP A gauche 20 sec. droite 60 sec.
SWITCH 4	règle la temporisation entre le basculement de relais ALARME B et la coupure du relais STOP B gauche 20 sec. droite 60 sec.
SWITCH 5	réglage de la tolérance de départ admissible par les capteurs 1A et 2A. Réglage en position droite (high) seulement si des problèmes d'alarme sont générés pour cause de problème sur les godets / sangle .
SWITCH 6	réglage de la tolérance de départ admissible par les capteurs 1B et 2B. Réglage en position droite (high) seulement si des problèmes d'alarme sont générés pour cause de problème sur les godets / sangle .
SWITCH 7 & 8	non utilisés

4.3 Fonction Test

4.3.1 Test Normal

Le A400 ELITE est équipé d'une fonction test interne commandé par un bouton tactile sur la porte de l'unité centrale. Quand le bouton tactile TEST est touché sur la porte, le voyant ALARM clignote et le test automatique suivant est initialisé si l'index magnétique est retiré.

1. Tous les voyants s'allument – Le voyant ALARM continue de clignoter.
2. Après 5 secondes toutes les voyants retournent à leur état d'origine.

Ce test peut être effectué quand l'élévateur fonctionne ou est arrêté pour tester les fonctions correctes du microprocesseur et des indicateurs lumineux.

4.3.2 Test Etendu

Si le test normal est enclenché comme présenté en 4.3.1 et si l'on touche le bouton tactile TEST une nouvelle fois, pendant que le voyant ALARM clignote, les opérations de tests étendus sont celles-ci :

1. tous les voyants s'allument – le voyant ALARM clignote
2. le bouton magnétique TEST est enclenché une nouvelle fois
3. les voyants ALARM et STOP A clignotent durant 5 secondes (8 secondes au total)
4. le relais ALARM et STOP changent d'état et les voyants ALARM, STOP A et STOP B clignotent
5. Après trois secondes tous les voyants et les relais retournent à leurs états initiales.

Si le test est effectué lorsque l'élévateur est à l'arrêt, l'alarme sonnera mais les relais STOP n'auront aucun effet sur l'élévateur. Si le test est effectué quand l'élévateur est en fonctionnement, l'alarme sonnera et les relais STOP arrêteront l'élévateur !
Le test doit être fait régulièrement pour vérifier la sécurité de l'installation.

Le bouton tactile a été étudié pour ignorer les 0,5 seconds de premier contact, ceci afin de réduire la possibilité d'une activation accidentelle. Premièrement activé, enlever le doigt pour désactiver le bouton. Si vous laissez en place votre doigt, le bouton sera seulement maintenu activé pendant approximativement 2 seconds avant d'être désactivé automatiquement. Le bouton tactile est continuellement recalibré afin d'éliminer les effets de l'électricité statique, la poussière ou les moisissures pouvant se déposer en surface.

4.4 Départ et accélération

L'A400 ELITE détecte automatiquement si l'élévateur fonctionne par l'intermédiaire des signaux des capteurs. Si deux pulsations sont reçues par les deux capteurs « A » durant la phase de démarrage (présélectionnée à 10 secondes), l'élévateur est considéré comme en marche et le relais STOP A est alimenté pour maintenir le circuit d'auto maintien du moteur. Idem pour les capteurs B qui alimenteront le relais STOP B.

4.5 Fonctionnement Normal

Tant que les deux capteurs correspondants reçoivent le nombre de pulsations corrects, l'élévateur est considéré comme en fonctionnement normal et le relais STOP correspondant sera maintenu alimenté et le voyant STOP sera maintenu éteint.

4.6 Arrêt Normal

Quand l'élévateur est arrêté par le démarreur moteur et quand les pulsations cessent sur les deux capteurs et après plus de 10 secondes le relais STOP correspondant sera coupé, prêt pour un nouveau démarrage. Si l'élévateur est redémarré avant ce délai de 10 secondes, comme le relais STOP est toujours alimenté, le démarrage est toujours permis.

4.7 Alarme par déport de sangle

Si le ratio des pulsations fournies par la paire de capteurs tombe à une valeur inférieure au paramètre du SWITCH 1 ou SWITCH 2 approprié, l'élévateur est en déport et le voyant MISALIGNEMENT A ou MISALIGNEMENT B sera allumé. Si le voyant reste allumé à un temps supérieur au paramètre du SWITCH 3, le relais ALARM sera enclenché. Si les conditions de déport redeviennent par la suite correctes toutes seules. Le voyant MISALIGNEMENT A (ou B) et le relais ALARM seront coupés.

4.8 Arrêt après déport de sangle

Si le relais ALARM reste alimenté pendant un temps supérieur au paramètre du SWITCH 4, le relais STOP sera coupé et le voyant STOP correspondant sera allumé. Quand l'élévateur s'est arrêté et les pulsations ont cessés sur les capteurs correspondant, le voyant STOP et MISALIGNEMENT correspondant clignotera pour indiquer la raison de la condition d'arrêt.

4.9 Redémarrage

Si l'élévateur a été arrêté en raison d'un déport comme décrit en 4.8, les voyants correspondants vont clignoter indéfiniment. Quand l'élévateur redémarre, dès que les conditions de démarrage normales décrites en 4.4 seront présentes, les voyants clignotants s'arrêteront.

4.10 Deux élévateurs séparés

Si les capteurs A et B sont montés sur deux élévateurs séparés, les descriptions ci-dessus 4.1 à 4.9 s'appliquent séparément, les relais ALARME et STOP pouvant être utilisés séparément.

4.11 Un élévateur avec quatre capteurs

Si les capteurs A et B sont montés sur le même élévateur (par exemple A en tête et B en pied). L'unité centrale différenciera le déport sur les deux localisations des capteurs. Normalement les deux relais STOP devraient être connectés pour arrêter l'élévateur. La même chose s'appliquant pour les deux relais ALARME ceci afin de signaler une alarme.

Conditions spéciales pour une utilisation sans risque :

ATTENTION Environnement statique, nettoyer seulement avec un chiffon humide

5 Responsabilité et dédommagement

- 1) Lorsqu'il s'agit d'une installation ou d'une utilisation des produits en tant que parties ou composants d'autres produits machines, l'acheteur est seul responsable pour le respect des prescriptions de sécurité pour l'installation qui sont prescrites par les autorités compétentes et qui sont valables à l'endroit de l'emplacement et du fonctionnement, et/ou pour le respect des prescriptions d'assurance, qui sont indiquées par l'assurance de l'acheteur concernant les préjudices corporels ou matériels ou les pertes de bénéfices par le feu, l'explosion, le gaz ou autres.
- 2) Ni l'entreprise, ni le fournisseurs ne sont responsables sous aucune condition de la perte ou des préjudices subis par l'acheteur ou par un tiers, causés n'importe comment, concernant des personnes, des propriétés ou intérêts, subis par l'acheteur ou par un tiers, directement ou indirectement en connexion avec l'utilisation. Le fonctionnement ou l'état du produit, si ce n'est en relation directe avec le préjudice corporel ou la mort et là également uniquement si la cause en était la négligence de l'entrepreneur.
- 3) L'acheteur dédommagera l'entreprise de toute responsabilité pour les actions en justice, les plaintes et les exigences de la part de tiers sous forme de réparations civiles ou autres, de quelques raisons que se présentent ces actions, soit directement ou indirectement en relation avec l'utilisation, le fonctionnement ou l'état des produits ou en relation avec la prestation de services.

Limite de responsabilité

Sans préjudice de ce qui à été mentionné ci-dessus, l'entreprise n'est responsable en aucun cas dans les cas suivants :

- a) Pour une perte ou un dommage que subit un acheteur par hasard ou en tant que conséquence d'un fait quelconque, y inclus sans réserve le retard, la retenue la perte de production. La perte de bénéfices ou la responsabilité vis-à-vis de tiers, à l'exclusion de préjudices corporels ou de mort causés par négligence de l'entreprise.
- b) Pour des pertes ou dommages, qui sont couverts par une assurance ou qui, normalement, devraient être couverts par une assurance.

Garantie

Ce matériel est garanti contre tous vices de fabrication pour une période de 12 mois à compter de la date de livraison et sera remplacé sans frais.

Celui-ci devra nous être retourné en PORT PAYE

BRAIME ELEVATOR COMPONENTS LIMITED
HUNSLT ROAD, LEEDS LS10 1JZ, ENGLAND.
<http://www.braime.com> - Email: elevators@braime.co.uk
Tel: +44 (0)113 246 1800 – Fax: +44 (0)113 243 5021

SETEM
9 ROUTE DE CORBIE
80800 LAMOTTE WARFUSEE, FRANCE
[Email:s.setem@aol.com](mailto:s.setem@aol.com)
Tel. (33) 03 22 42 32 26 : Fax. (33) 03 22 42 37 33

4B COMPONENTS LIMITED
729 SABRINA DRIVE, EAST PEORIA, ILL 61611-3578, USA
<http://www.go4b.com> - Email: 4b@go4b.com
Tel: 001 309 698 5611 – Fax: 001 309 698 5615

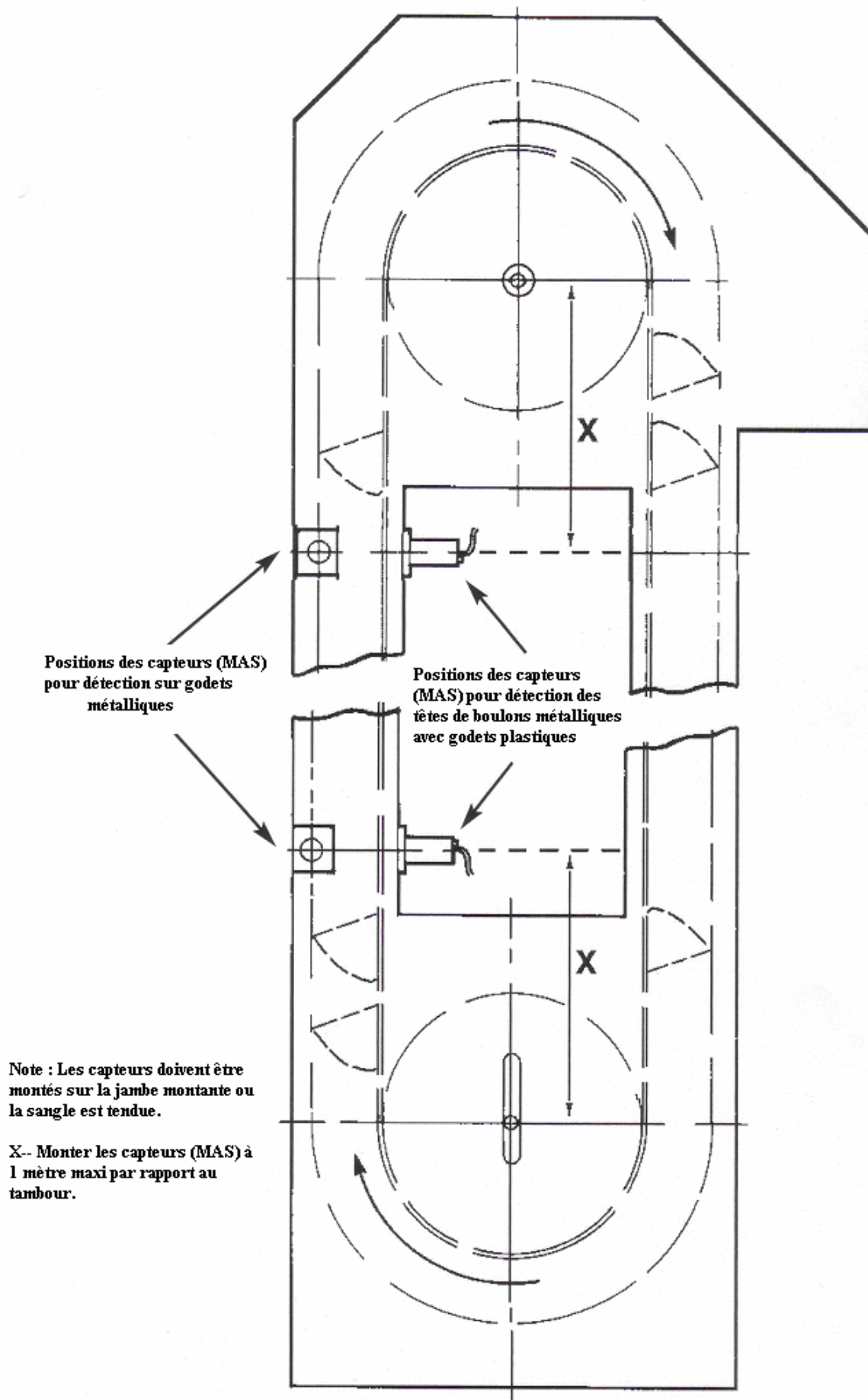
4B SUDAMERICA S.A.
ARCOS 2967
1429 BUENOS AIRES, ARGENTINA
[Web http://www.go4b.com](http://www.go4b.com)
[Email: 4bsa@go4b.com](mailto:4bsa@go4b.com)
Tel +54 114 702 2364 – Fax: +54 114 701 5075

6 CHECKLIST Pour les problèmes après un démarrage initial

1. Tous les godets sont-ils magnétiques (acier) ou non magnétiques (plastique, cuivre, inox ...) ? S'ils sont magnétiques c'est à dire en acier, les capteurs devraient être dirigés vers les godets comme sur les dessins B et C. Si les godets sont non magnétiques, les capteurs doivent être dirigés vers la tête des boulons acier comme sur les dessins D et E.
2. Est-ce que les godets sont présent sur la sangle (pas d'oubli) et montés à espacement régulier ?
3. Y a t'il des interférences excessives dans l'alimentation électrique ? Les conditions d'alimentation et de réception sont-elles adaptées ?
4. Est-ce que le câblage des capteurs a été suivi, éloigné des câbles de puissance ? (voir paragraphe 2.2)
5. Est-ce que les capteurs sont montés éloignés du système d'abrasion plastique (qui peut créer des interférences avec l'électricité statique) du moteur électrique et autres machines à champs magnétique ?
6. Est-ce que le circuit de terre du module A400 ELITE est approprié ?
7. Est-ce que le jambage est correctement relié à la terre ?
8. Est-ce que la sangle de l'élévateur tourne effectivement ?
9. L'élévateur déporte t'il quand il est en charge ou a vide ?
10. Est-ce que la jambe de l'élévateur n'est pas trop étroite pour prévenir d'un glissement et d'un déport ?
11. Vérifier qu'il n'y à pas d'usure de partie métallique, de perte de revêtement de tête de poulie ou de perte de racleur de bande.
12. Les capteurs sont-ils montés rigides et ne peuvent pas vibrer ?
13. Vérifier que les capteurs en position correcte par rapport aux godets ou aux boulons.
14. Si c'est une détection sur les têtes de boulons, vérifier la position des capteurs comme indiquer sur le dessin E.
15. Si le microprocesseur surchauffe, vérifier la température du lieu d'installation, elle ne doit pas dépasser 40°C (104°F)
16. Si les têtes de boulon son faiblement magnétique (inox), insérer des rondelles en acier avec les boulons pour servir d'index.
17. Vérifier qu'il n'y a pas des hautes interférences radio « talkie walkie », pouvant affecter le A400 ou les capteurs.
18. Si l'élévateur est en charge , vérifier qu'il ne patine pas.

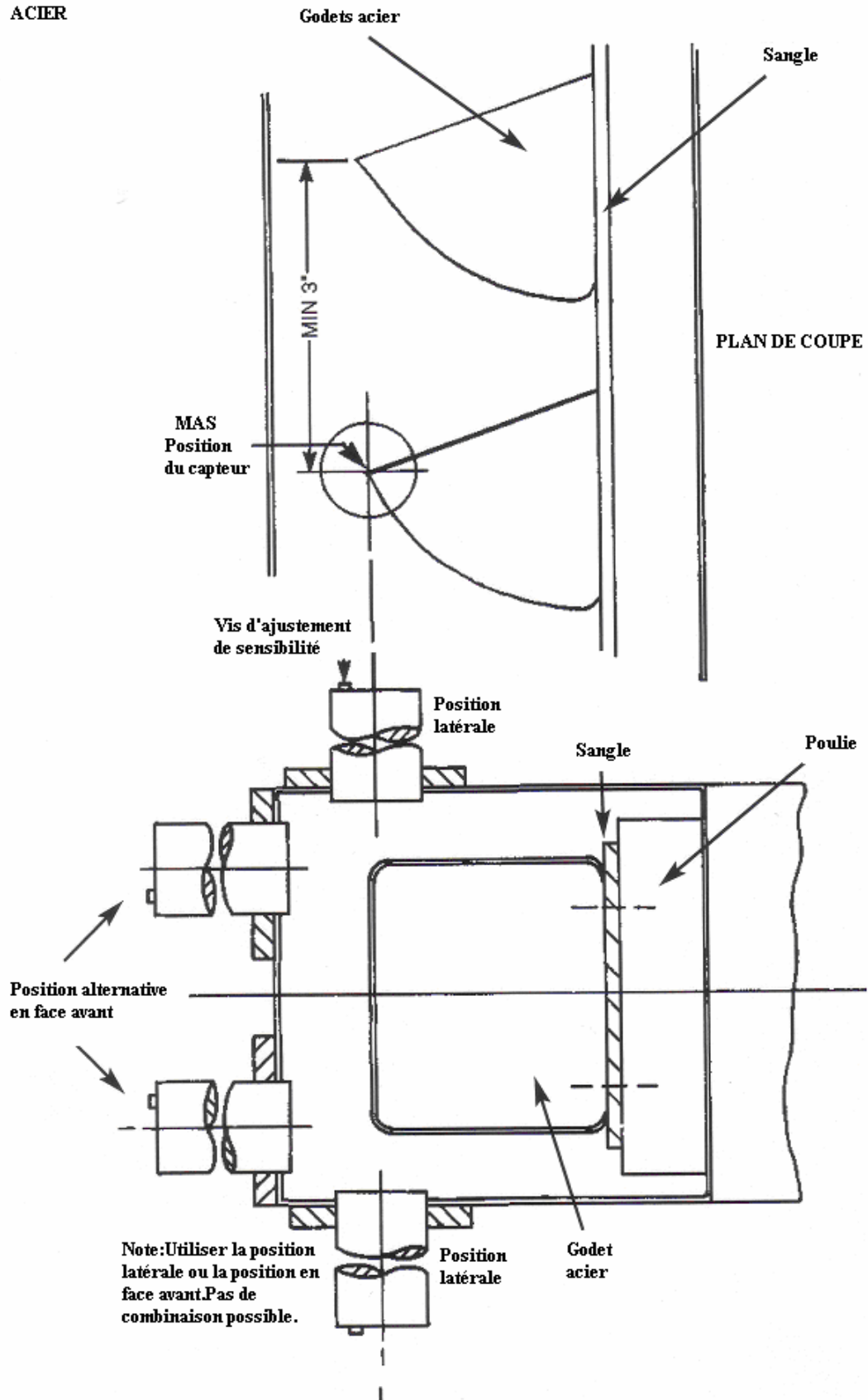
7 Tableau de dépannage

SYMPTOME	CAUSE	ACTION CORRECTRICE
La led sur le capteur ne clignote pas	Le capteur est trop loin des godets. L'ajustement de la sensibilité du capteur est incorrect Erreur dans le câblage	Mettre le capteur plus proche des godets Tourner le contrôleur de sensibilité dans le sens horaire Revoir le câblage
La led sur le capteur clignote excessivement	Le capteur est trop près des godets L'ajustement de la sensibilité du capteur est incorrect Interférence dans le câblage	Mettre le capteur plus loin des godets Tourner le contrôleur de sensibilité dans le sens anti-horaire Utiliser un câble blindé et un conduit rigide
Le voyant sur l'unité centrale ne clignote pas	L'élévateur ne fonctionne pas Le capteur ne fonctionne pas Erreur de câblage Le capteur est connecté à la mauvaise borne	voir section 1 au dessus Vérifier le câblage
Le voyant du mauvais capteur sur l'unité clignote	Capteur connecté à la mauvaise entrée	Voir diagramme F
Le voyant ALARM allumé	Déport de la sangle	Vérifier la sangle
Le voyant STOP est allumé	La condition d'arrêt a lieu Déport de la sangle	Vérifier le démarrage moteur Vérifier la sangle
L'élévateur échoue au démarrage	Erreur de câblage	Vérifier le câblage
L'élévateur démarre mais échoue après	La sangle patine Le signal de démarrage est Trop court	Vérifier la sangle Attendre deux impulsions avant de relâcher le bouton

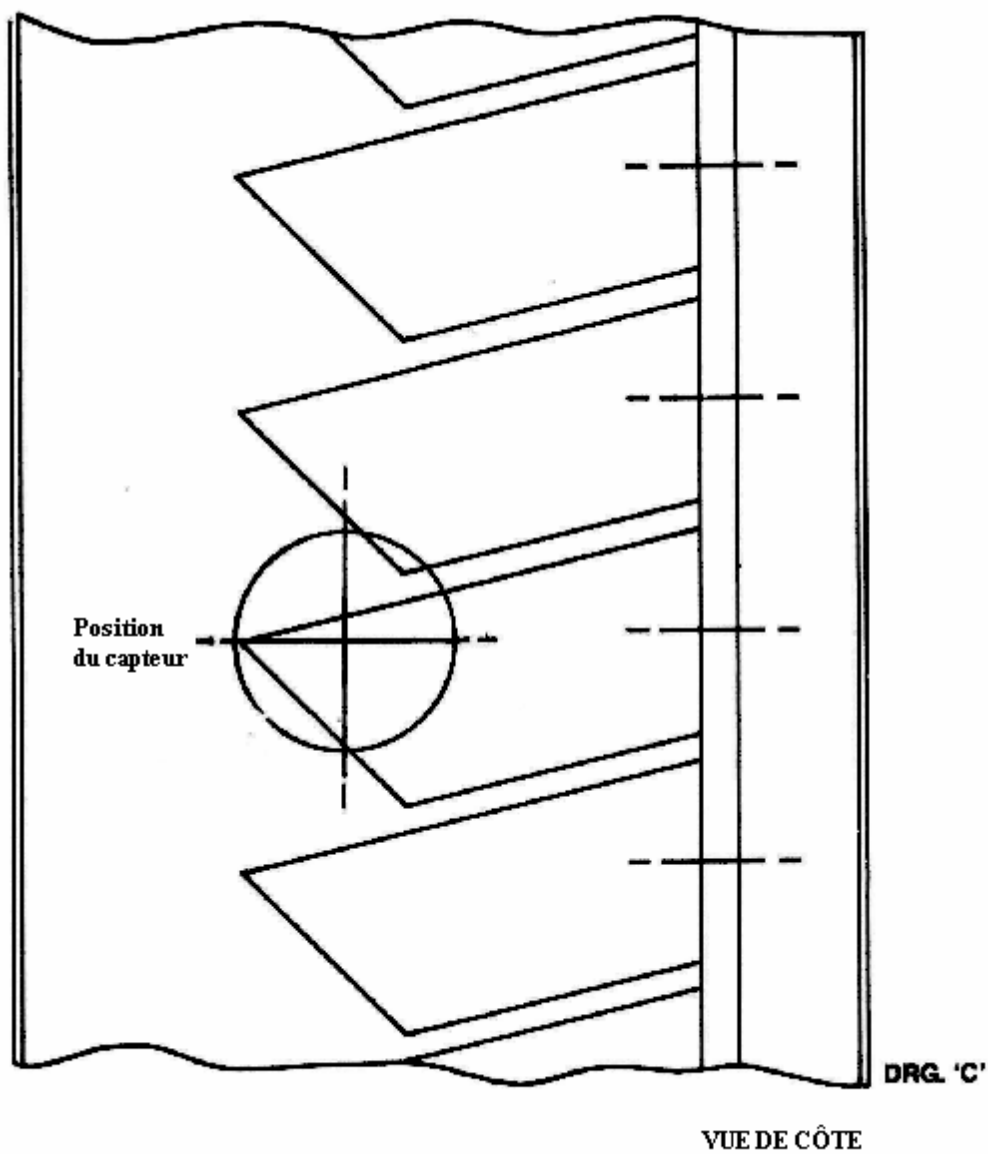


POSITION DES CAPTEURS SUR LE JAMBAGE MONTANT

**GODETS
ACIER**



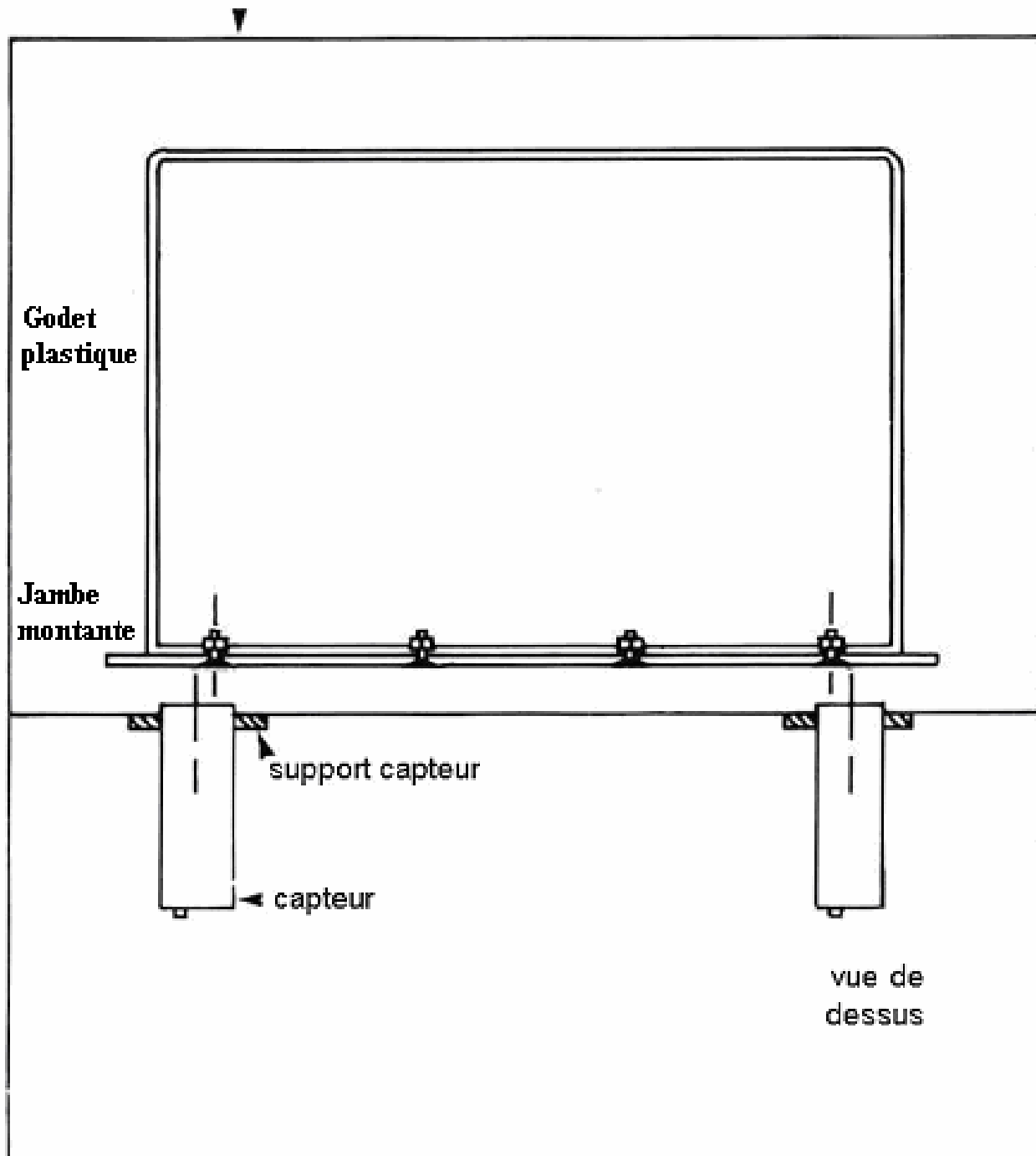
POSITION DES CAPTEURS DE DEPORT DE SANGLE ET DE CONTRÔLE DE ROTATION SUR GODETS ACIER



Position du capteur

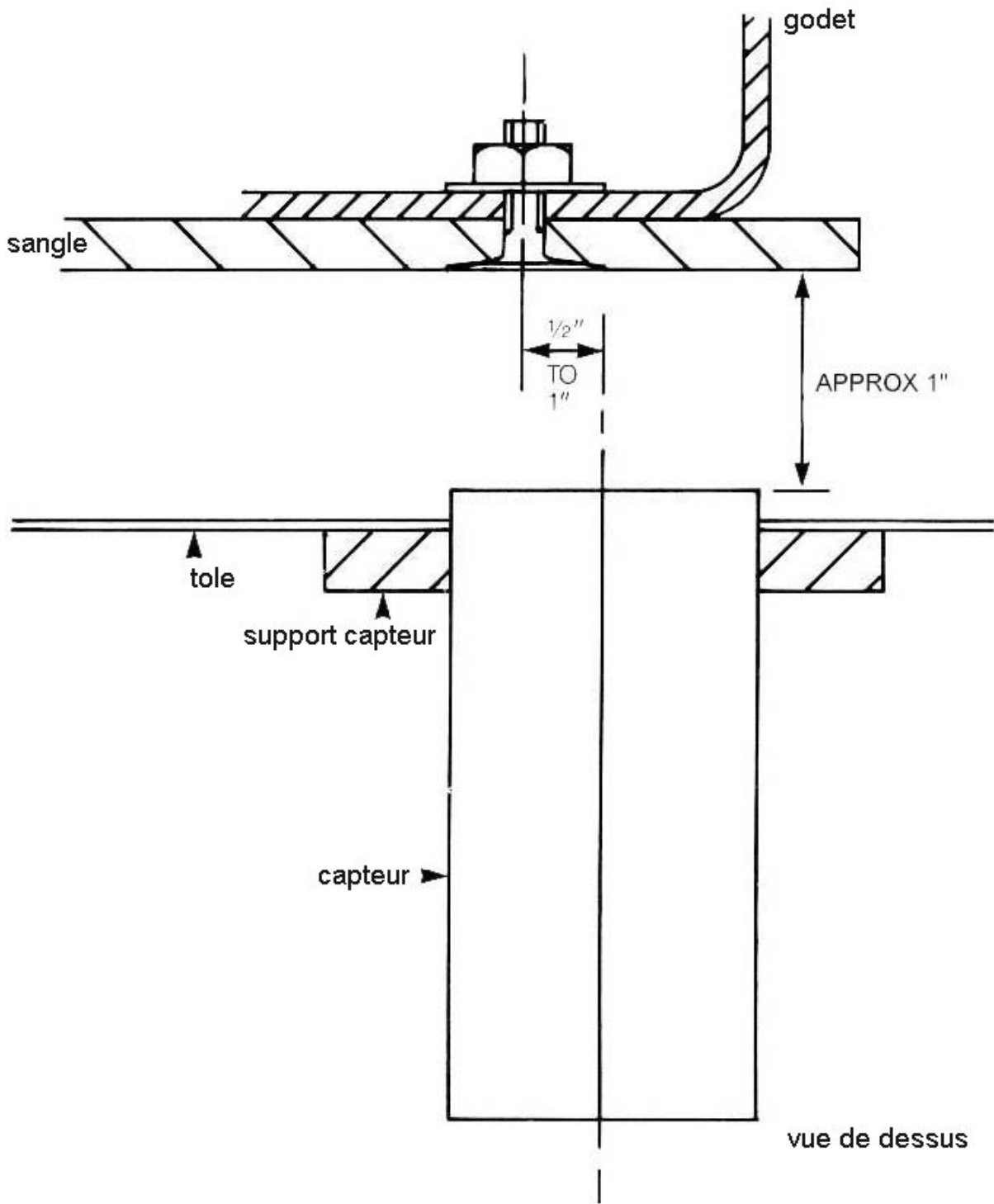
Vue de côté de l'élévateur montrant la meilleure position pour l'installation des capteurs avec des godets sans fond ou des godets peu profond a espacement réduit.

Jambe montante immédiatement après le pied de l'élévateur



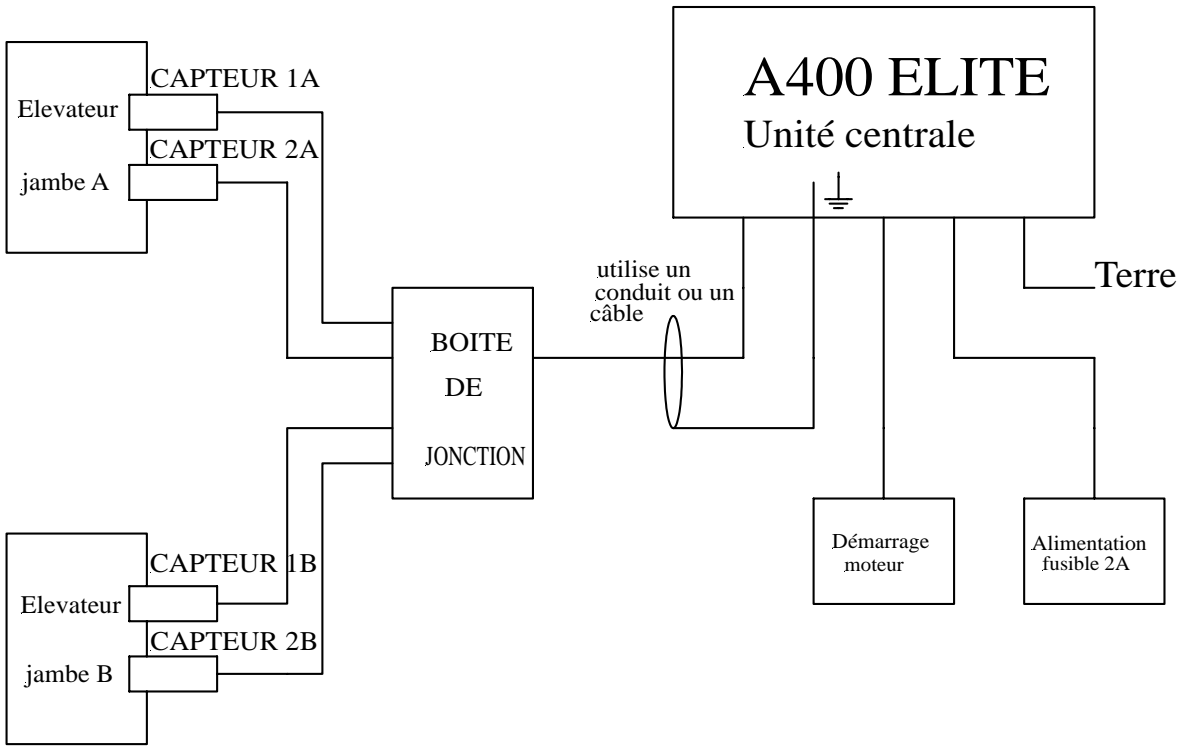
DRG. 'D'

Positions des capteurs
pour un contrôle du déport de sangle
sur les boulons (godets plastiques)



DRG. 'E'

Positionnement Capteurs
 pour un contrôle du déport de
 sangle sur les boulons



* ou position haute et basse sur un élévateur

NOTE! Le 0v du capteur est interne connecté dans l'unité de contrôle

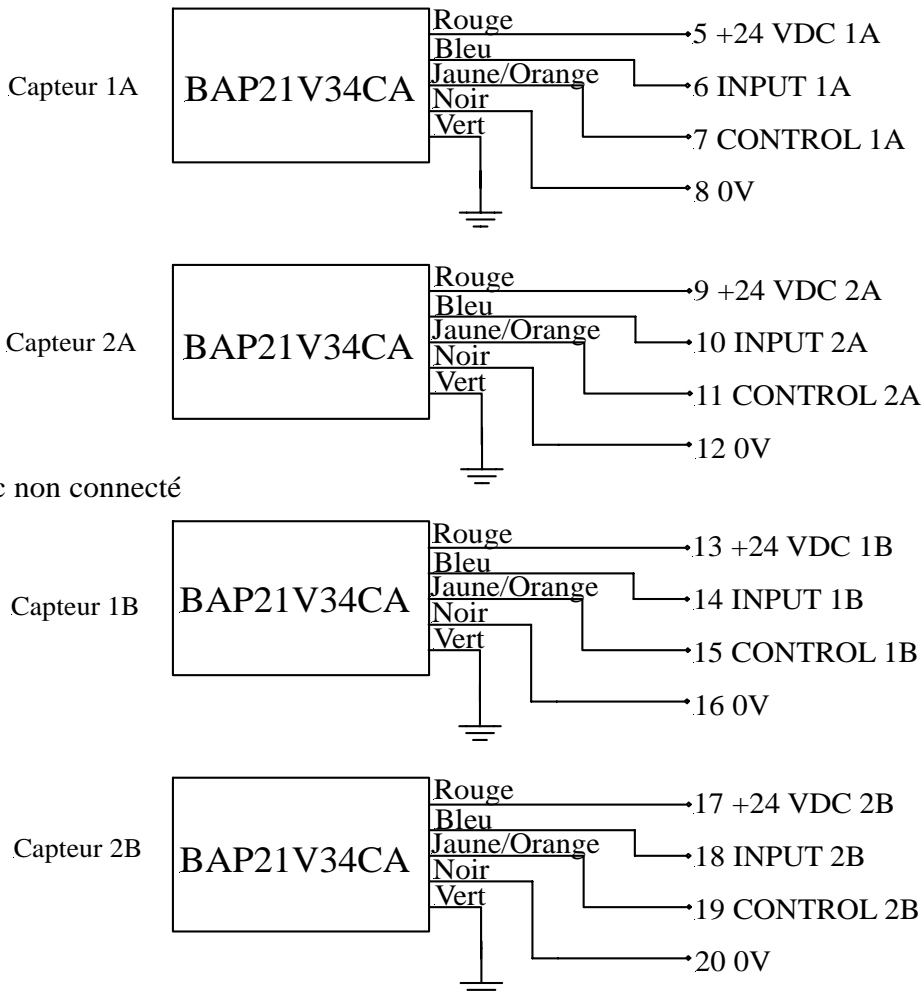
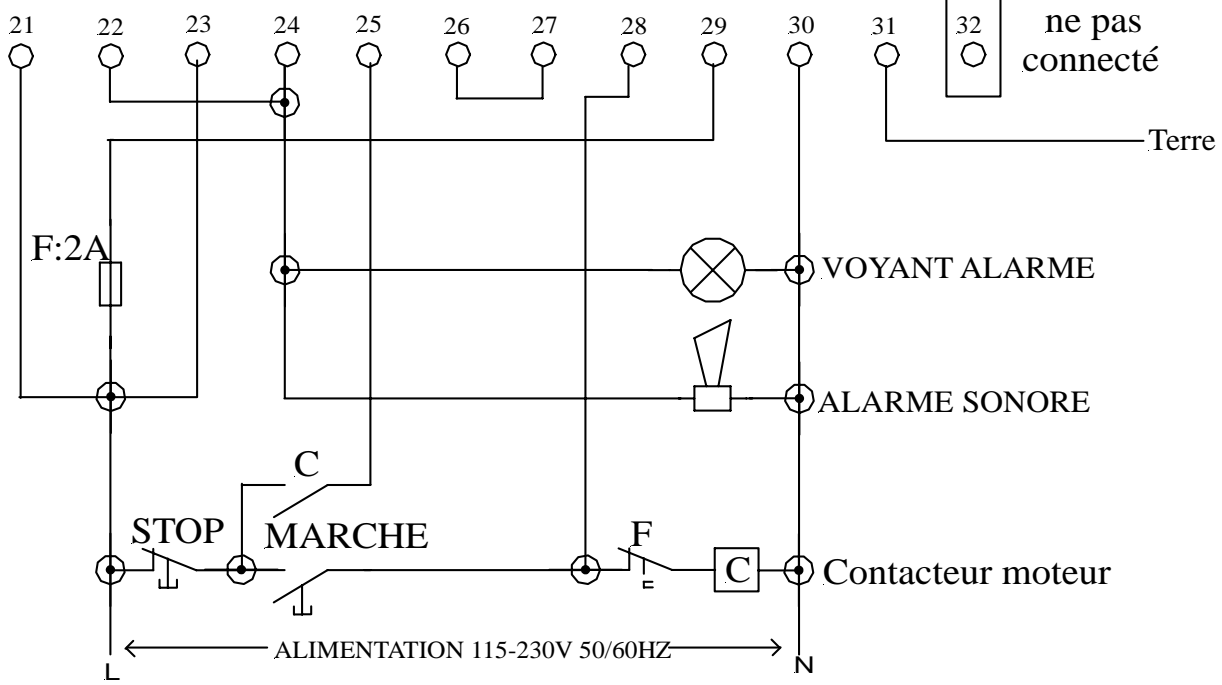
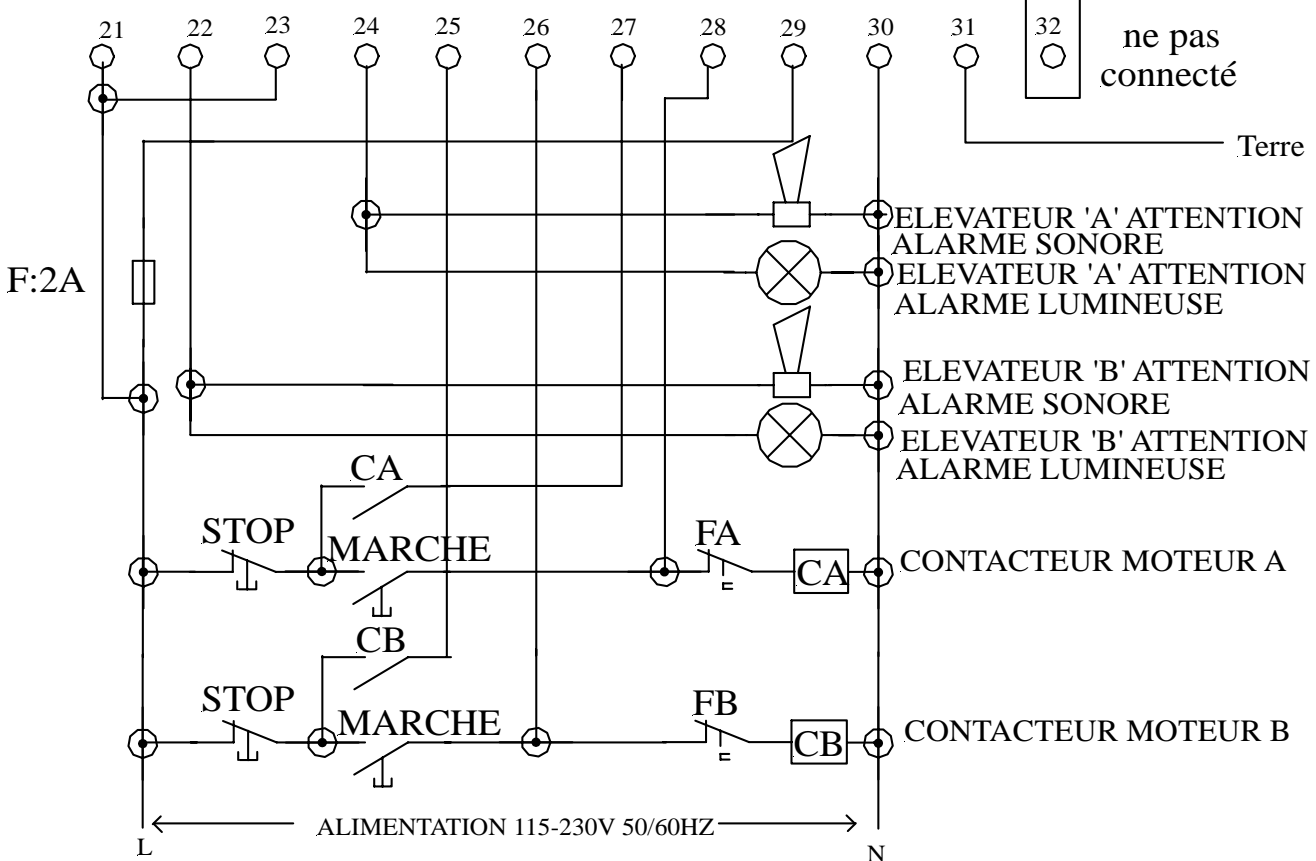


Diagramme et câblage des capteurs

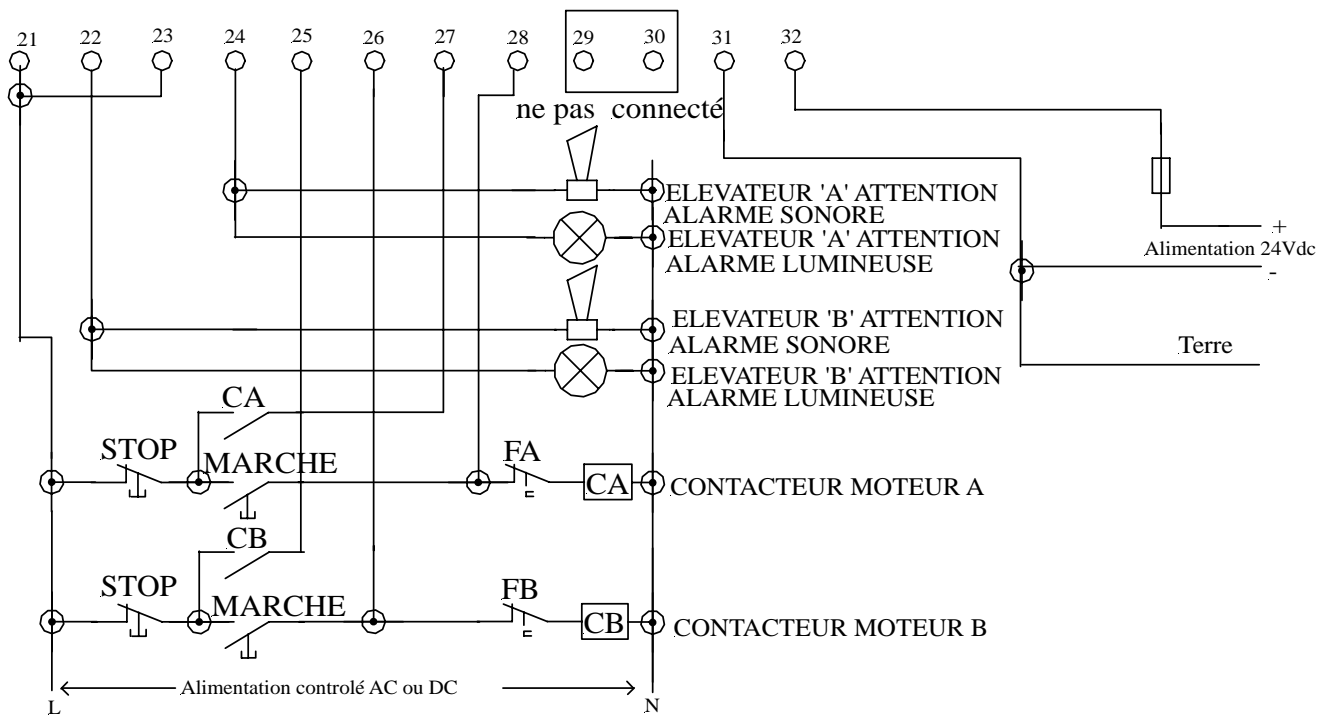
Un élévateur - Alimentation AC SEULEMENT MODEL A4004V346A



Deux élévateurs Alimentation AC SEULEMENT MODEL A4004V346A



Deux élévateurs Alimentation DC



Un élévateur Alimentation DC

